

ABB

The image shows a screenshot of an ABB robot control interface. At the top, there is a taskbar with the ABB logo, a help icon, and a system tray with a red error icon and the text "错误未确认" (Error not confirmed) and "20127 工具数据已更改" (Tool data has been changed). The main display area features a blue background with a woman's face on the left and a world map on the right. The text "Welcome to ABB" is centered in white. Below the main display, there is a light blue bar with the copyright notice "© Copyright 2002 ABB. All rights reserved." and a system tray with icons for "XCS 1" and a power button. On the right side, there is a control panel with a joystick and several buttons, including one labeled "Enable".



ABB 手动操纵

工具数据已更改

点击属性并更改

机械单元:	ROB_1...	位置	
绝对精度:	Off	1:	14.3 °
动作模式:	轴 1 - 3...	2:	16.4 °
坐标系:	大地坐标...	3:	6.0 °
		4:	-27.5 °
		5:	27.5 °
		6:	32.0 °

工具坐标: tool0...

工件坐标: wobj0...

有效载荷: load...

操纵杆锁定: 无...

增量: 无...

位置格式...

操纵杆方向

2 1 3

对准... 转到... 启动...

手动操纵

ROB_1





手动

System1 (PCOS)

手动操纵 - 动作模式

当前选择:

轴 1 - 3

选择动作模式。



轴 1 - 3



轴 4 - 6



线性



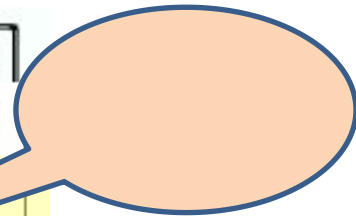
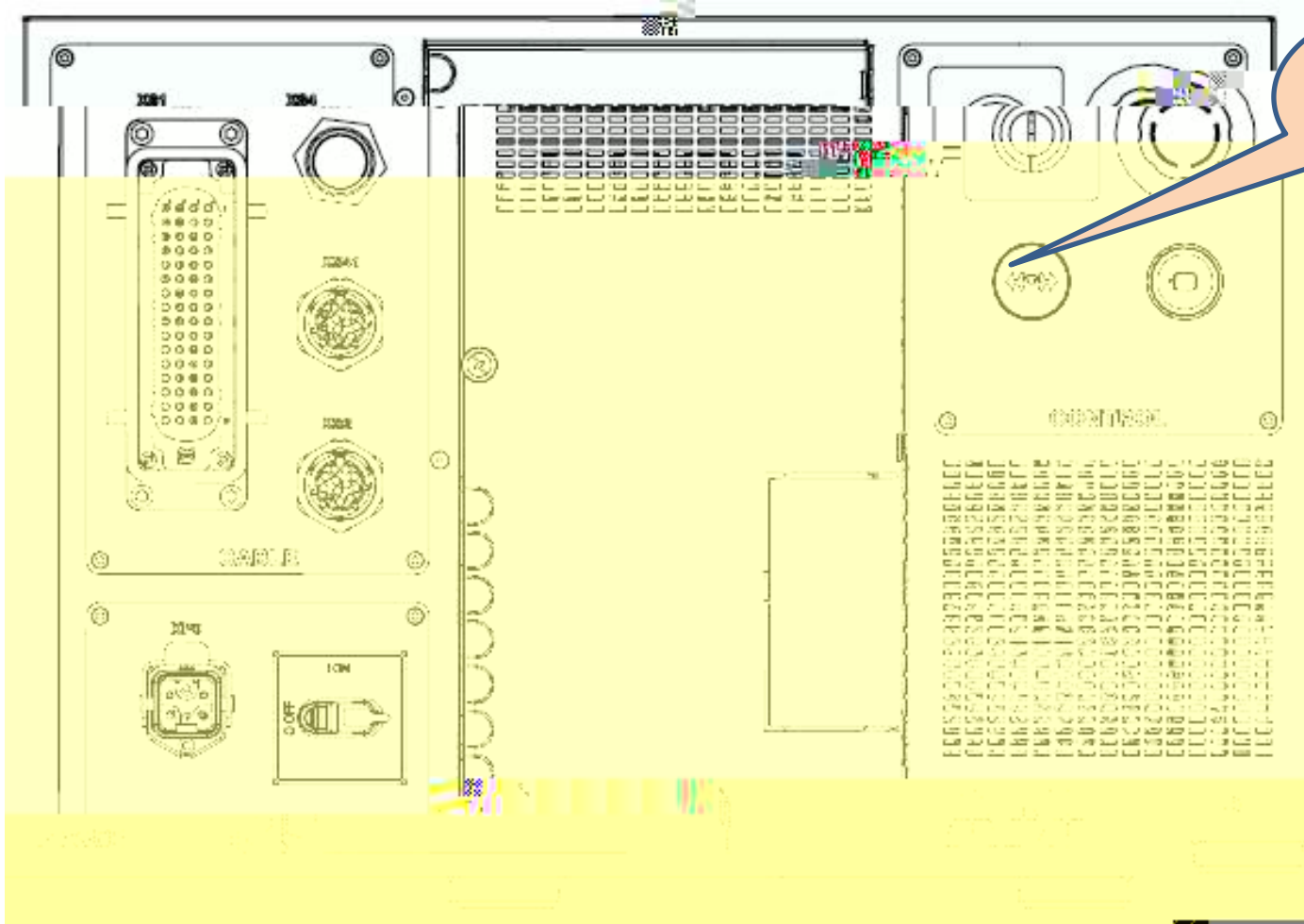
重定位

确定

取消








System1 (PGOS)
防护装置停止
已停止 (速度 3%)

手动操纵

点击属性并更改

机械单元:	ROB_1...	位置
绝对精度:	Off	1: 14.3 °
动作轴:	轴 1 - 3...	2: 16.4 °
		3: 6.0 °
		-27.5 °
		27.5 °
		32.0 °
工具坐标:	tool0...	
工件坐标:	wobj0...	位置格式...
有效轴数:	1至20...	
操纵杆模式:	A...	
增量:	A...	










ABB 手动操纵

工具数据已更改

点击属性并更改

机械单元:	ROB_1...	位置	
绝对精度:	Off	1:	14.3 °
动作模式:	轴 1 - 3...	2:	16.4 °
坐标系:	大地坐标...	3:	6.0 °
		4:	-27.5 °
		5:	27.5 °
		6:	32.0 °

工具坐标: tool0...

工件坐标: wobj0...

有效载荷: load...

操纵杆锁定: 无...

增量: 无...

位置格式...

操纵杆方向

2 1 3

对准... 转到... 启动...

手动操纵

ROB_1



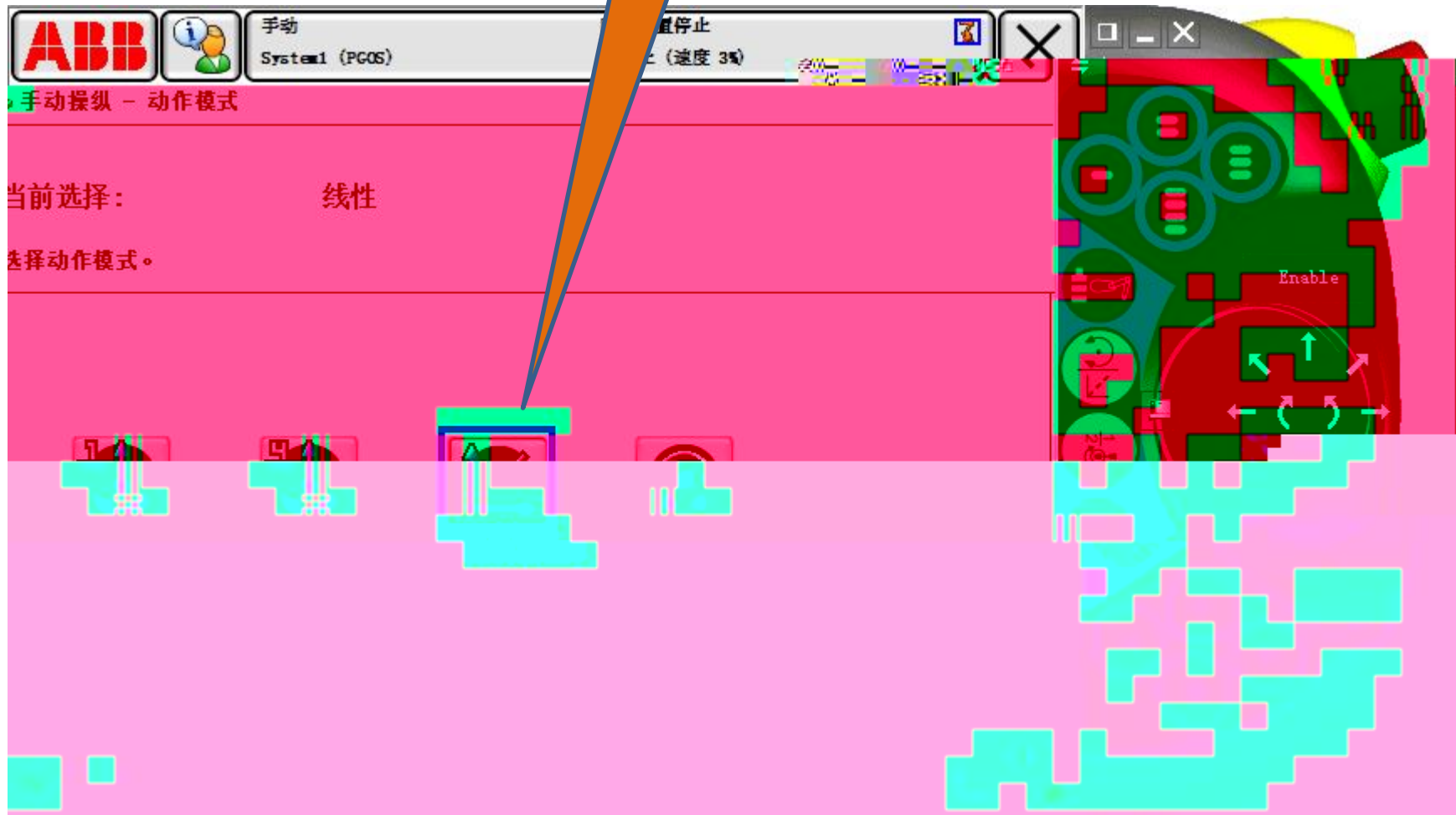


ABB 手动操纵 已停止 (速度 3%)

点击属性并更改

机械单元: ROB_1...

绝对精度: Off

位置
坐标中的位置: WorkObject
X: 1089.4 mm
Y: 0 mm
Z: 1092.5 mm
q1: 0.50000
q2: 0.0
q3: 0.86603
q4: 0.0

操纵杆方向
X Y Z

转到...





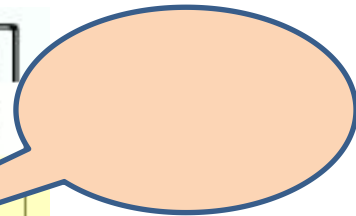
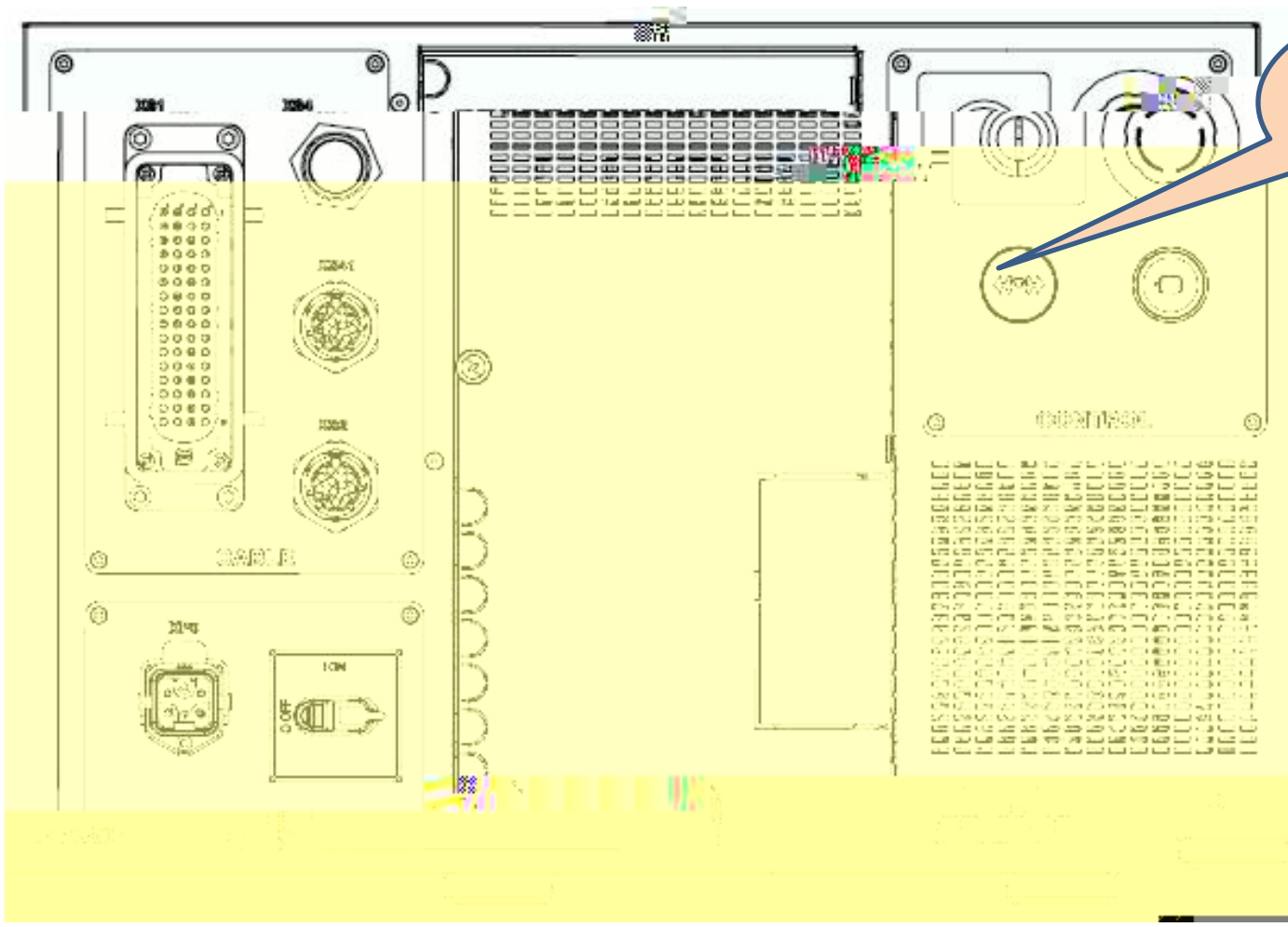


ABB 手动 System1 (PGOS) 防护装置停止 已停止 (速度 3%)

手动操纵

点击属性并更改

机械单元: ROB_1...

绝对精度: 0.05 mm

位置
坐标中的位置: WorkObject
X: 1089.4 mm
Y: 250.0 mm
Z: 1052.5 mm
q1: 0.50000
q2: 0.0
q3: 0.86603
q4: 0.0

操纵杆方向
X Y Z

转到...

305_1

对准..

手动操纵

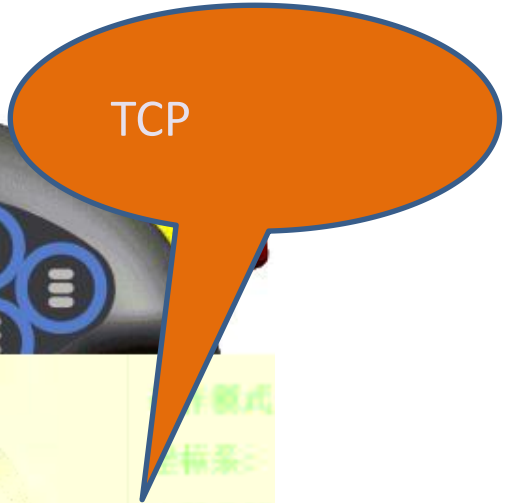




ABB System1 (PGOS) 防护装置停止 已停止 (速度 3%)

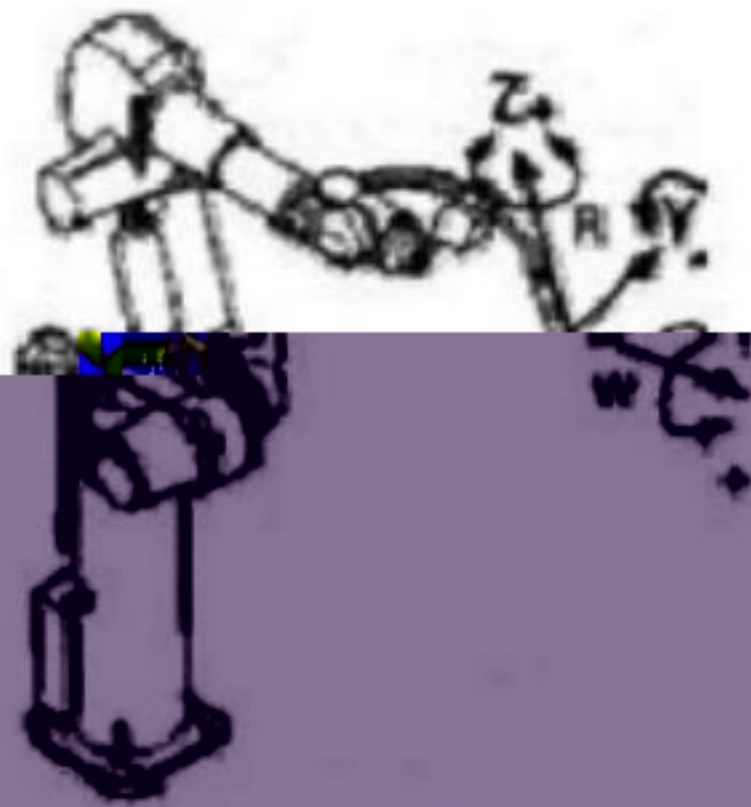
The screenshot displays the ABB System1 (PGOS) control interface. At the top, the status bar shows '手动' (Manual) and '防护装置停止 已停止 (速度 3%)' (Safety device stop, stopped (speed 3%)). The main area contains a data table with columns for '轴' (Axis), '速度' (Speed), '位置' (Position), and '速度反馈' (Speed feedback). The '速度' column shows values like 0.0000, 0.0000, 0.0000, 0.0000, 0.0000, and 0.0000. The '位置' column shows values like 0.0000, 0.0000, 0.0000, 0.0000, 0.0000, and 0.0000. The '速度反馈' column shows values like 0.0000, 0.0000, 0.0000, 0.0000, 0.0000, and 0.0000. Below the table, there are labels for '有效载荷' (Load), '换线杆锁紧' (Locking bar), and '换线' (Change line), all with values of '无' (None). A large orange callout bubble is positioned at the bottom of the interface.

轴	速度	位置	速度反馈
1	0.0000	0.0000	0.0000
2	0.0000	0.0000	0.0000
3	0.0000	0.0000	0.0000
4	0.0000	0.0000	0.0000
5	0.0000	0.0000	0.0000
6	0.0000	0.0000	0.0000

有效载荷: 无
换线杆锁紧: 无
换线: 无



增量	移动距离/mm	角度/($^{\circ}$)
小	0.05	0.005
中	1	0.02
大	5	0.2
用户	自定义	自定义



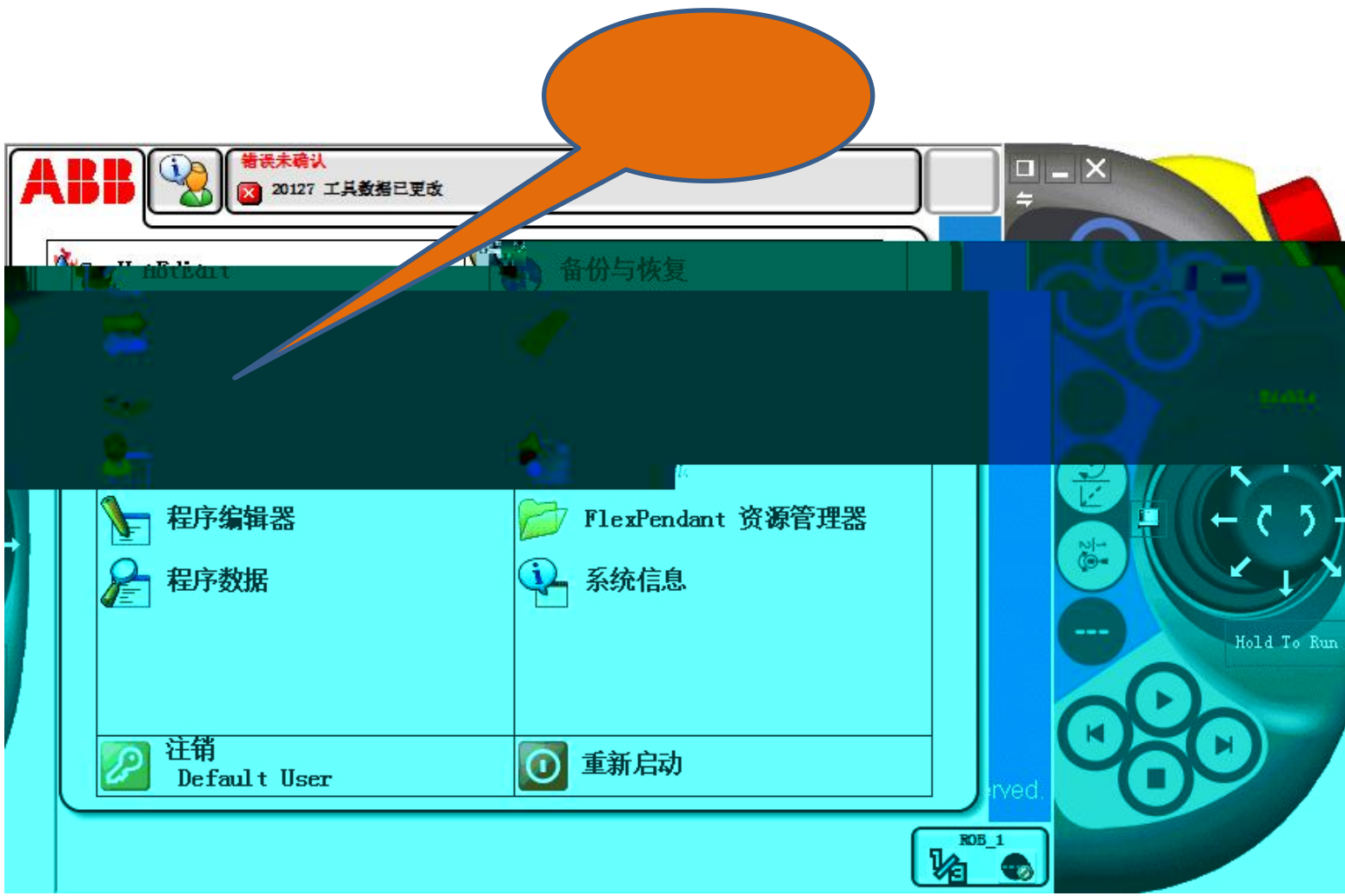


ABB 手动操纵

工具数据已更改

点击属性并更改

机械单元:	ROB_1...	位置	
绝对精度:	Off	1:	14.3 °
动作模式:	轴 1 - 3...	2:	16.4 °
坐标系:	大地坐标...	3:	6.0 °
		4:	-27.5 °
		5:	27.5 °
		6:	32.0 °

工具坐标: tool0...

工件坐标: wobj0...

有效载荷: load...

操纵杆锁定: 无...

增量: 无...

位置格式...

操纵杆方向

2 1 3

对准... 转到... 启动...

手动操纵

ROB_1



ABB System1 (PGOS) 防护装置停止 已停止 (速度 3%)

手动操纵 - 动作模式

当前选择: 重定位

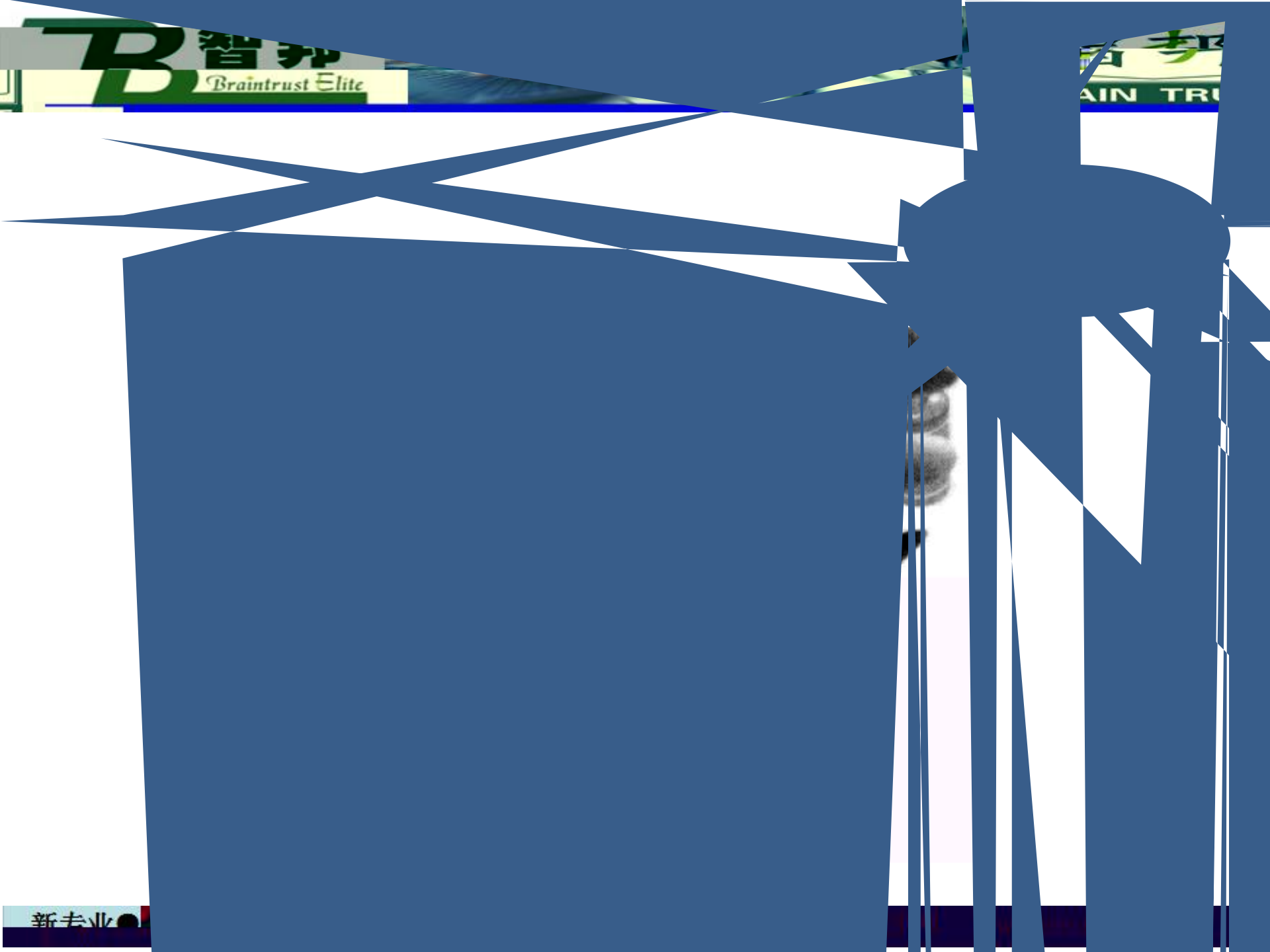
选择动作模式。

轴 1 - 3 轴 4 - 6 线性 **重定位**

确定 取消

手动操纵 ROB_1





Braintrust Elite

AIN TRU

ABB System1 (PGOS) 防护装置停止 已停止 (速度 3%)

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:	重定位...
坐标系:	工具...
工具坐标:	tool0...
工件坐标:	wobj0...
有效载荷:	load0...
操纵杆锁:	无...
增量:	无...

位置

坐标中的位置: World Object

X: 258.5 mm

Y: 1052.5 mm

Z: 0.50000

q1: 0.0

q2: 0.86603

q3: 0.0

q4: 0.0

位置格式...

操纵杆方向

X Y Z

对准... 转到... 启动...

手动操纵 RO5_1

