

HCFA

• • • •

|--|

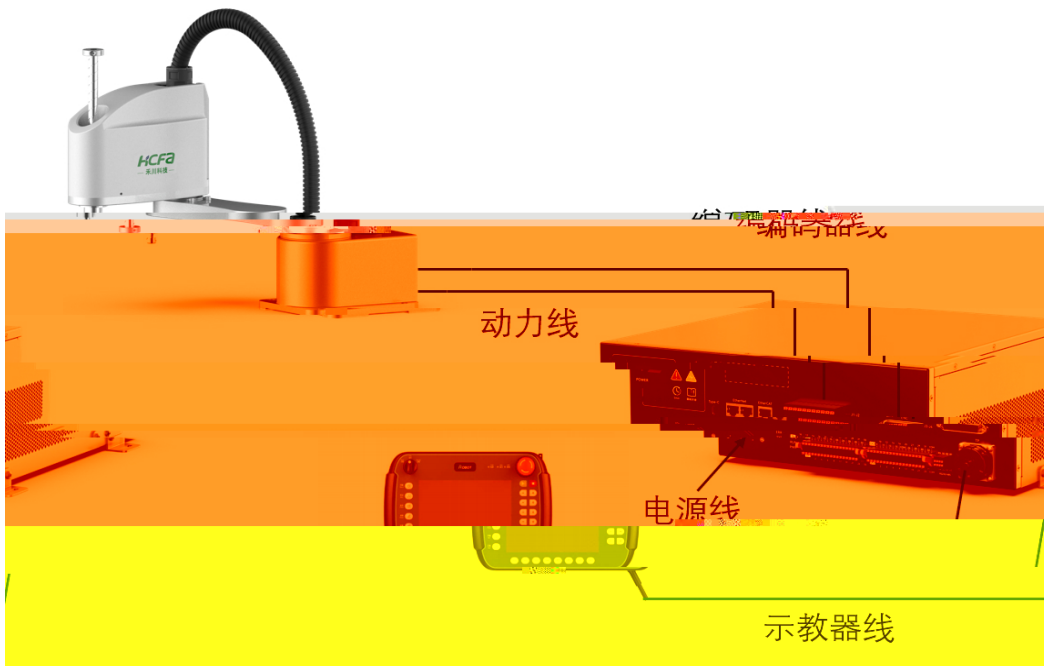
-





-
-
-
-
-
-











2

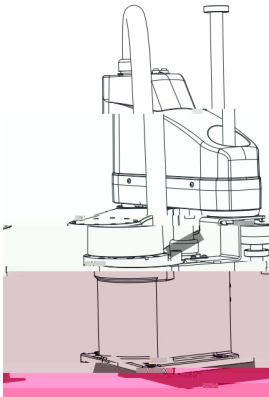
1

2

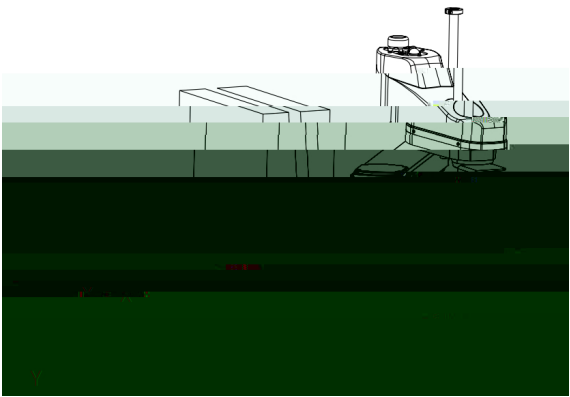
3.1-1

2

2



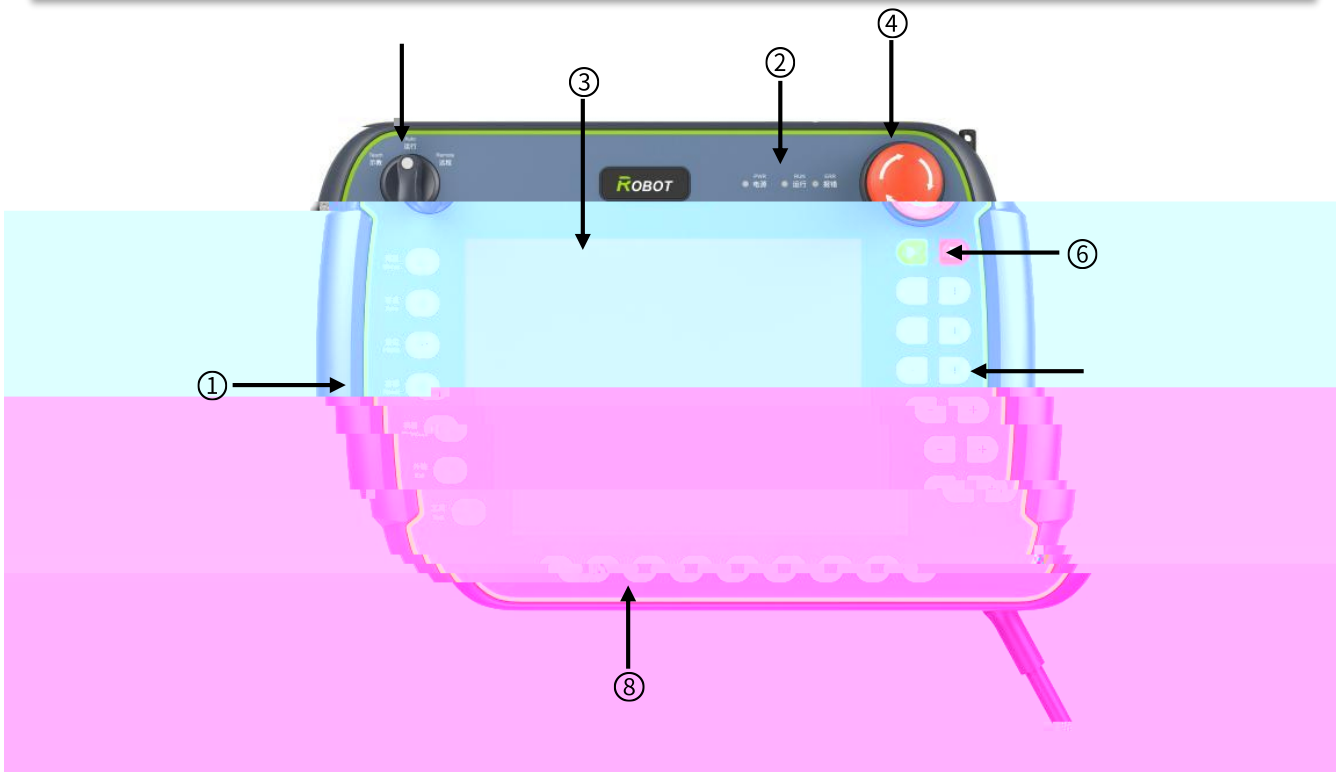
3.1-1



3.1-2

3



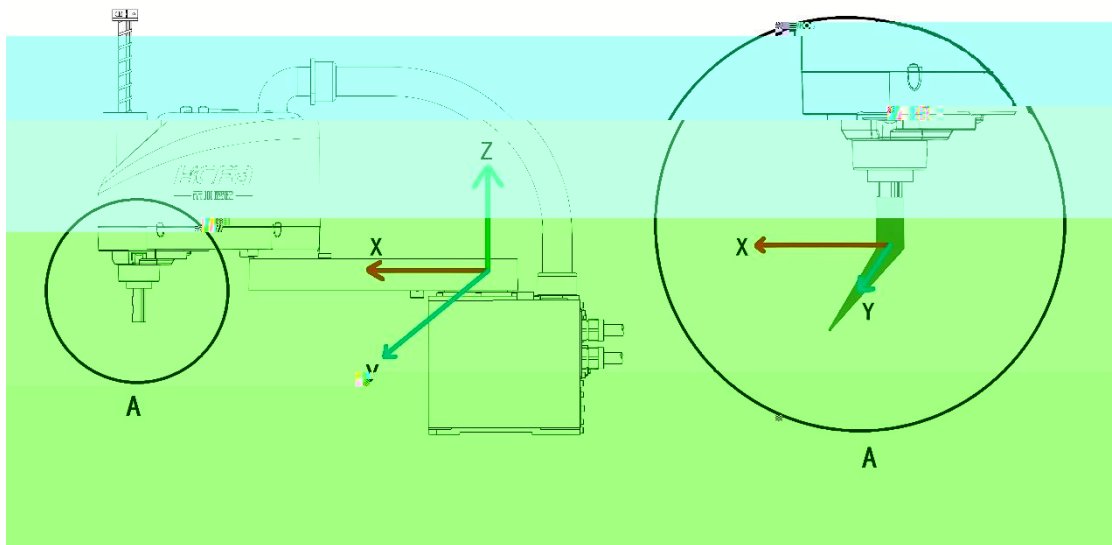
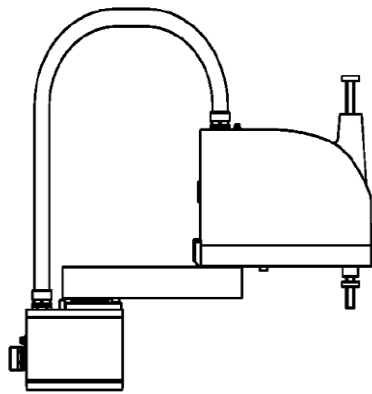












机器人

工具坐标

工具坐标	#	TCP位置(毫米)	描述
用户坐标	1	0, 0, 0	
负载	2	0, 0, 0	
机械臂	3	0, 0, 0	
外轴	4	0, 0, 0	
底座轴	5	0, 0, 0	
	6	0, 0, 0	
	7	0, 0, 0	

运动配置

零点与Home点

干涉区域

90, 0, 0

100, 0, 0

4点标定法

标定

编辑

备注

01-12 19:55:41 108046 打开程序文件 111 成功

01-12 20:01:40 201055 远程工位预约的信息被清空

01-12 20:01:40 108047 程序文件被关闭

01-12 20:01:50 成功导入程序文件222.prog

01-12 20:01:52 108046 打开程序文件 222 成功

伺服未上电

空

关节坐标系

00:00:00.000

工具0

用户0

负载0

前进

15%

HC-700

15:52:51

<>

程序

应用

变量

I/O

机器人

机器人

工具坐标

用户坐标

负载

机械臂

外轴

底座轴

运动配置

#	TCP位置(毫米)	描述
1	0, 0, 0	
2	0, 0, 0	
3	0, 0, 0	
4	0, 0, 0	
5	0, 0, 0	
6	0, 0, 0	

J1

0.000

J2

0.000

J3

0.000

J4

0.000

qwe

asd

zxc

123

ertyuiop

asdfghjkl

zxcvbnm

123456789

0.000





伺服未上电

空

关节坐标系

00:00:00.000

工具0

用户0

负载0

前进

15%

HC-700

15:58:38

<>

程序

应用

变量

I/O

机器人

监视

示教

设置

J1

0.000

J2

0.000

J3

0.000

J4

0.000

标定

IN32

机器人

用户坐标

工具坐标	#	原点位置(毫米)	描述
用户坐标	1	0, 0, 0	
负载	2	0, 0, 0	
机械臂	3	0, 0, 0	
外轴	4	0, 0, 0	
基座轴	5	0, 0, 0	
运动配置	6	0, 0, 0	
零点与Home点	7	0, 0, 0	
干涉区域	8	0, 0, 0	

编辑

备注

07-31 15:50:46 201005 机器人底座 X=0, Y=0, Z=0

07-31 15:50:47 201059 控制器型号:WIN32 系统:0.0.0 软件:1.5.0(22122016) CPU:W

07-31 15:50:47 201001 ***** 控制器准备就绪 *****

07-31 15:50:47 108114 打开后台任务1程序文件 视觉取料 成功

07-31 15:51:19 厂家已登录

伺服未上电

空

关节坐标系

00:00:00.000

工具0

用户0

负载0

前进

15%

HC-700

16:00:15

<>

程序

应用

变量

机器人

用户坐标

工具坐标	#	原点位置(毫米)	描述
用户坐标	1	0, 0, 0	
负载	2	0, 0, 0	
机械臂	3	0, 0, 0	

J1

0.000

J2

0.000

J3

0.000

J4

0.000

外轴

基座轴

运动配置

u

i

o

p

q

w

e

r

t

y

j

k

l

x

a

s

d

f

g

h

n

m

.

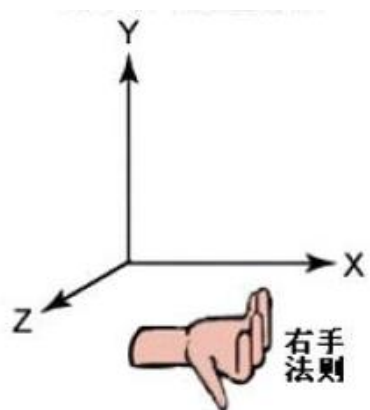
/

#

英

123







伺服未上电

空

关节坐标系

00:00:00.000

工具0

用户0

负载1

前进

5%

HC04-400

20:10:55

<>

程序

应用

变量

I/O

机器人

监视

示教

设置

程序管理器

名称	修改日期	描述
222	2000-01-12 20:01	
111	2000-01-12 19:55	
+	2000-01-12 19:53	
坐标转换	2000-01-12 18:51	
TCP服务器	2000-01-09 00:54	
标定	2000-01-08 20:04	
测试碰撞	2000-01-05 19:36	
4	2000-01-03 04:43	
232	2000-01-02 18:42	
485	2000-01-02 03:17	

新建

打开

删除

重命名

备注

> 更多

01-12 20:01:40 108047 程序文件被关闭

01-12 20:01:50 成功导入程序文件222.prog

01-12 20:01:52 108046 打开程序文件 222 成功

01-12 20:10:46 201055 远程工位标定的预约信息被清空

01-12 20:10:46 108047 程序文件被关闭

J1

7.919

J2

-77.540

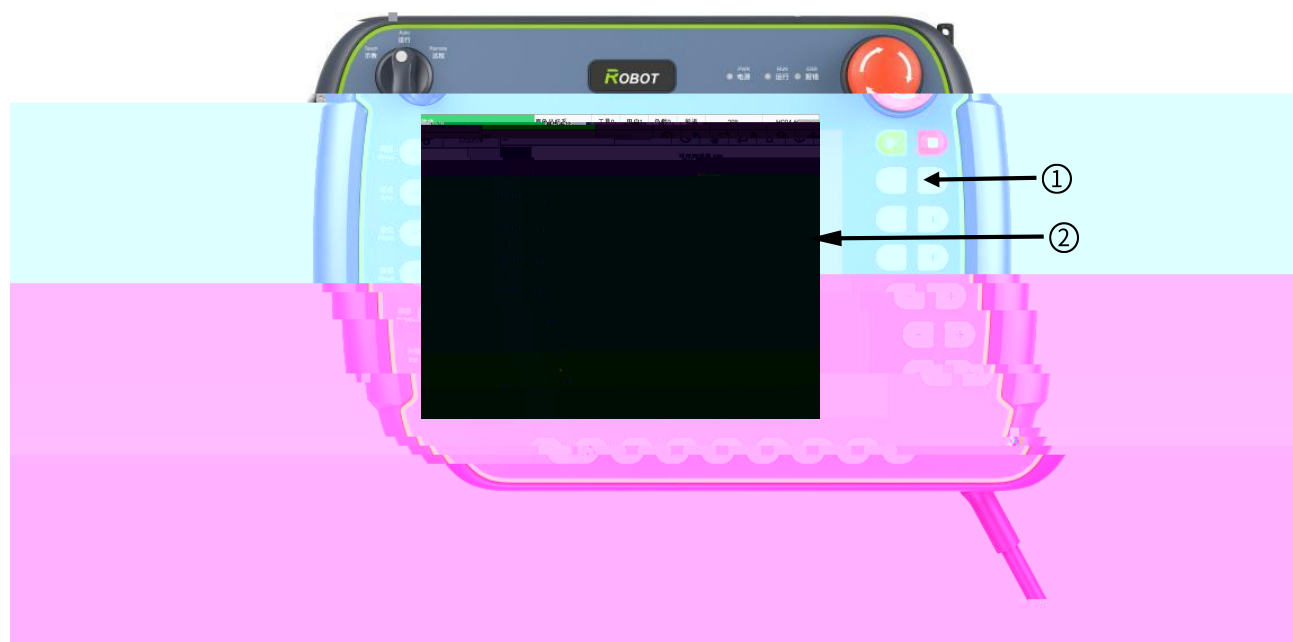
J3

-63.284

J4

300.620









伺服已上电

关节坐标系

工具0

用户0

负载0

前进

15%

HC-700

空

00:00:00.000

16:09:28

<>

程序

应用

变量

I/O

WIN3

名称

修改日期

描述

J1

11.282

J2

11.569

J3

5.854

J4

10.785

计算指令

2023-07-28 10:...

2023-06-16 17:...

挖勺

2023-06-16 09:...

2023-06-16 09:...

视觉取料-空跑

2023-06-14 10:...

工具坐标系

程序管理器

用户坐标系

用户权限

新建程序

新建

打开

删除

重命名

备注

视觉取料

2023-06-14 10:...

挂后台

复位

2023-06-14 10:...

700W

2023-06-14 10:...

07-31 15:50:47 201059 控制器型号:WIN32 系统:0.0.0 软件:1.5.0(22122016) CPU:!

07-31 15:50:47 201001 ***** 控制器准备就绪 *****

07-31 15:50:47 108114 打开后台任务1程序文件 视觉取料 成功

07-31 15:51:19 厂家已登录

07-31 16:05:48 107079 运动系统进入使能状态

伺服已上电

关节坐标系

工具0

用户0

负载0

前进

15%

HC-700

空

00:00:00.000

16:15:47

<>

程序

应用

变量

I/O

机器人

WIN3

< 程序管理器

新建程序

程序名称

测试程序

描述

q

w

e

r

t

y

u

i

o

p

a

s

d

f

g

h

j

k

l

⌫

⌵

z

x

c

v

b

n

m

;

英

123

”

,

⌵

.

/

#

↵



伺服已上电

关节坐标系

工具0

用户0

负载0

前进

15%

HC-700

空

00:00:00.000

16:20:48

<>

程序

程序管理器

测试程序

2023-07-31 16:...

应用

计算指令

2023-07-28 10:...

变量

20230616

2023-06-16 17:...

I/O

挖勺

2023-06-16 09:...

夹爪

2023-06-16 09:...

视觉取料-空跑

2023-06-14 10:...

2023-06-14 10:...

挂后台

2023-06-14 10:...

打开

删除

重命名

备注

> 更多

47 201001 ***** 控制器准备就绪 *****

47 108114 打开后台任务1程序文件 视觉取料 成功

19 厂家已登录

48 107079 运动系统进入使能状态

12 108155 新建程序文件 测试程序 成功

视觉取料

复位

新建

07-31 15:50:...

07-31 15:50:...

07-31 15:51:...

07-31 16:05:...

07-31 16:18:...

伺服已上电

关节坐标系

工具0

用户0

负载0

前进

15%

HC-700

测试程序

00:00:00.000

16:23:48

程序

程序管理器

测试程序

1 EOF

J1

11.282

应用

J2

11.569

变量

J3

5.854

I/O

J4

10.705

机器人

监视

示教

设置

> 插入指令

> 编辑

> 调试

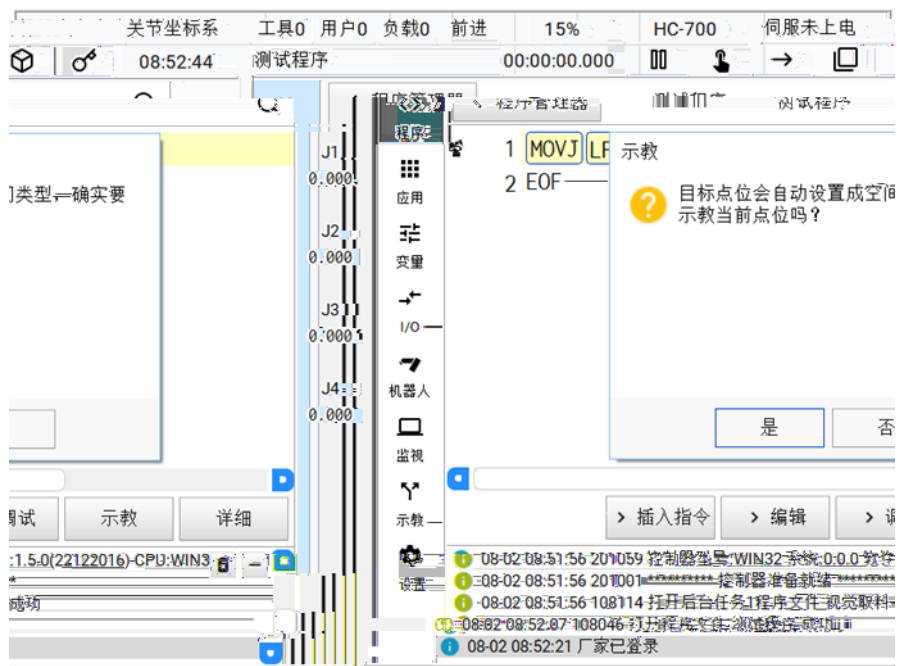
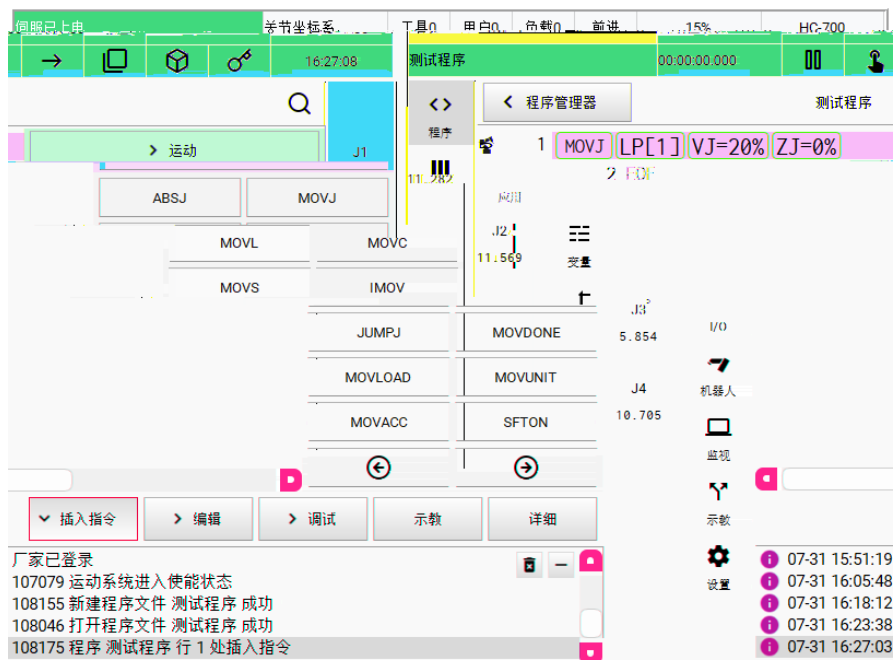
示教

07-31 15:50:47 108114 打开后台任务1程序文件 视觉取料 成功

07-31 15:51:19 厂家已登录

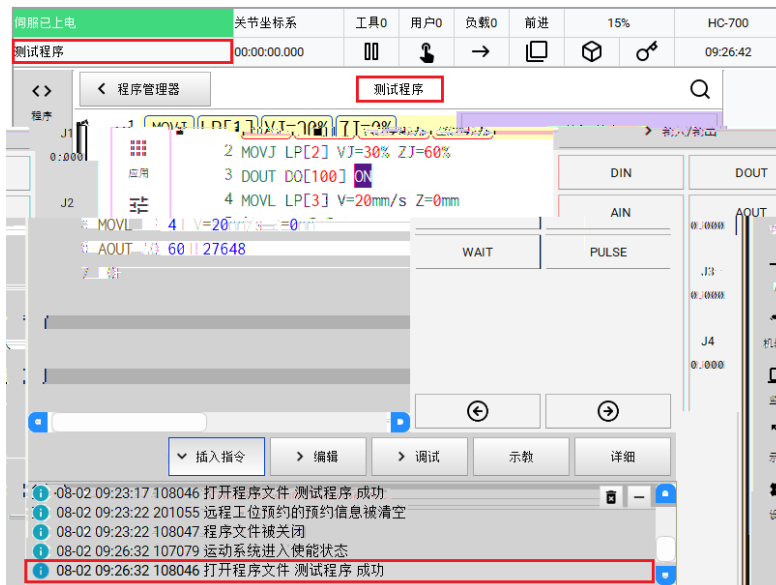
07-31 16:05:48 107079 运动系统进入使能状态

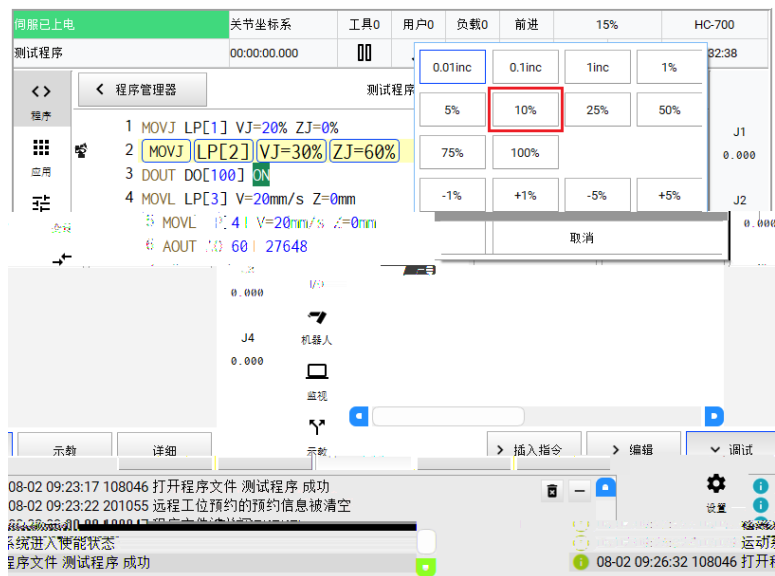
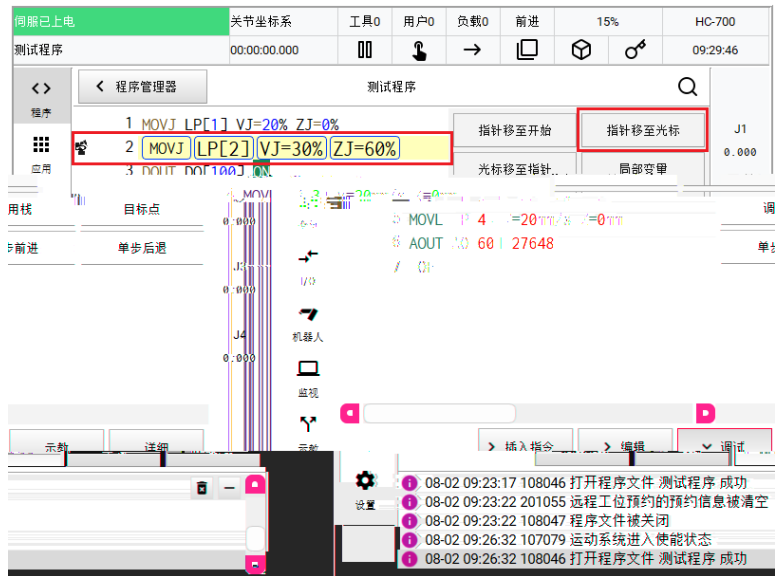
07-31 16:23:38 108046 打开程序文件 测试程序 成功

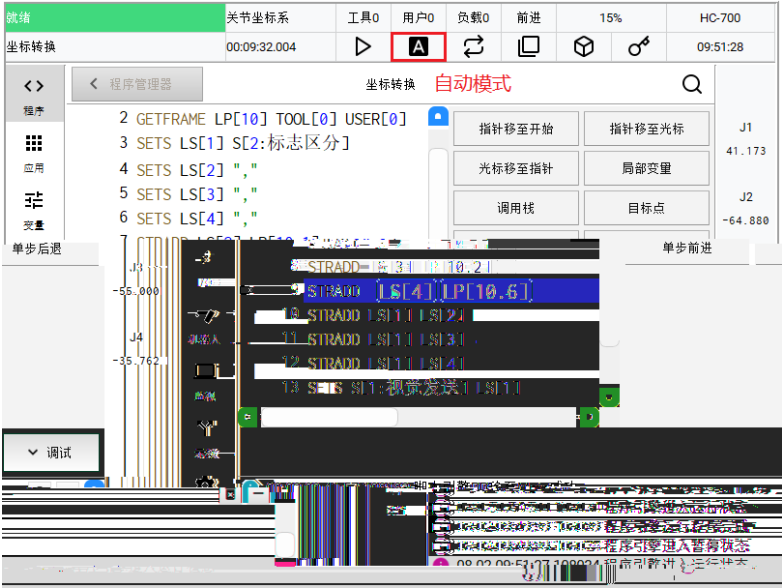




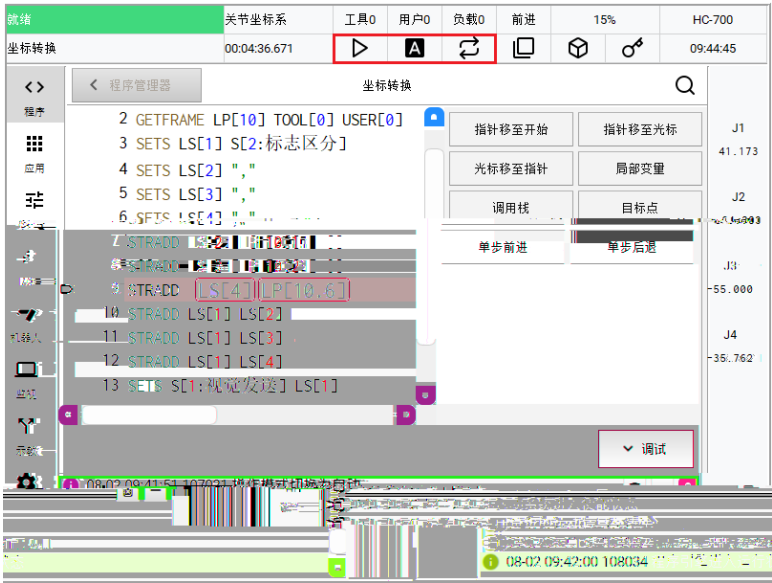


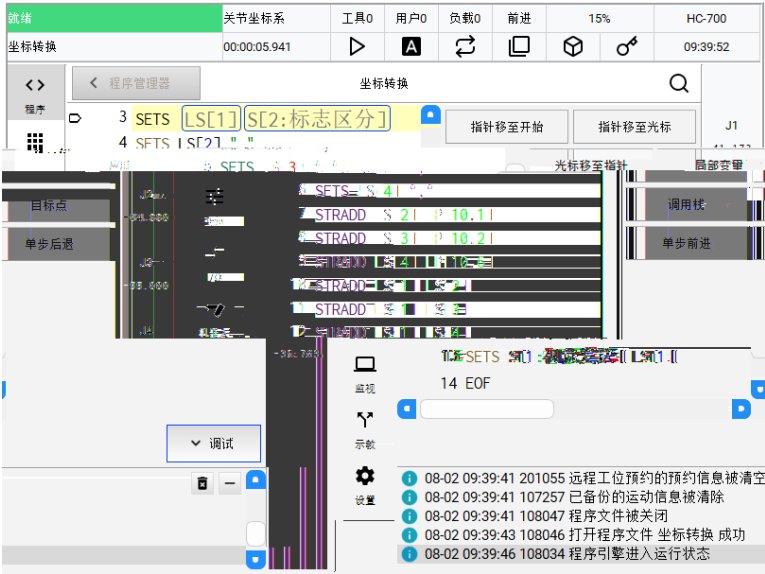






就绪	关节坐标系	工具0	用户0	负载0	前进	15%	HC-700
坐标转换	00:07:17.578						09:47:26





hCF