

德厚技高

务实创新



工业机器人关节自动 校准前的准备



河南职业技术学院

HENAN POLYTECHNIC



1

工业机器人校准
安装位置

2

校准前准备

3

安装适配器



1.工业机器人校准安装位置

在利用摆锤校准工具对工业机器人进行自动校准时，考虑到工业机器人各部件的自动倾向，对工业机器人的安装位置有一定的要求。

安装位置	摆锤工具是否使用	具体要求
地面安装	适用	工业机器人倾斜度不能超过 $\pm 5^\circ$
倾斜	适用	如果工业机器人倾斜度超过 $\pm 5^\circ$ ，则必须将机器人拆卸下来并固定在水平地面上
墙壁安装	不适用	将工业机器人拆卸下来并固定在水平地面上
悬挂	适用	工业机器人倾斜度不能超过 $\pm 5^\circ$ ，必须在水平仪上设置参数“Gravity Beta”，以便校准摆锤组件可以检测出工业机器人处于悬挂状态



2.校准前准备

- ◆ 确认工业机器人正确的安装位置（水平/倾斜/悬挂）；
- ◆ 确认工业机器人已准备好运行，即所有维修、安装类操作已完成；
- ◆ 从工业机器人的上臂取下所有外围设备（如：工具、电缆）；
- ◆ 用异丙醇清洁导销孔；
- ◆ 连接校准设备和工业机器人控制器，并启动水平仪。

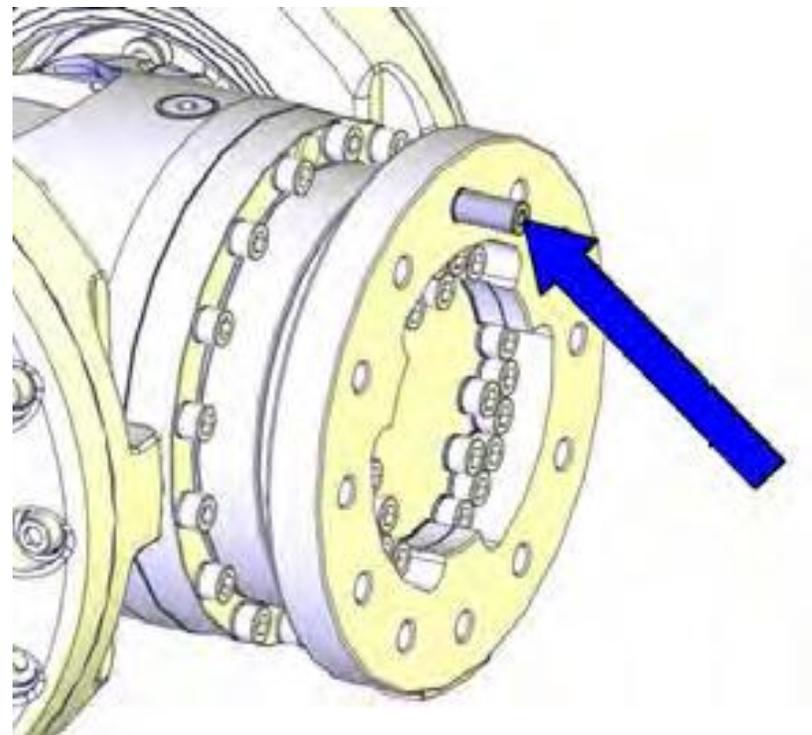


3. 安装适配器

(1) 操作步骤1

用异丙醇清洁转动盘和转动盘适配器的安装面，然后将导销安装到转动盘上。

提示：如果导销不能插入转动盘的孔中，应将其打磨到能插入孔中，且保证导销不会在孔中自由活动。



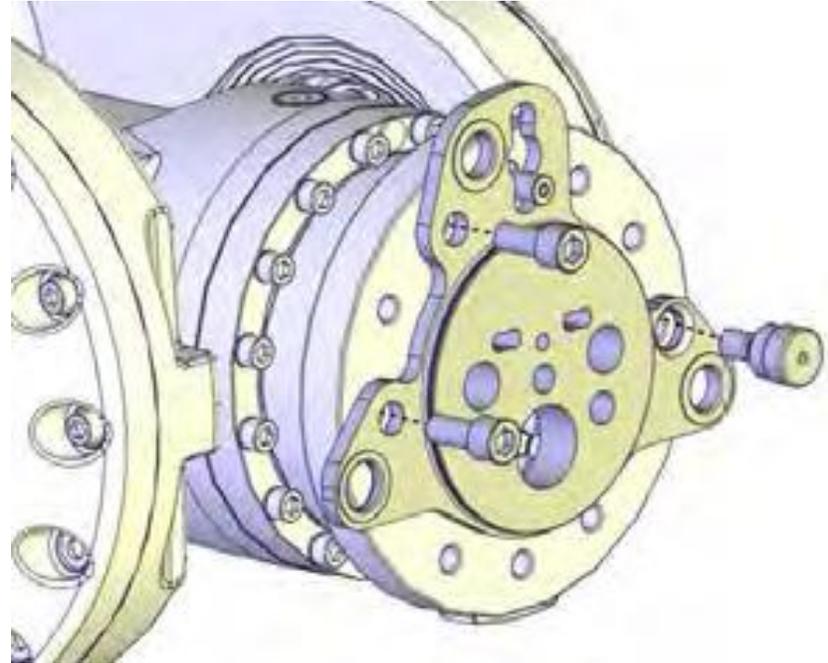


3. 安装适配器

(2) 操作步骤2

使用锥形螺钉和两个螺钉安装转动盘适配器。此时不要上紧螺钉，适配器在下一步需要微量移动。

提示：将转动盘适配器的边向内转动，使之与转动盘开口吻合。

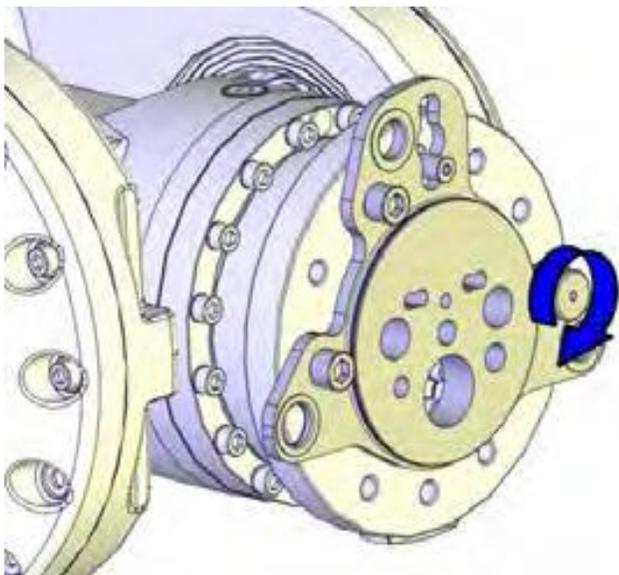




3. 安装适配器

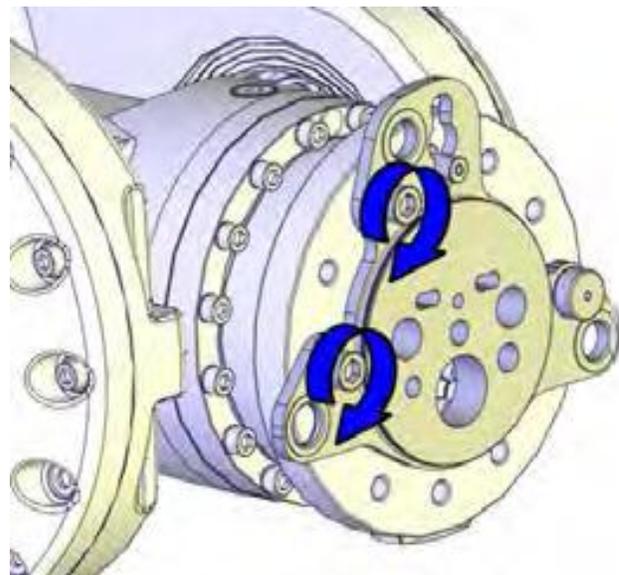
(3) 操作步骤3

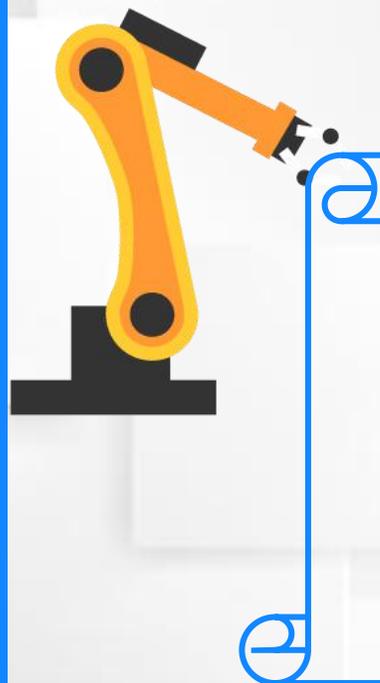
上紧锥形螺钉使得适配器被压到右边，固定到导销。



(3) 操作步骤3

上紧锥形螺钉使得适配器被压到右边，固定到导销。





本次课程到此结束

谢谢观看

德厚技高

务实创新



河南职业技术学院

HENAN POLYTECHNIC