



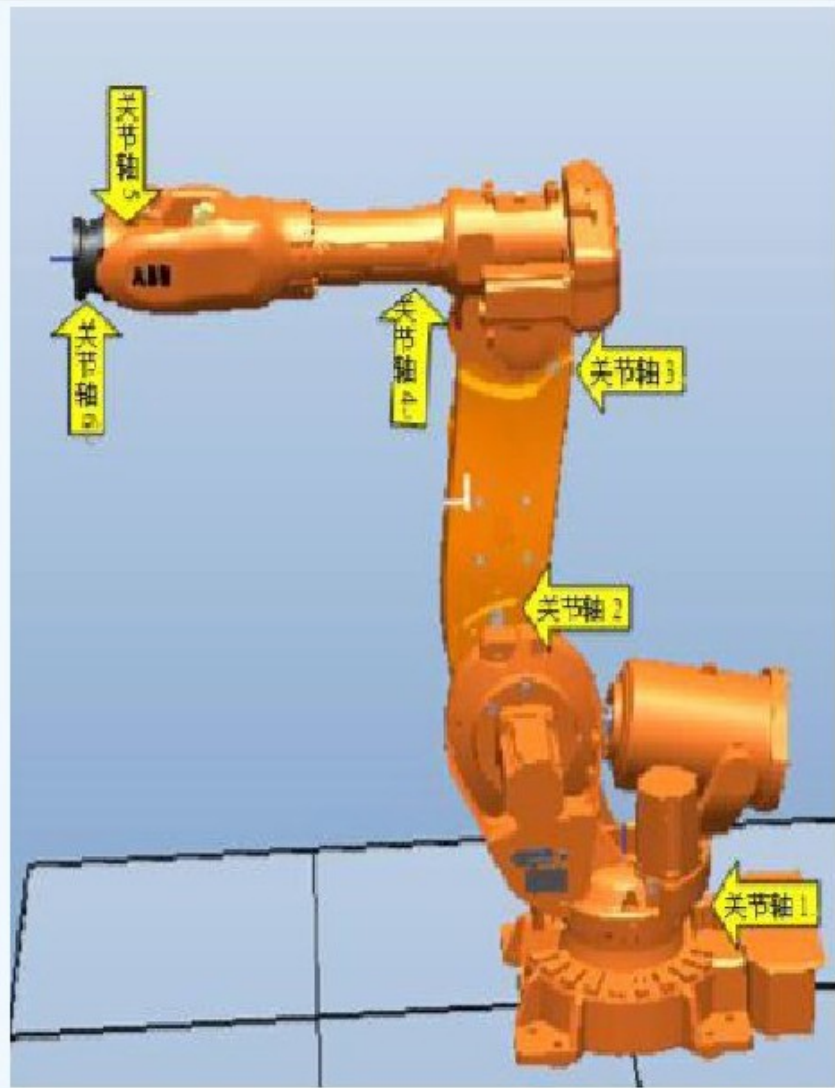
转速更新

模块二示教器基本操作

秦禹

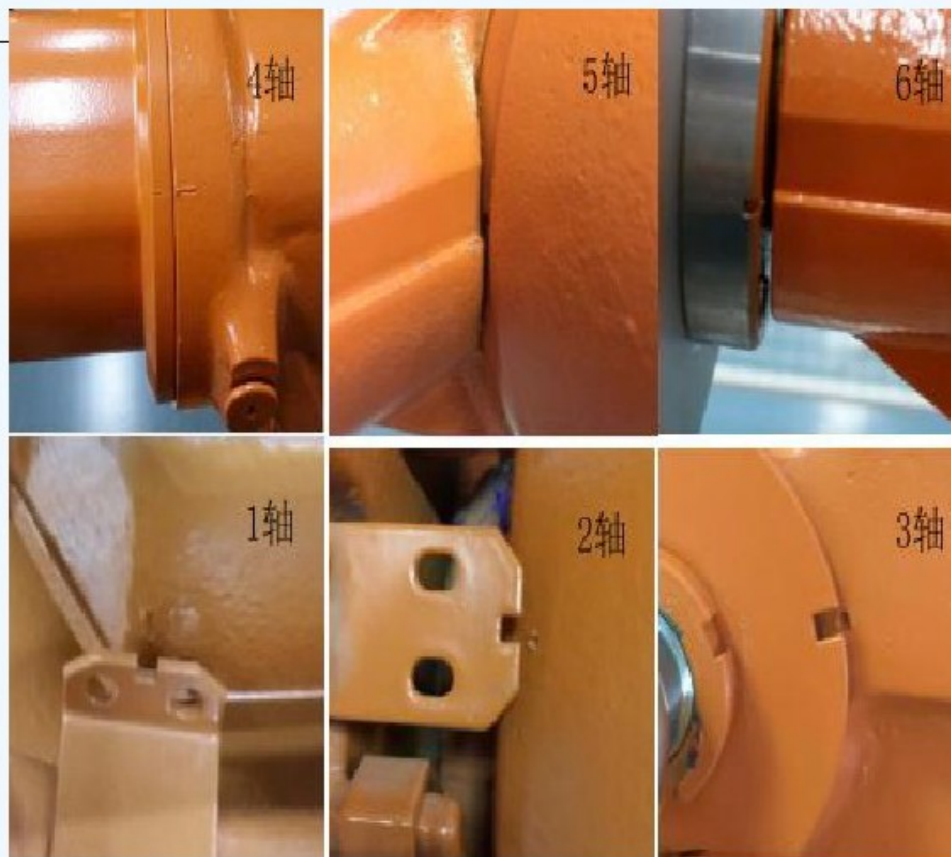
转数计数器更新

- 1、ABB机器人六个关节轴都是一个机械原点位置；
- 转数计数器需要更新操作的情况：
 - 更换伺服电机转数计数器电池后；
 - 当转数计数器发生故障，修复后；
 - 转数计数器与测量板之间断开过以后；
 - 断电后，机器人关节轴发生了移动；
 - 当系统报警提示“10036 转数计数器未更新”时。



1) 分别通过手动操纵，选择对应的轴动作模式，【轴4-6】和【轴1-3】，按着顺序依次将机器人六个轴转到机械原点刻度位置，各关节轴运动的顺序为轴4-5-6-1-2-3；

如果机器人由于安装位置的关系，无法六个轴同时到达机械原点刻度位置，则可以逐一对关节轴进行转数计数器更新。



- 2) 在主菜单界面选择【校准】；

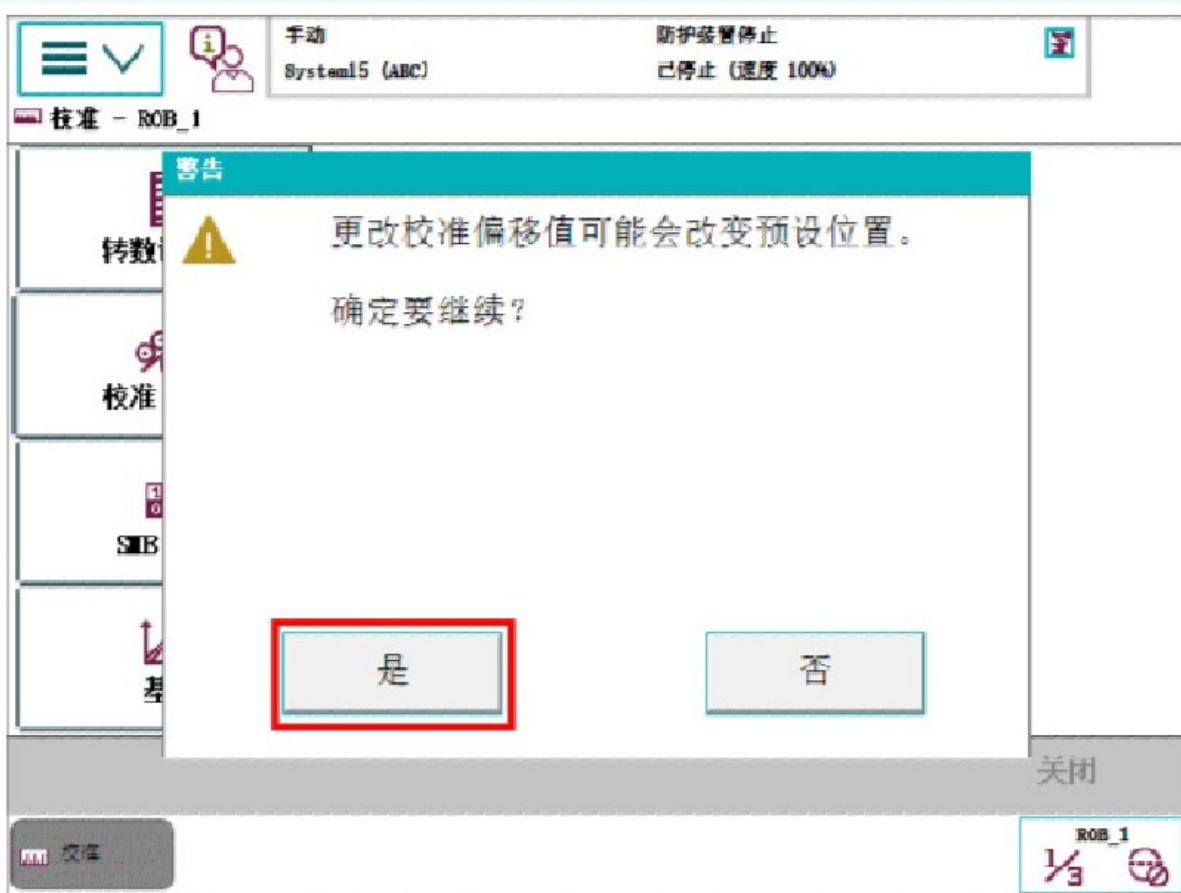
- 3) 单【ROB_1】；



- 4) 单击【手动方法】；
- 5) 选择【校准参数】，选择【编辑电动机校准偏移】；



6) 在弹出对话框中单击【是】；



7) 弹出编辑电机校准偏移界面，要对六个轴的偏移参数进行修改。将机器人本体上电动机校准偏移记录下来，参照参数对校准偏移值进行修改；

* 依据机座上出厂的偏移值进行修改，修改后的值尽量保证整数位和小数点后两位与机座上值一致。



8) 将机器人本体上电动机校准偏移记录下来，单击确定更改校准偏移值； 在编辑电动机校准偏移中输入机器人本体上的电动机校准偏移数据，然后【确定】；

1200-501374	
Axis	Resolver values
1	4.3613
2	3.8791
3	3.4159
4	2.1185
5	2.3283
6	0.6529

电机名称	偏移值	有效
rob1_1	4.3613	是
rob1_2	0.000000	是
rob1_3	0.000000	是
rob1_4	0.000000	是
rob1_5	0.000000	是
rob1_6	0.000000	是

9) 输入新的校准偏移值后重新启动示教器；

手动
MicroWin10-1159
防护装置停止
已停止 (速度 100%)

校准 - ROB_1 - ROB_1 - 校准 参数

编辑电机校准偏移

机械单元: ROB_1

输入 0 至 6.283 范围内的值，并点击“确定”。

电机名称	偏移值	有效
robl_1	4.3613	是
robl_2	3.8791	是
robl_3	3.4159	是
robl_4	2.1185	是
robl_5	2.3283	是
robl_6	0.6529	是

7 8 9 ←
4 5 6 →
1 2 3 ↵
0 .
确定 取消

重置 **确定** 取消

校准 ROB_1 1/3

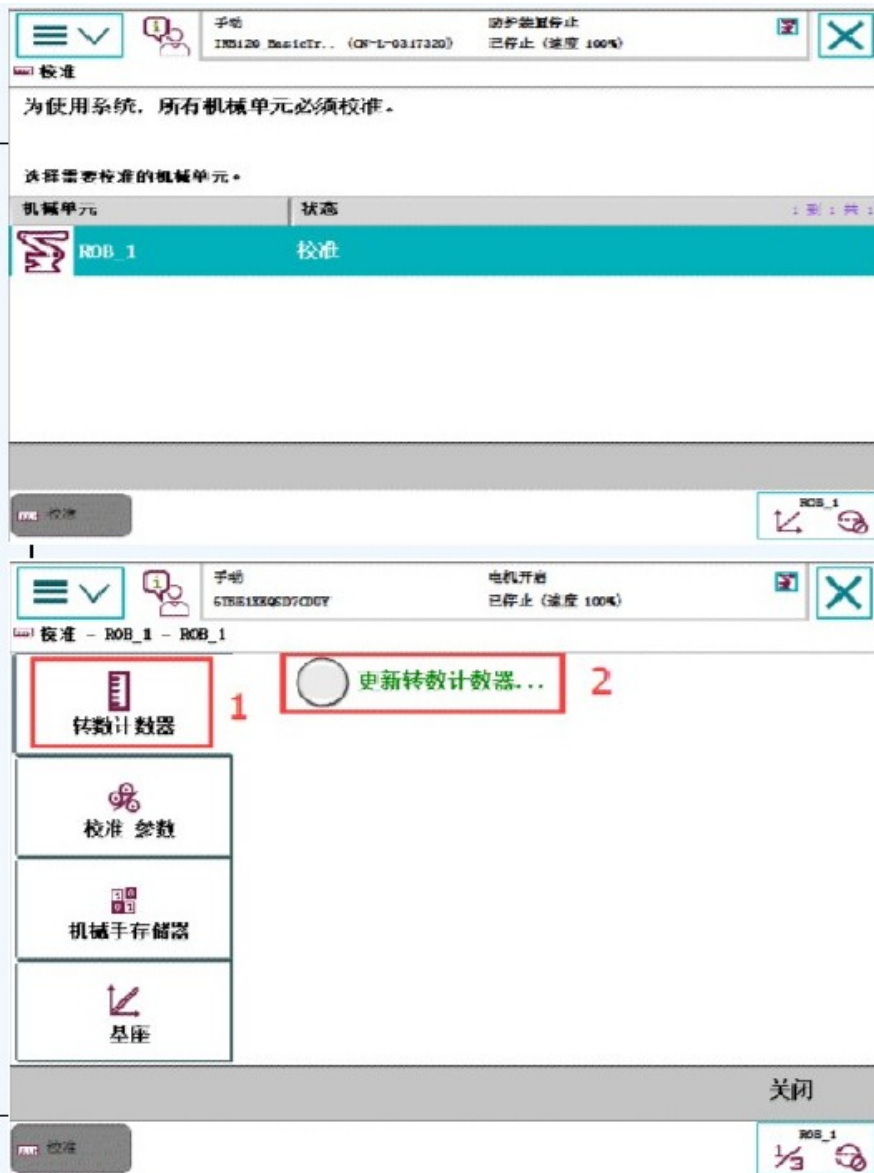
- 10) 单击【是】，完成系统重启；

- 11) 重启后，单击【校准】；



• 12) 选【Rob_1】；

• 13) 选择【转数计数器】，选择【更新转数计数器】；



• 14) 单击【是】；

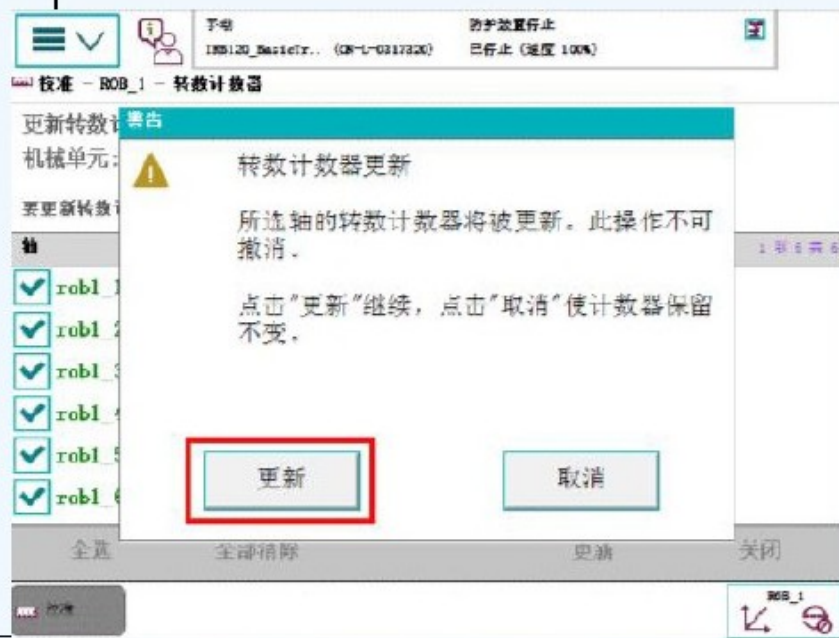
• 15) 单击【确定】；



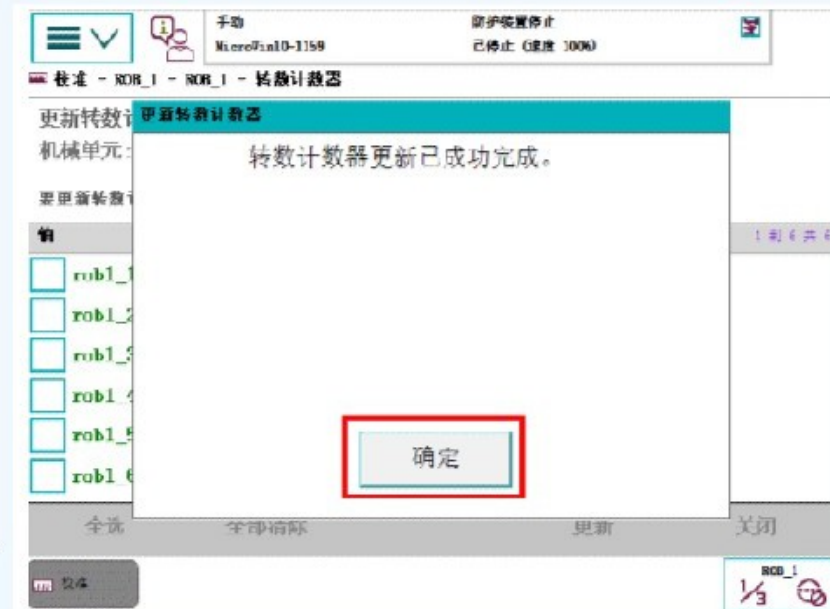
- 16) 单击【全选】然后单击【更新】；



- 17) 单击【更新】；



- 18) 等待系统完成更新工作;
- 19) 当显示【转数计数器更新已成功完成】时, 单击【确定】更新完毕。





谢谢聆听