





搬运对象的重量
搬运对象的重心



手动操纵

点击属性并更改

机械单元:	ROB_1...
绝对精度:	Off
动作模式:	线性...
坐标系:	工具...
工具坐标:	tool0...
工件坐标:	wobj0...
有效载荷:	load0...
操纵杆锁定:	无...
增量:	无...

位置

坐标中的位置: WorkObject

X:	1089.4 mm
Y:	258.5 mm
Z:	1052.5 mm
q1:	0.50000
q2:	0.00000
q3:	0.86603
q4:	0.00000

位置格式...

操纵杆方向



对准...

转到...

启动...



手动操纵 - 有效荷载

当前选择: load0

从列表中选择一项。

有效荷载名称 ▲	模块	范围 1 到 1 共 1
load0	RAPID/T_ROB1/BASE	全局

新建... 编辑 ▲ 确定 取消

手动操纵 程序数据

ROB_1



新数据声明

数据类型: loaddata

当前: 5851

名称: load1

范围: 任务

存储类型: 可变量

任务: T_ROB1

模块: Module1

例行程序: <无>

维数: <无>

初始值

确定

取消



编辑

名称: load1

点击一个字段以编辑值。

名称	值	数据类型
load1:	[0, [0, 0, 0], [1, 0, 0, 0], ...]	loaddata
mass :=	0	num
cog:	[0, 0, 0]	pos
x :=	0	num
y :=	0	num
z :=	0	num

1 到 6 共 14

撤消 确定 取消

名称	参数	单位
有效载荷质量	load.mass	kg
有效载荷重心	load.cog.x load.cog.y load.cog.z	mm
力矩	load.aom.q1	
轴方向	load.aom.q2 load.aom.q3 load.aom.q4	
有效载荷的转动惯量	ix iy iz	kg · m ²



```
11 PROC=main(),  
12 Set dol;  
13 GripLoad load1;  
14 MoveJ *, v1000, z50, tool0;  
15 MoveJ *, v1000, z50, tool0;  
16 MoveJ *, v1000, z50, tool0;  
17 Reset dol;  
18 GripLoad load0;  
19 ENDPROC  
20  
21 ENDMODULE
```

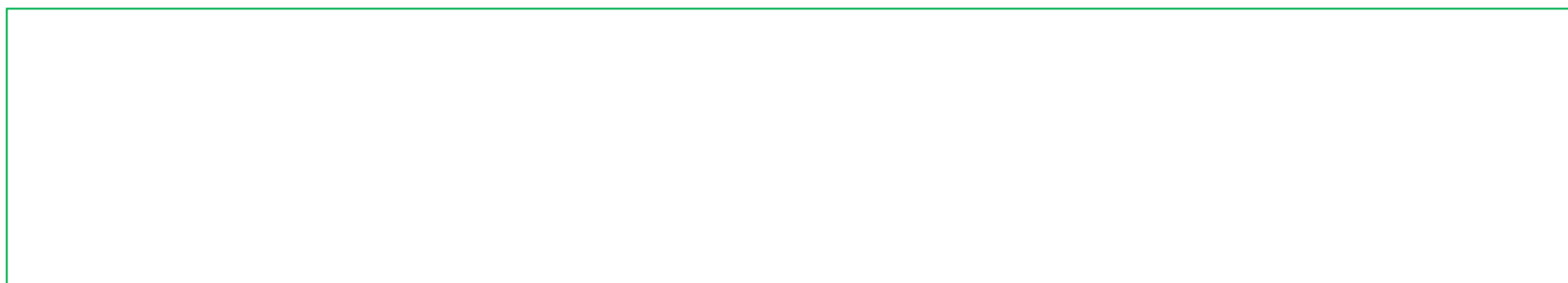
夹具夹紧

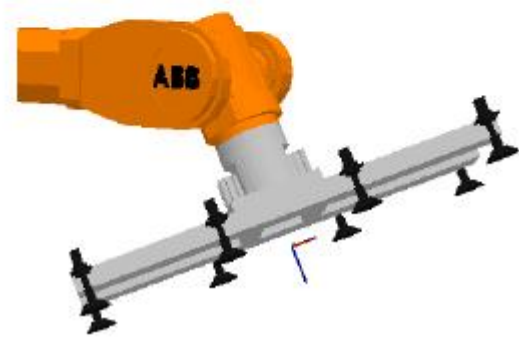
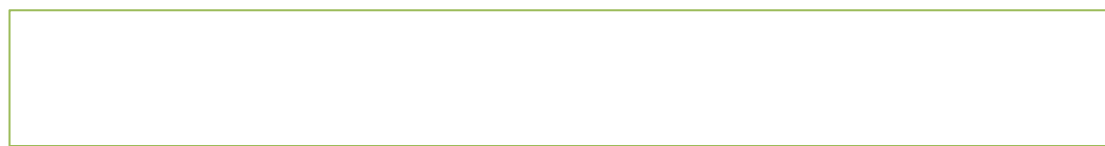
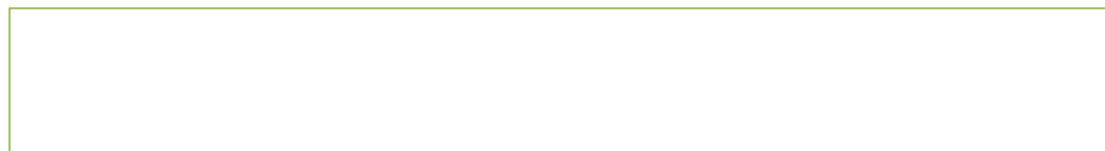
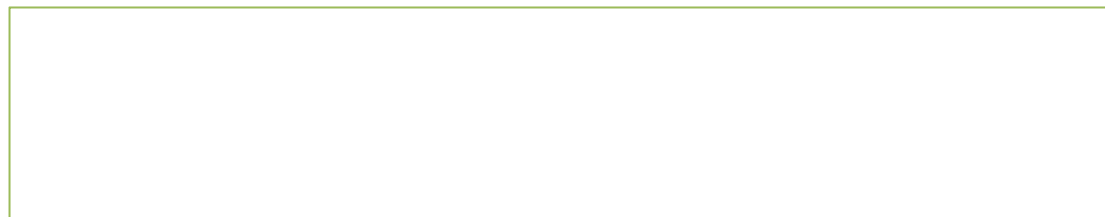
指定当前搬运对象的质量和

重心

夹具松开

将搬运对象清除为





Step1 点击“调用例行程序”

Step2 选择“LoadIdentify”

ABB 手动 防护装置停止 已停止 (速度 100%)

NewProgramName - I_ROB1/Module1/main

任务与程序 模块 例行程序

```

0  flag2 := FALSE;
1  WaitTime 2;
2  ENDPROC
3  ENDMODULE
    
```

调用例行程序

选定的例行程序:
请选择需要调用的例行程序

- Bat_Shutdown
- Commutation
- LoadIdentify
- mainBasicGraphics
- SenCallRo...sine
- SkipTaskExec
- CalPendelum
- linked_m
- main
- ManLoadIdentify
- ServiceInfo

视图 转到 取消

使用LoadIdentify的方法 1





使用LoadIdentify的方法 2





使用LoadIdentify的方法 3

The screenshot displays the ABB robot control interface. At the top, there are two panels for robot status: '手动' (Manual) and '电机启动' (Motor Start), both showing '正在运行 (速度 100%)' (Running (Speed 100%)). Below these are '全部任务' (All Tasks) and 'T_ROB1' (T_ROB1) sections.

Step 9: A blue box highlights the instruction 'Step9 点击MOVE继续' (Step 9 Click MOVE to continue).

Step 10: A blue box highlights the instruction 'Step10 此时观察机器人的运动是否有干涉' (Step 10 Observe the robot's movement for interference).

The console output shows the following sequence of commands and responses:

```
Press MOVE for slow test movements
```

```
T_ROB1->Running slow test movements
T_ROB1->The measurements can take up to 8 min.
T_ROB1->Measurement number: 1
T_ROB1->Measurement number: 2
T_ROB1->Measurement number: 3
T_ROB1->Measurement number: 4
T_ROB1->Measurement number: 5
T_ROB1->M...
T_ROB1->M...
T_ROB1->M...
T_ROB1->M...
```

Below the console, there are buttons for '清除' (Clear), '不显示日志' (Do not show log), and '不显示任务名' (Do not show task name). The bottom part of the image shows a 3D model of the robot arm with a blue path and a green box highlighting a specific area.

使用LoadIdentify的方法 4

The screenshot shows two panels of the ABB robot control interface. The left panel displays instructions for switching to manual mode and starting program execution. The right panel shows the results of a tool identification process, including mass and center of gravity data. Two green callout boxes provide step-by-step instructions: Step 13 (switching to manual mode) and Step 14 (confirming data and saving).

ABB 自动 电机开启 正在运行 (速度 100%)

全部任务 T_TOOL1 TTool021

1. Switch back to manual mode reduced speed
eed
2. Start program execution
Press OK to continue !

ABB 手动 电机开启 正在运行 (速度 100%)

全部任务 T_TOOL1 TTool021

Result of Tool identification:
 Mass (kg) = 1.4
 Center of gravity (mm) x = 24.4
 y = 0
 z = 143.2
 Message Accuracy (%) = 37.0
 WARNING: LOW ACCURACY !
 Update Tool tool1 anyway ?

Step13 识别完成，切
换回手动状态

Step14 确认识别数据
是否正确，最后点击
YES数据就自动保存



