



ABB

ABB

错误未确认

20127 工具数据已更改

Welcome to ABB

A blue-tinted background featuring a woman's face on the left and a world map on the right.

A detailed view of the ABB control panel, showing a central joystick with a green 'Enable' button and various function buttons.

Copyright © 2002 ABB. All rights reserved.

The ABB logo and several small navigation icons.







工具数据已更改

✕

手动操纵

点击属性并更改

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

工具坐标: tool0...	位置格式...
工件坐标: wobj0...	
有效载荷: load...	

操纵杆锁定: 无...	操纵杆方向
增量: 无...	  
	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



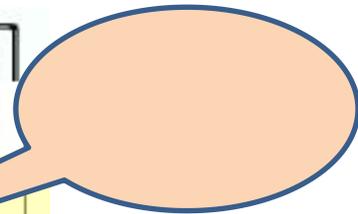
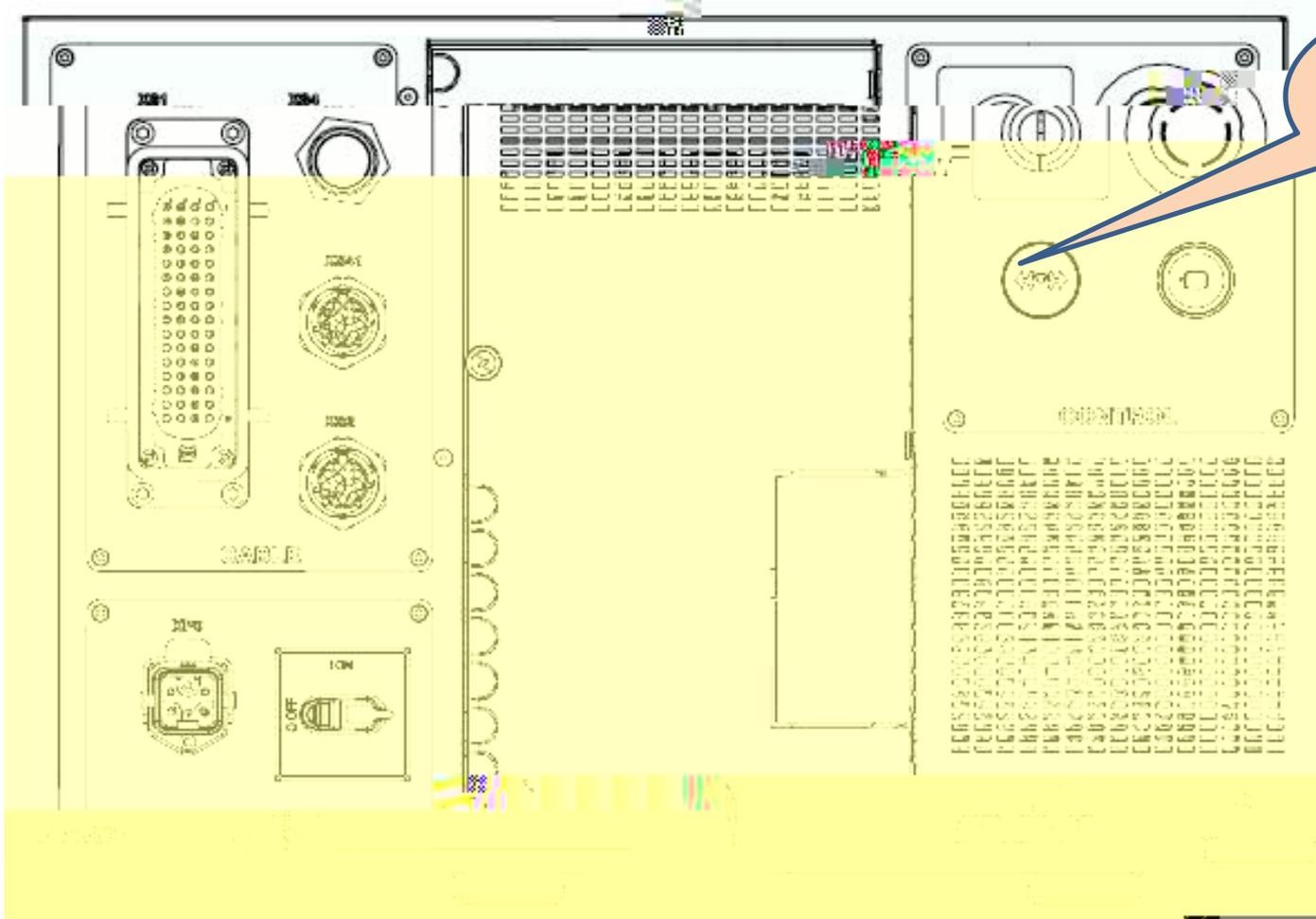
重定位

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...	位置格式...
工件坐标:	wobj0...	
有效轴数:	1至20...	
操縱杆鎖定:	A...	
增量:	A...	












错误

工具数据已更改

✕

手动操纵

点击属性并更改

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

工具坐标: tool0...

工件坐标: wobj0...

有效载荷: load...

位置格式...

操纵杆锁定: 无...

增量: 无...

操纵杆方向





2 1 3

对准...
转到...
启动...

手动操纵


ROB_1



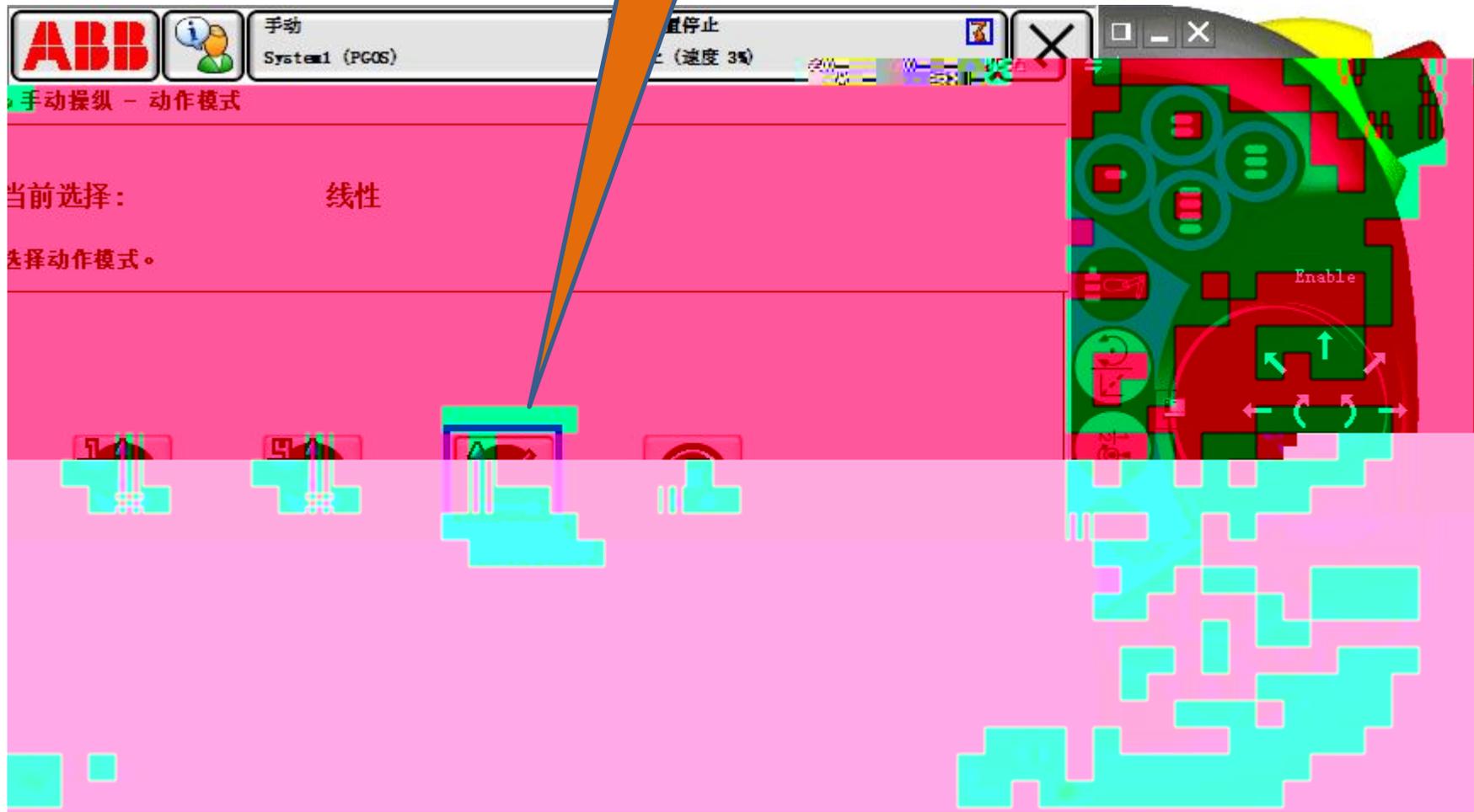


ABB 手动操纵

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...

动作模式
坐标系:
工具坐标
工件坐标
有效载荷
操纵杆轴
增量:

对准..

手动操纵:



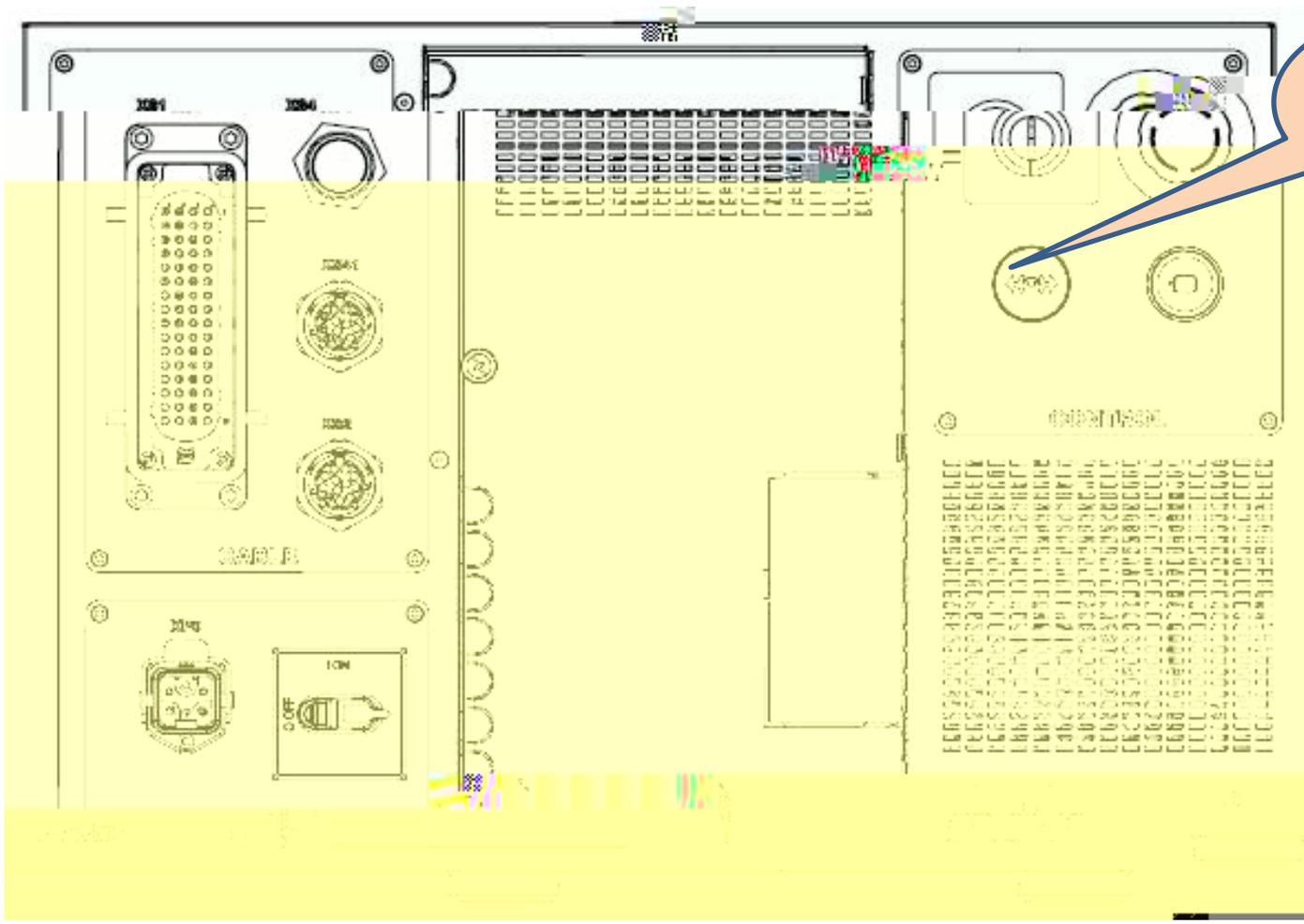


ABB System1 (PGOS) 防护装置停止 已停止 (速度 3%)

手动操纵

点击属性并更改

机械单元: ROB_1...

绝对精度: 0.05 mm

位置
坐标中的位置: WorkObject
X: 1089.4 mm
Y: 250.5 mm
Z: 1052.5 mm
q1: 0.50000
q2: 0.0
q3: 0.86603
q4: 0.0

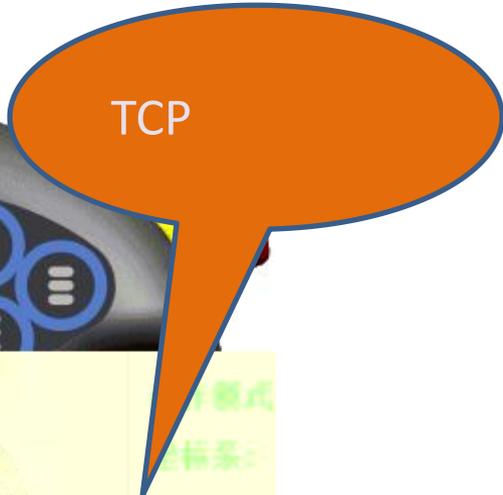
操纵杆方向
X Y Z

转到...

305_1

对准..

手动操纵







手动
System1 (PGOS)



防护装置停止
已停止 (速度 3%)

ABB 手动

轴 1	位置	0.0000 mm	速度	0.0000 mm/s
轴 2	位置	0.0000 mm	速度	0.0000 mm/s
轴 3	位置	0.0000 mm	速度	0.0000 mm/s
轴 4	位置	0.0000 mm	速度	0.0000 mm/s
轴 5	位置	0.0000 mm	速度	0.0000 mm/s
轴 6	位置	0.0000 mm	速度	0.0000 mm/s
轴 7	位置	0.0000 mm	速度	0.0000 mm/s
轴 8	位置	0.0000 mm	速度	0.0000 mm/s
轴 9	位置	0.0000 mm	速度	0.0000 mm/s
轴 10	位置	0.0000 mm	速度	0.0000 mm/s
轴 11	位置	0.0000 mm	速度	0.0000 mm/s
轴 12	位置	0.0000 mm	速度	0.0000 mm/s

报警: 无报警

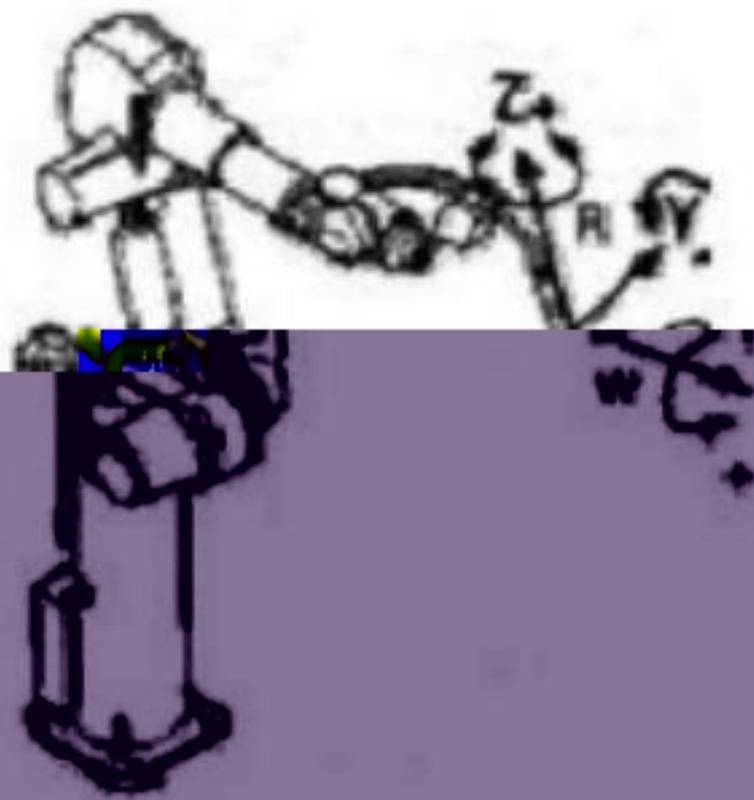
有效报警: 无报警

报警清除: 无报警

报警清除: 无报警



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








错误

工具数据已更改

✕

 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: 轴 1 - 3...

坐标系: 大地坐标...

工具坐标: tool0...

工件坐标: wobj0...

有效载荷: load...

位置

1:	14.3 °
2:	16.4 °
3:	6.0 °
4:	-27.5 °
5:	27.5 °
6:	32.0 °

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

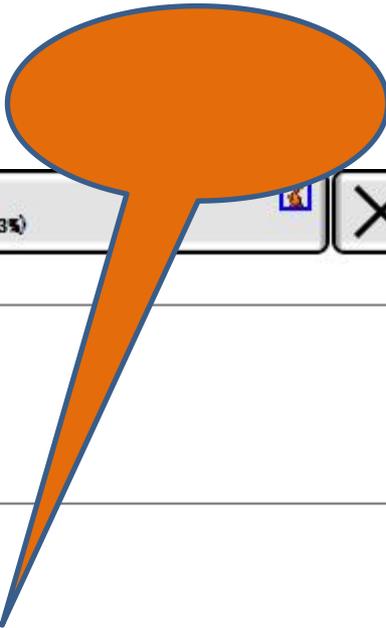
当前选择: 重定位

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



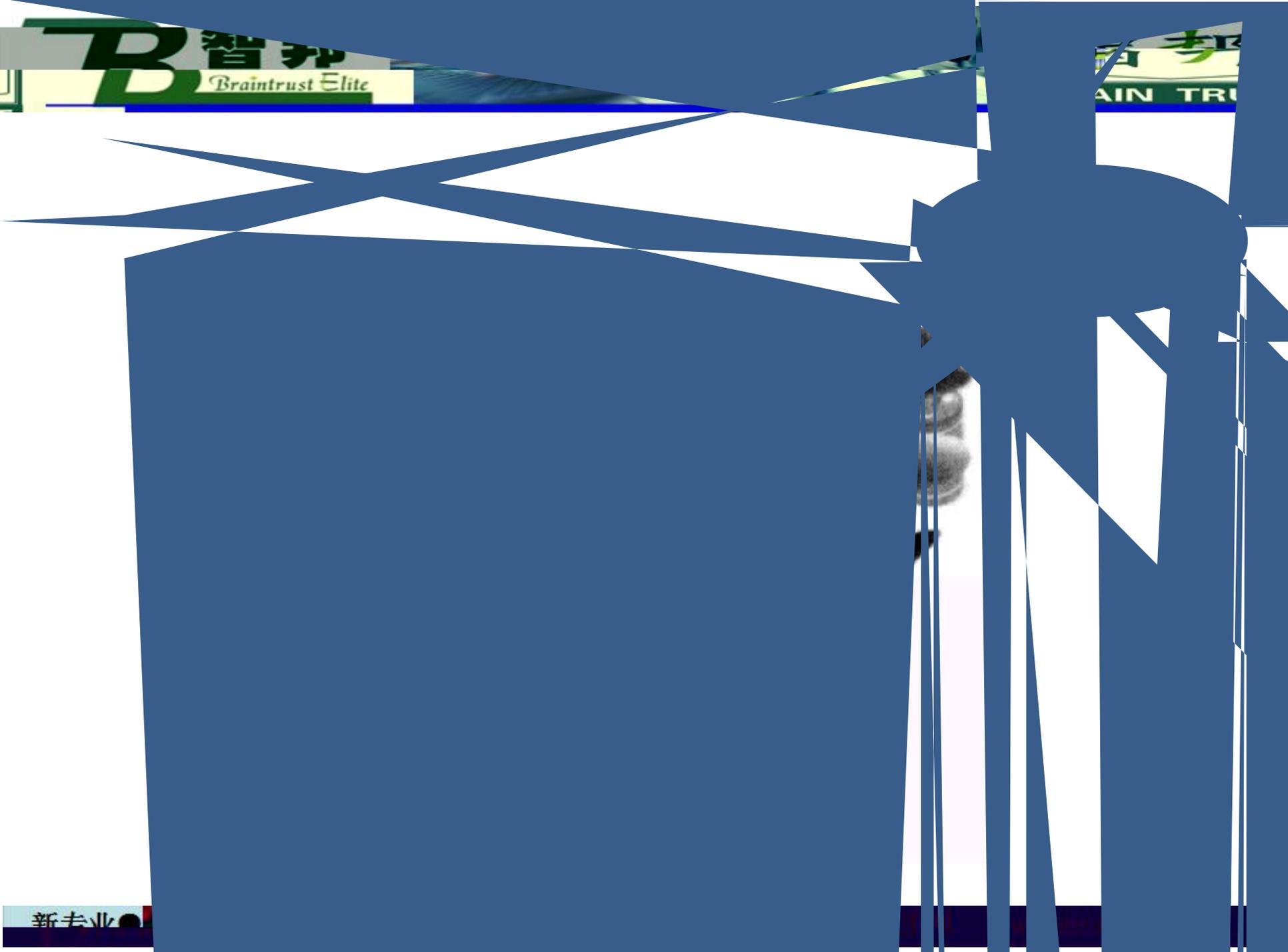


ABB System1 (PGOS) 防护装置停止 已停止 (速度 3%)

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: Work Object

Y:	258.5 mm
Z:	1052.5 mm
q1:	0.50000
q2:	0.0
q3:	0.86603
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

