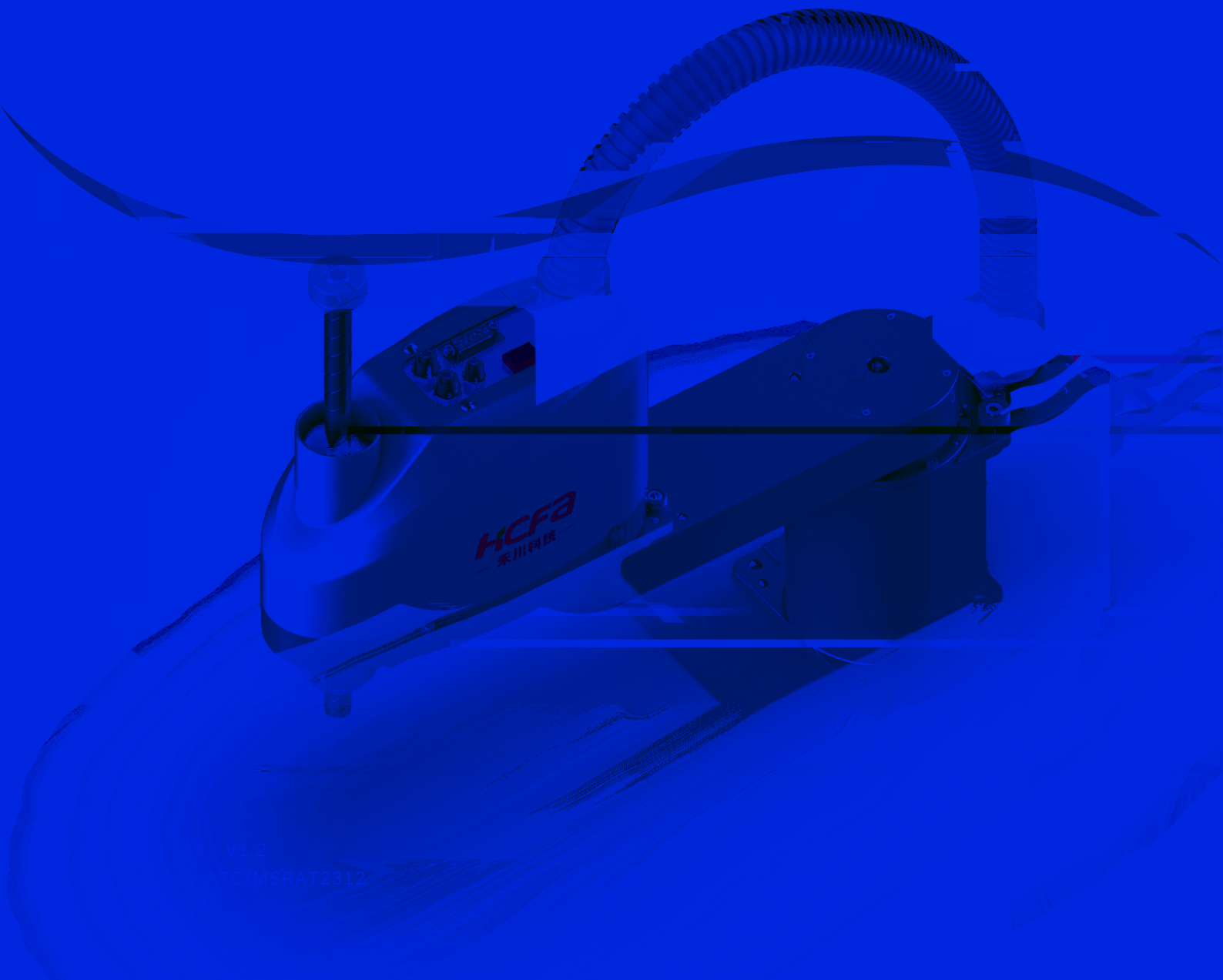
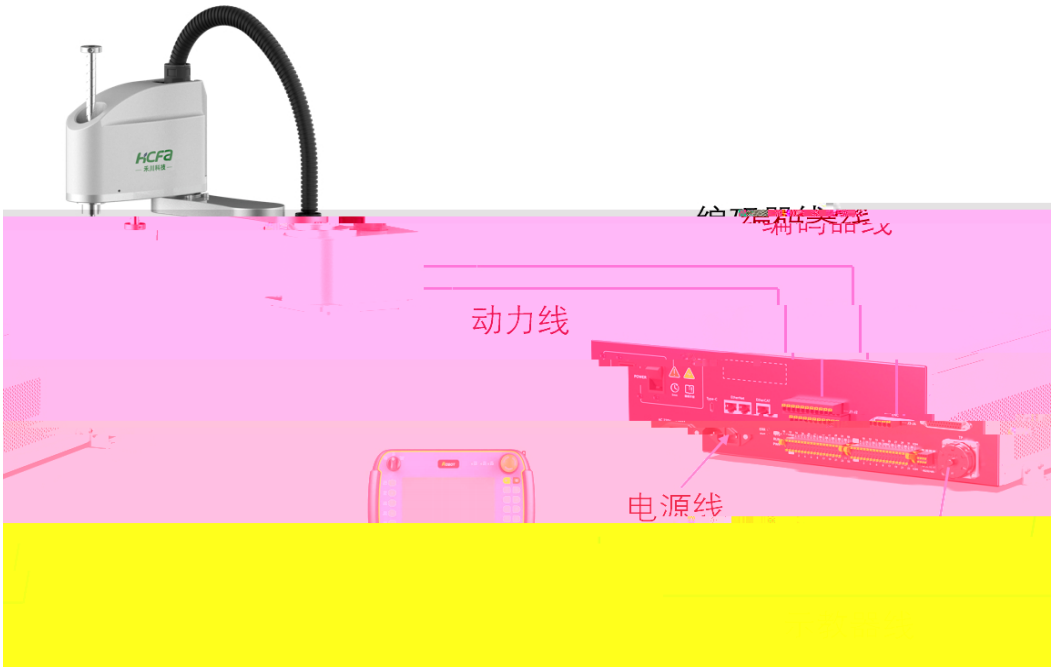
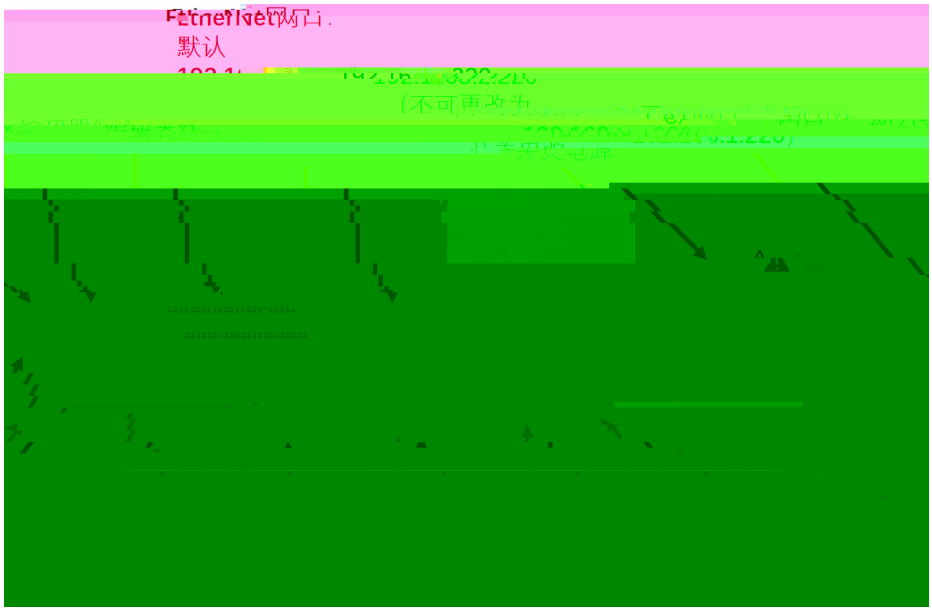
HCFA
禾川科技

C

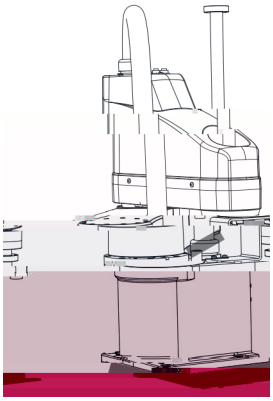


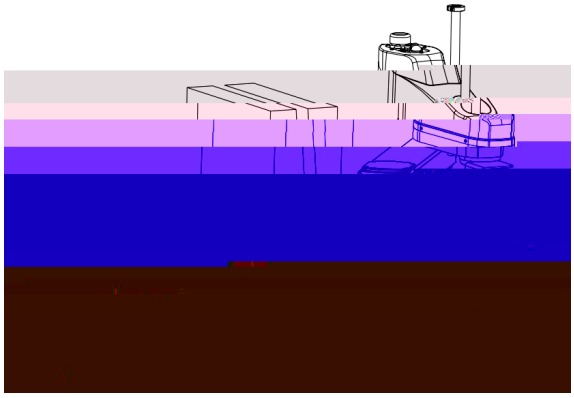
-
-
-
-
-
-


编码器线
动力线
电源线


默认
(不可更改为

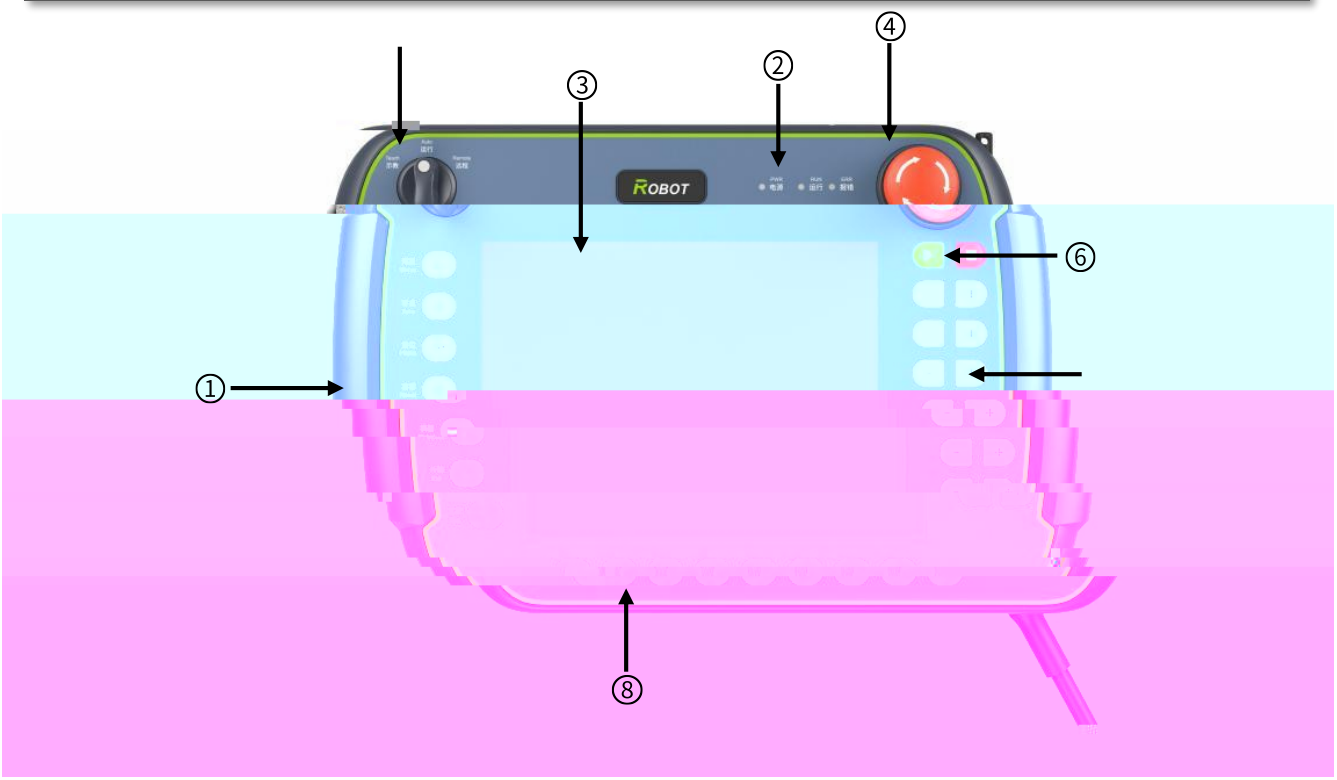
2



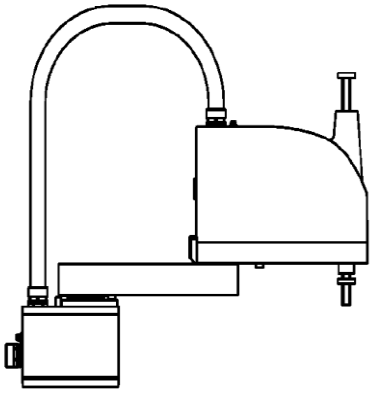


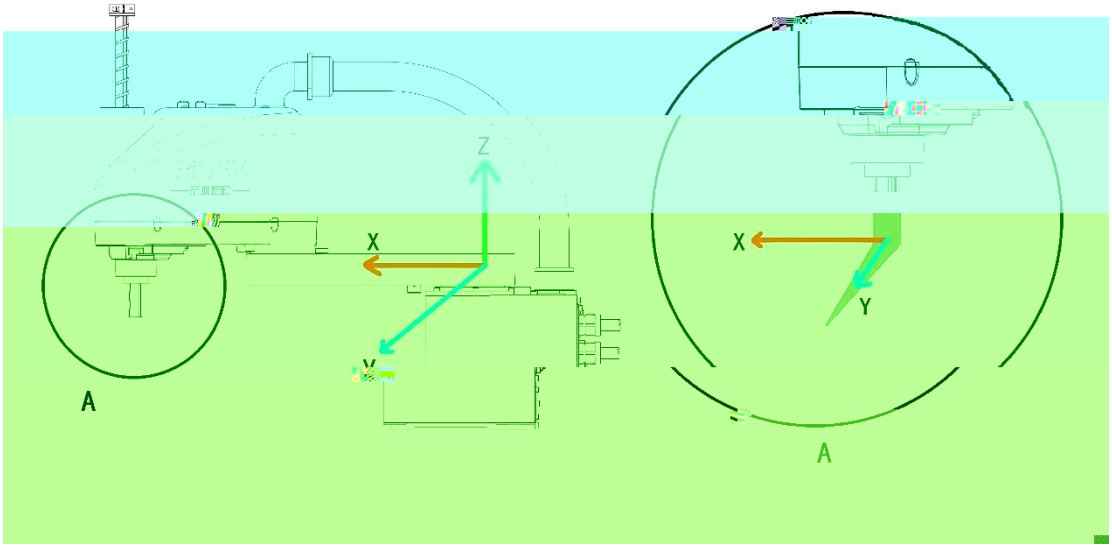
3.1-

3


④
②
③
ROBOT
⑥
①
⑧

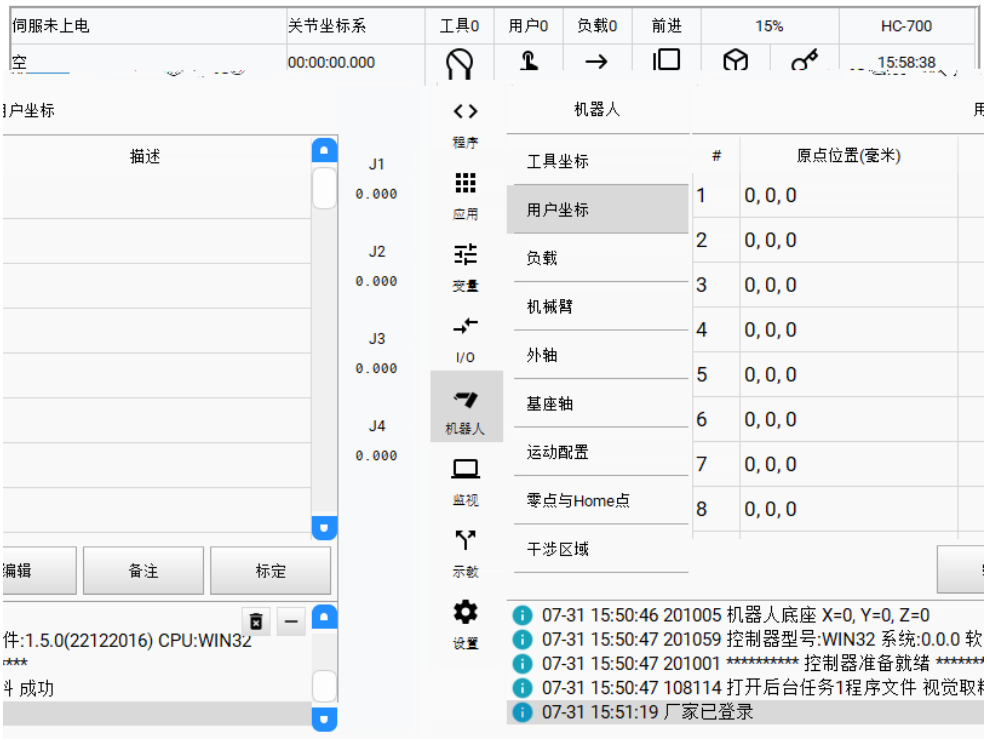
HCF3



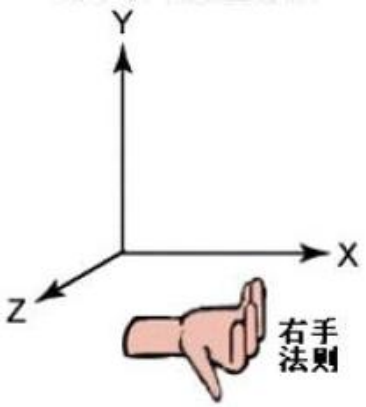

Z
X
Y
A
X
Y
A

机器人
工具坐标
工具坐标
用户坐标
负载
机械臂
外轴
基座轴
#
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
7 0, 0, 0
9 0, 0, 0
10 0, 0, 0
运动配置
零点与Hom
干涉区域
编辑
备注
4点标定法
标定
5:41 108046 打开程序文件 111 成功
01:40 201055 远程工位预约的预约信息被清空
01:40 108047 程序文件被关闭
01:50 成功导入程序文件222.prog
01:52 108046 打开程序文件 222 成功

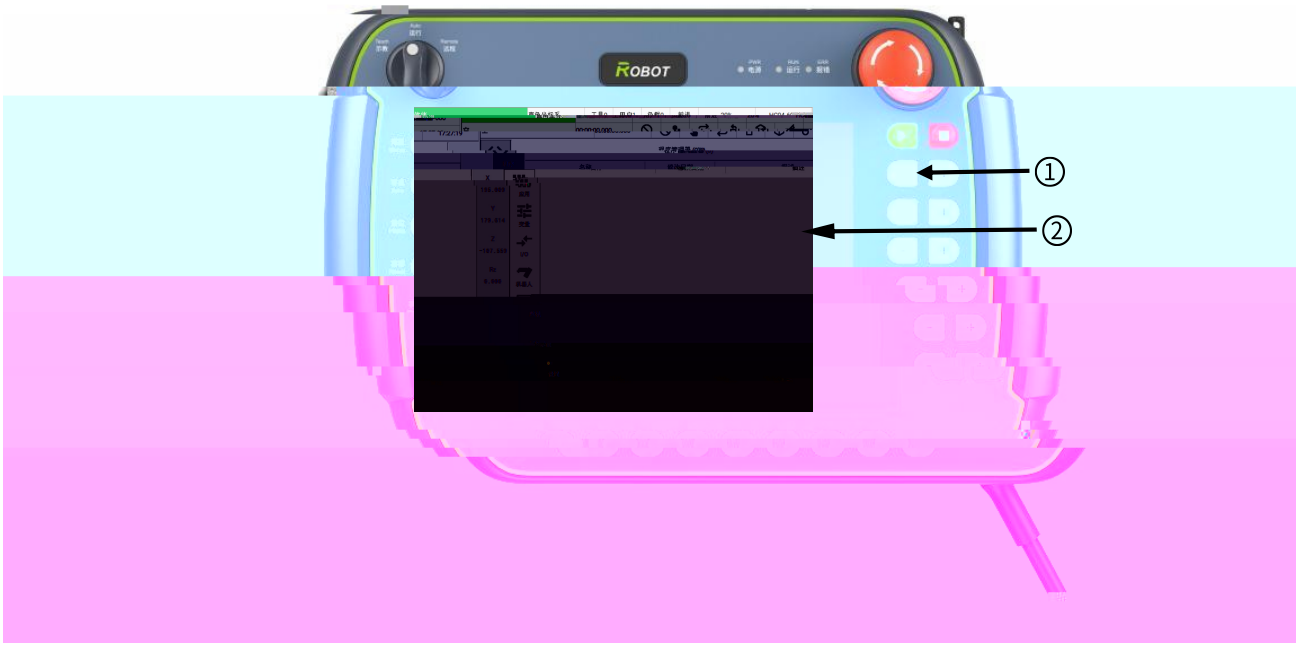
伺服未上电
关节坐标系
工具0
用户0
负载0
前进
15%
HC-700
空
00:00:00.000
15:52:51
机器人
工具坐标
程序
应用
变量
I/O
机器人
工具坐标
用户坐标
负载
机械臂
外轴
基座轴
#
TCP位置(毫米)
描述
1 0, 0, 0
2 0, 0, 0
3 0, 0, 0
4 0, 0, 0
5 0, 0, 0
6 0, 0, 0
J1
0.000
J2
0.000
J3
0.000
J4
q w e r t y u i o p
a s d f g h j k l
z x c v b n m ;
英 123 , . / #


伺服未上电
关节坐标系
工具0
用户0
负载0
前进
15%
HC-700
00:00:00.000
15:58:38
描述
J1
0.000
J2
0.000
J3
0.000
J4
0.000
编辑
备注
标定
程序
应用
变量
I/O
机器人
监视
示教
设置
机器人
工具坐标
用户坐标
负载
机械臂
外轴
基座轴
运动配置
零点与Home点
干涉区域
#
原点位置(毫米)
1 0, 0, 0
2 0, 0, 0
3 0, 0, 0
4 0, 0, 0
5 0, 0, 0
6 0, 0, 0
7 0, 0, 0
8 0, 0, 0
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
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
07-31 15:51:19 厂家已登录

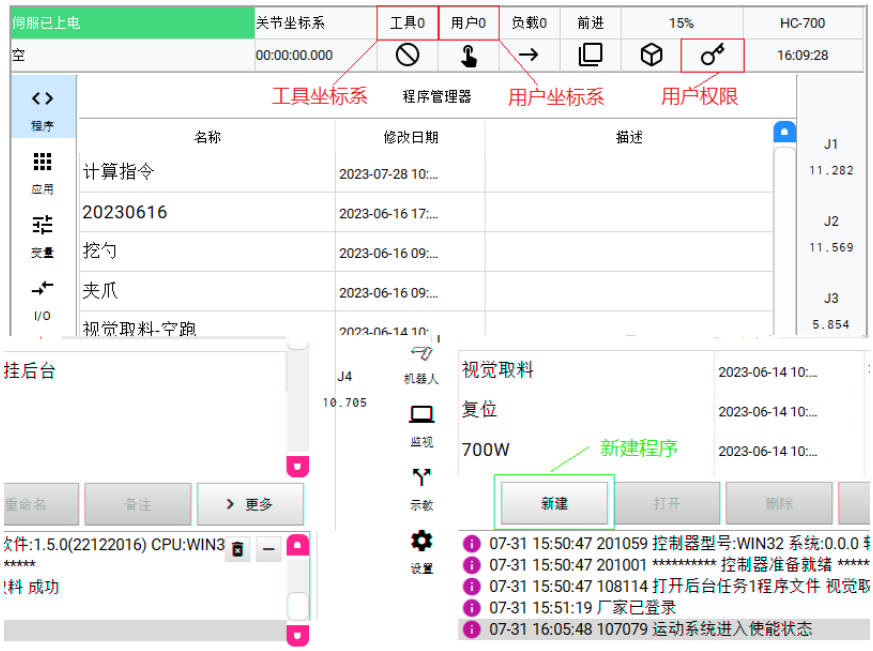
伺服未上电
关节坐标系
工具0
用户0
负载0
前进
15%
HC-700
00:00:00.000
16:00:15
机器人
用户坐标
工具坐标
用户坐标
负载
#
原点位置(毫米)
描述
1 0, 0, 0
2 0, 0, 0
3 0, 0, 0
J1
0.000
J2
0.000
J3
0.000
J4
外轴
基座轴
r t y u i o p
q w e
f g h j k l
a s d
英 123


Y
X
Z
右手
法則

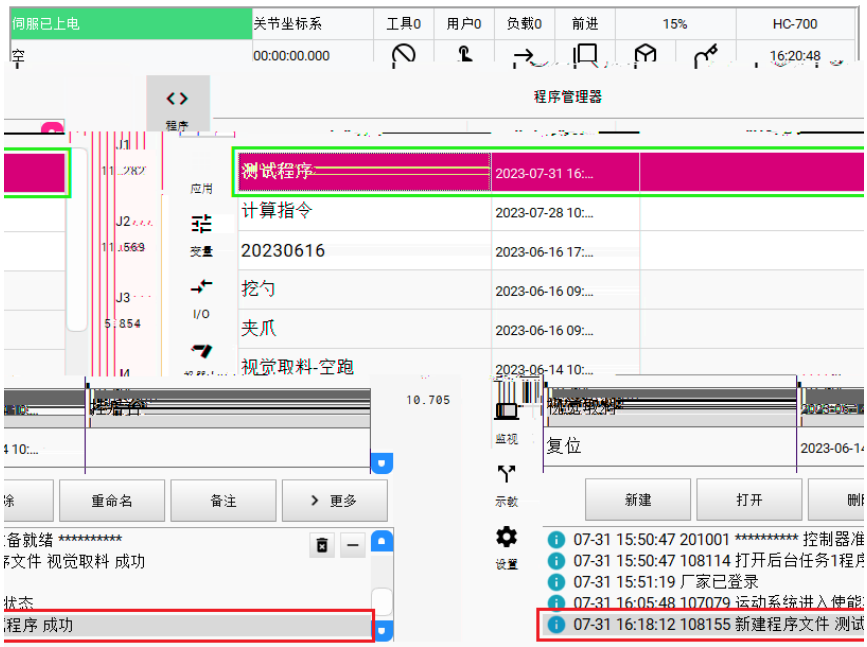
伺服未上电
关节坐标系
工具0
用户0
负载1
前进
5%
HC04-400
空
00:00:00.000
20:10:55
程序
应用
变量
I/O
机器人
监视
示教
设置
程序管理器
名称
修改日期
描述
222
2000-01-12 20:01
111
2000-01-12 19:55
+
2000-01-12 19:53
坐标转换
2000-01-12 18:51
TCP服务器
2000-01-09 00:54
标定
2000-01-08 20:04
测试碰撞
2000-01-05 19:36
4
2000-01-03 04:43
232
2000-01-02 18:42
485
2000-01-02 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 远程工位预约的预约信息被清空
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

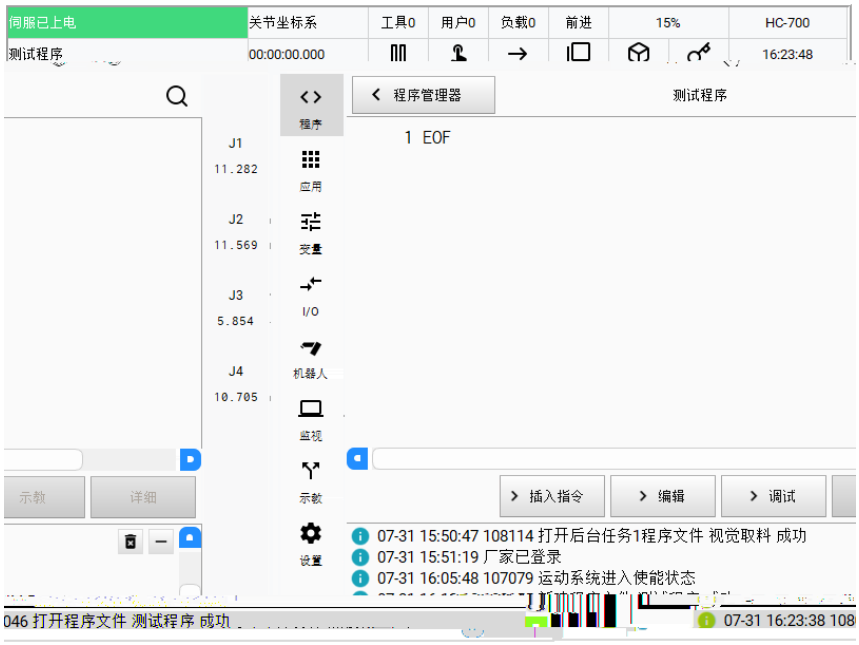

ROBOT
①
②

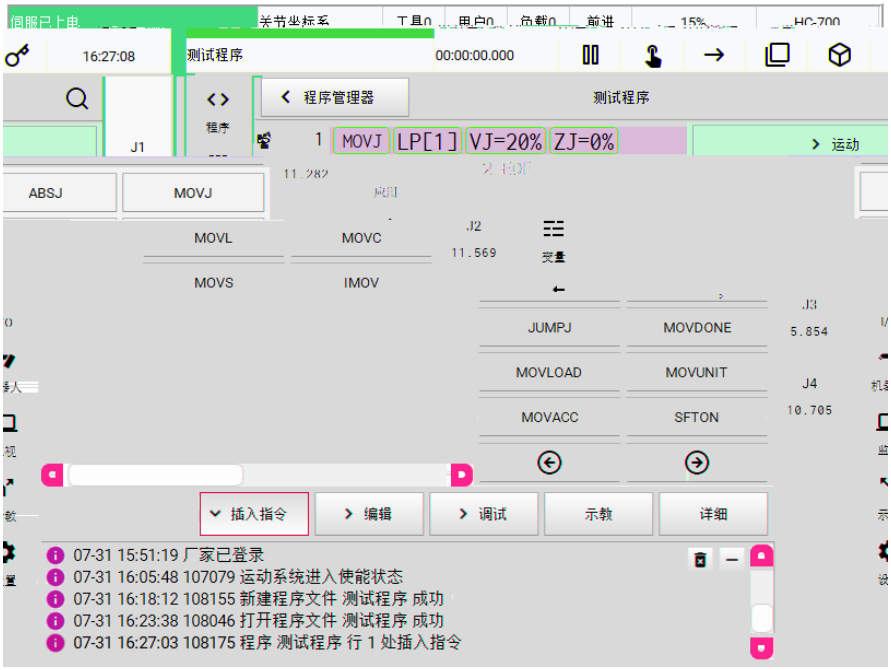
ROBOT
①
②

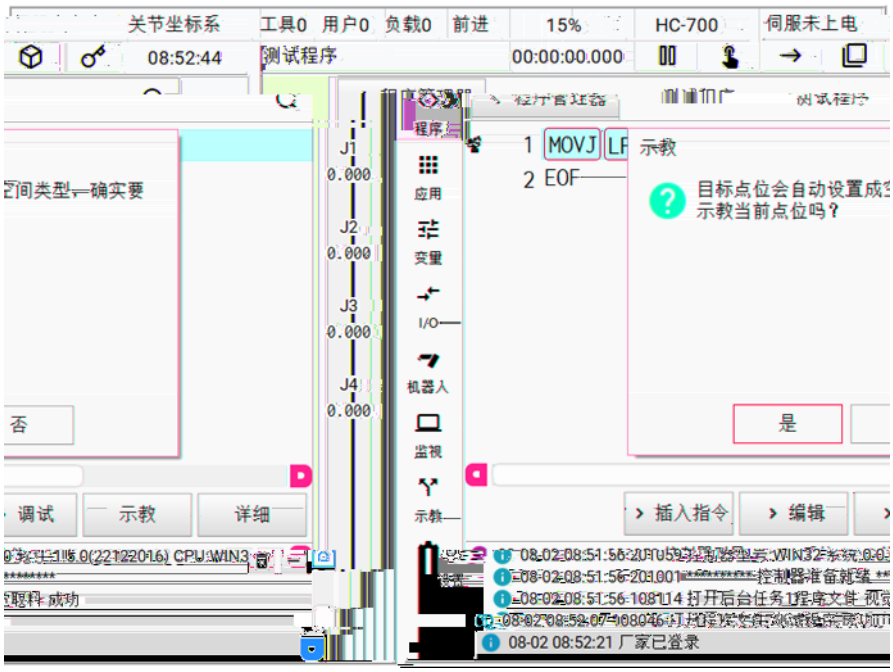

伺服已上电
关节坐标系
工具0
用户0
负载0
前进
15%
HC-700
空
00:00:00.000
16:09:28
工具坐标系
程序管理器
用户坐标系
用户权限
程序
应用
变量
I/O
机器人
监视
示教
设置
名称
修改日期
描述
计算指令
2023-07-28 10:...
20230616
2023-06-16 17:...
挖勺
2023-06-16 09:...
夹爪
2023-06-16 09:...
视觉取料-空跑
J1
11.282
J2
11.569
J3
5.854
J4
10.705
挂后台
视觉取料
2023-06-14 10:...
复位
2023-06-14 10:...
700W
2023-06-14 10:...
新建程序
重命名
备注
更多
新建
打开
删除
07-31 15:50:47 201059 控制器型号:WIN32 系统:0.0.0
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
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

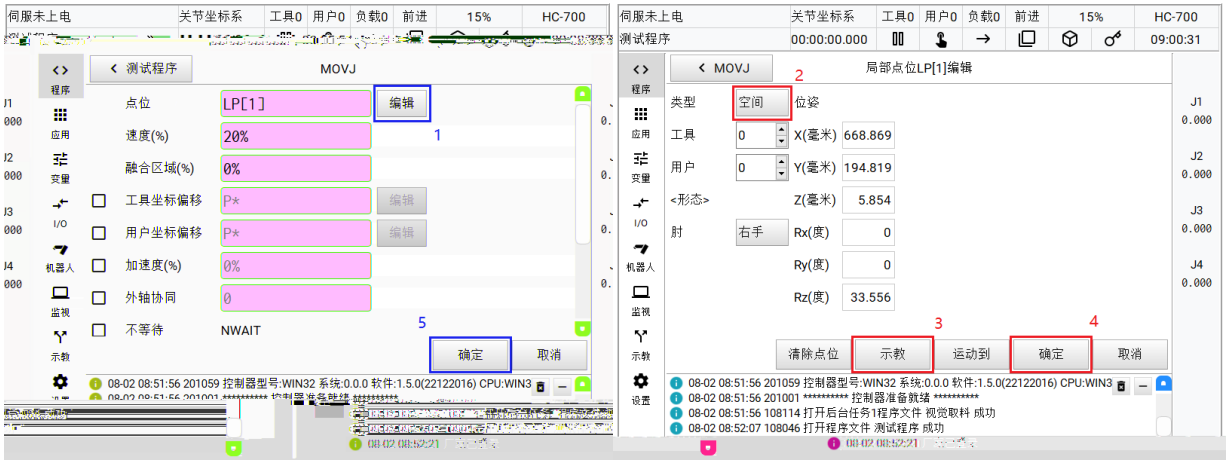
伺服已上电
关节坐标系
工具0
用户0
负载0
前进
15%
HC-700
空
00:00:00.000
16:15:47
程序管理器
新建程序
程序名称
测试程序
描述
J1
11.282
J2
11.569
J3
5.854
J4
q w e r t y u i o p
a s d f g h j k l
z x c v b n m ;
英 123 , . / #


伺服已上电
关节坐标系
工具0
用户0
负载0
前进
15%
HC-700
00:00:00.000
16:20:48
程序管理器
程序
应用
变量
I/O
测试程序
2023-07-31 16:...
计算指令
2023-07-28 10:...
20230616
2023-06-16 17:...
挖勺
2023-06-16 09:...
夹爪
2023-06-16 09:...
视觉取料-空跑
2023-06-14 10:...
J1
J2
J3
J4
11.282
11.569
5.854
10.705
监视
示教
设置
复位
2023-06-14
重命名
备注
更多
新建
打开
07-31 15:50:47 201001 ********** 控制器准
07-31 15:50:47 108114 打开后台任务1程序
07-31 15:51:19 厂家已登录
07-31 16:05:48 107079 运动系统进入使能
07-31 16:18:12 108155 新建程序文件 测试
备就绪 **********
文件 视觉取料 成功
状态
程序 成功

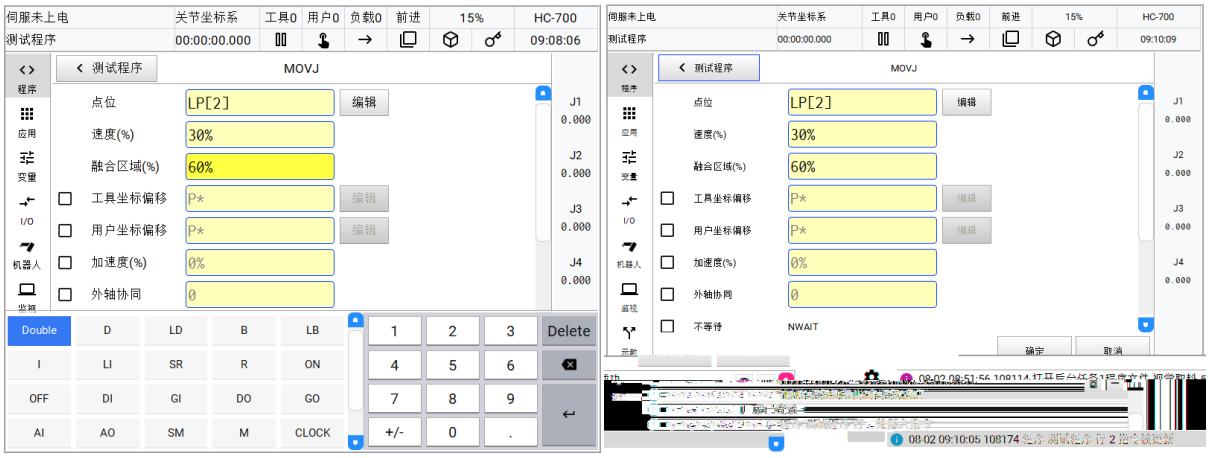

伺服已上电
关节坐标系
工具0
用户0
负载0
前进
15%
HC-700
测试程序
00:00:00.000
16:23:48
程序管理器
测试程序
程序
应用
变量
I/O
机器人
监视
示教
设置
J1
J2
J3
J4
11.282
11.569
5.854
10.705
1 EOF
插入指令
编辑
调试
示教
详细
07-31 15:50:47 108114 打开后台任务1程序文件 视觉取料 成功
07-31 15:51:19 厂家已登录
07-31 16:05:48 107079 运动系统进入使能状态
046 打开程序文件 测试程序 成功
07-31 16:23:38 108

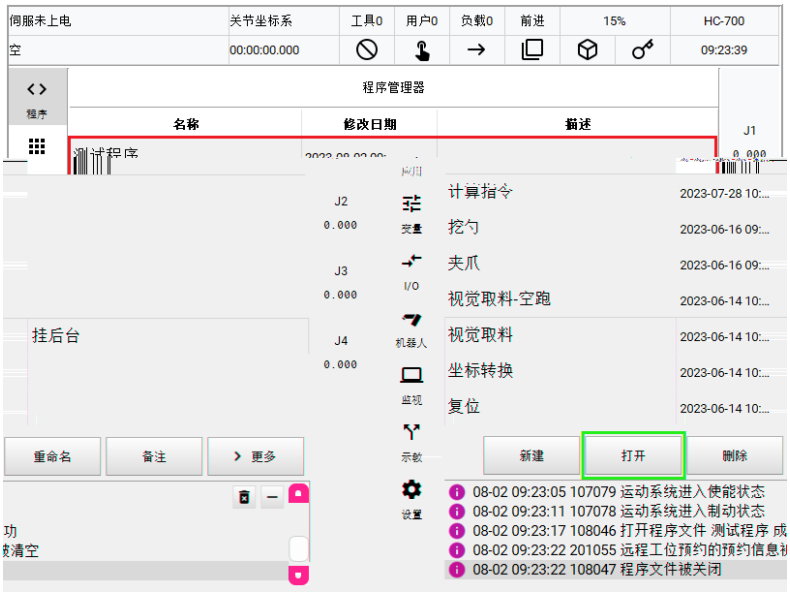

伺服已上电
关节坐标系
工具0
用户0
负载0
前进
15%
HC-700
16:27:08
测试程序
00:00:00.000
程序管理器
测试程序
1 MOVJ LP[1] VJ=20% ZJ=0%
运动
ABSJ
MOVJ
MOVL
MOVC
MOVS
IMOV
JUMPJ
MOVDONE
MOVLOAD
MOVUNIT
MOVACC
SFTON
插入指令
编辑
调试
示教
详细
07-31 15:51:19 厂家已登录
07-31 16:05:48 107079 运动系统进入使能状态
07-31 16:18:12 108155 新建程序文件 测试程序 成功
07-31 16:23:38 108046 打开程序文件 测试程序 成功
07-31 16:27:03 108175 程序 测试程序 行 1 处插入指令

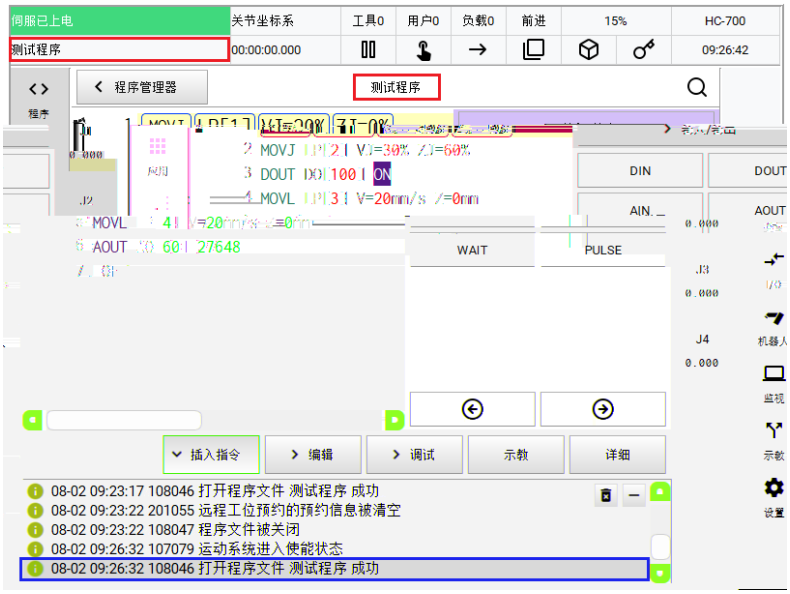

关节坐标系
工具0
用户0
负载0
前进
15%
HC-700
伺服未上电
08:52:44
测试程序
00:00:00.000
1 MOVJ
2 EOF
示教
目标点位会自动设置成
示教当前点位吗？
是
否
调试
示教
详细
插入指令
编辑
08-02 08:52:21 厂家已登录

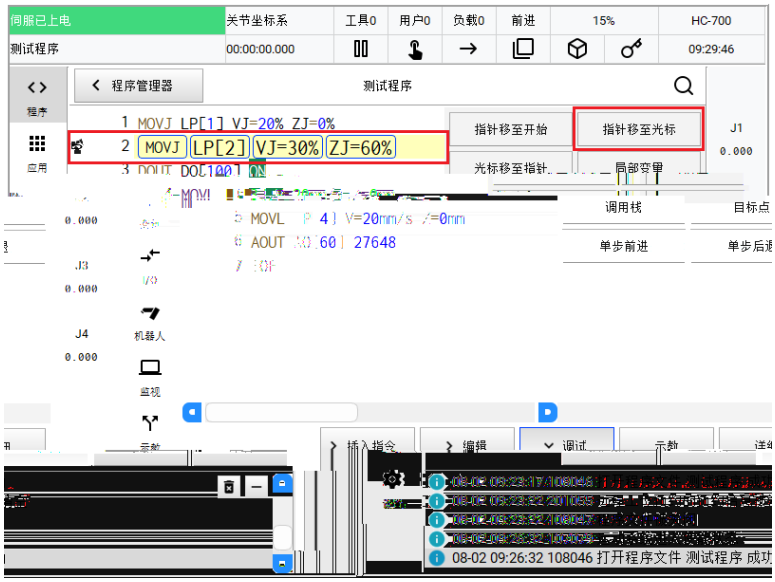

伺服未上电
关节坐标系
工具0
用户0
负载0
前进
15%
HC-700
测试程序
MOVJ
点位
LP[1]
编辑
速度(%)
20%
融合区域(%)
0%
工具坐标偏移
用户坐标偏移
加速度(%)
外轴协同
不等待
NWAIT
确定
取消
1
2
3
4
5
局部点位LP[1]编辑
类型
空间
位姿
工具
用户
X(毫米)
668.869
Y(毫米)
194.819
Z(毫米)
5.854
Rx(度)
Ry(度)
Rz(度)
33.556
清除点位
示教
运动到
08-02 08:51:56 201059 控制器型号:WIN32 系统:0.0.0 软件:1.5.0(22122016) CPU:WIN3
08-02 08:51:56 201001 ********** 控制器准备就绪 **********
08-02 08:51:56 108114 打开后台任务1程序文件 视觉取料 成功
08-02 08:52:07 108046 打开程序文件 测试程序 成功

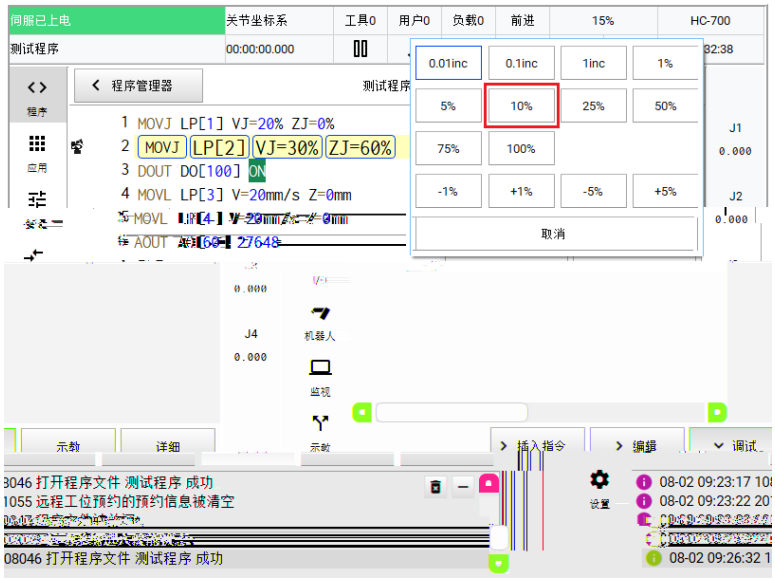
➢

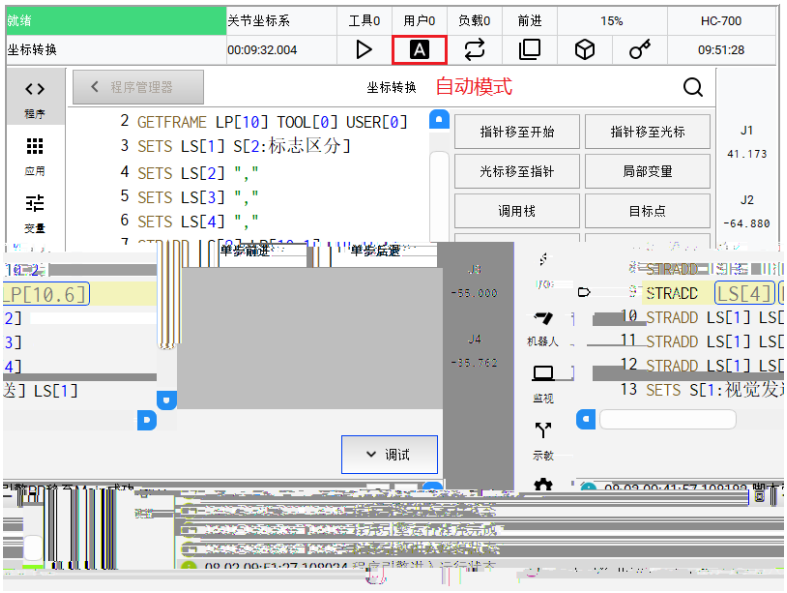

伺服未上电
关节坐标系
工具0
用户0
负载0
前进
15%
HC-700
测试程序
00:00:00.000
09:08:06
09:10:09
MOVJ
点位
LP[2]
编辑
速度(%)
30%
融合区域(%)
60%
工具坐标偏移
用户坐标偏移
加速度(%)
外轴协同
不等待
NWAIT
确定
取消
Double
D
LD
B
LB
I
LI
SR
R
ON
OFF
DI
GI
DO
GO
AI
AO
SM
M
CLOCK
Delete
08-02 09:10:05 108174


伺服未上电
关节坐标系
工具0
用户0
负载0
前进
15%
HC-700
空
00:00:00.000
09:23:39
程序管理器
程序
名称
修改日期
描述
测试程序
计算指令
2023-07-28 10:...
挖勺
2023-06-16 09:...
夹爪
2023-06-16 09:...
视觉取料-空跑
2023-06-14 10:...
视觉取料
2023-06-14 10:...
坐标转换
2023-06-14 10:...
复位
2023-06-14 10:...
挂后台
重命名
备注
更多
新建
打开
删除
08-02 09:23:05 107079 运动系统进入使能状态
08-02 09:23:11 107078 运动系统进入制动状态
08-02 09:23:17 108046 打开程序文件 测试程序 成
08-02 09:23:22 201055 远程工位预约的预约信息
08-02 09:23:22 108047 程序文件被关闭

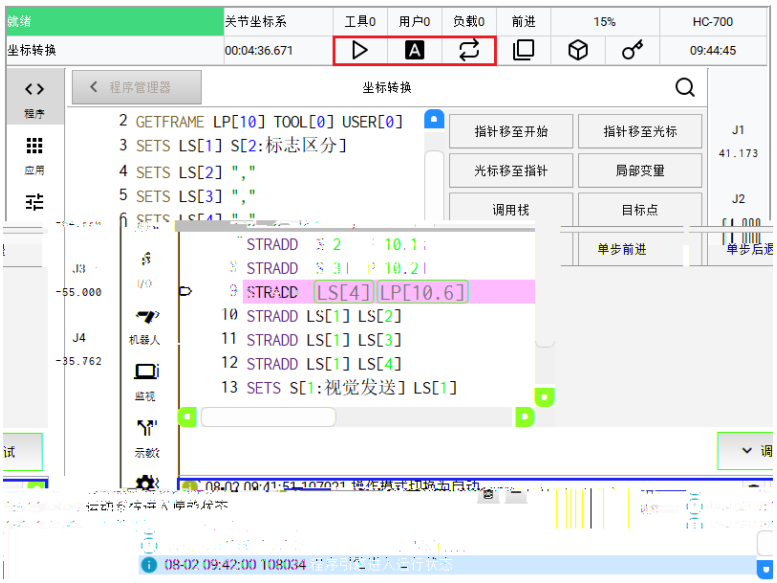

伺服已上电
关节坐标系
工具0
用户0
负载0
前进
15%
HC-700
测试程序
00:00:00.000
09:26:42
程序管理器
测试程序
2 MOVJ P[2] V=30% Z=60%
3 DOUT OT[100] ON
4 MOVL P[3] V=20mm/s Z=0mm
5 MOVL
6 AOUT
DIN
DOUT
AIN.
AOUT
WAIT
PULSE
插入指令
编辑
调试
示教
详细
08-02 09:23:17 108046 打开程序文件 测试程序 成功
08-02 09:23:22 201055 远程工位预约的预约信息被清空
08-02 09:23:22 108047 程序文件被关闭
08-02 09:26:32 107079 运动系统进入使能状态
08-02 09:26:32 108046 打开程序文件 测试程序 成功

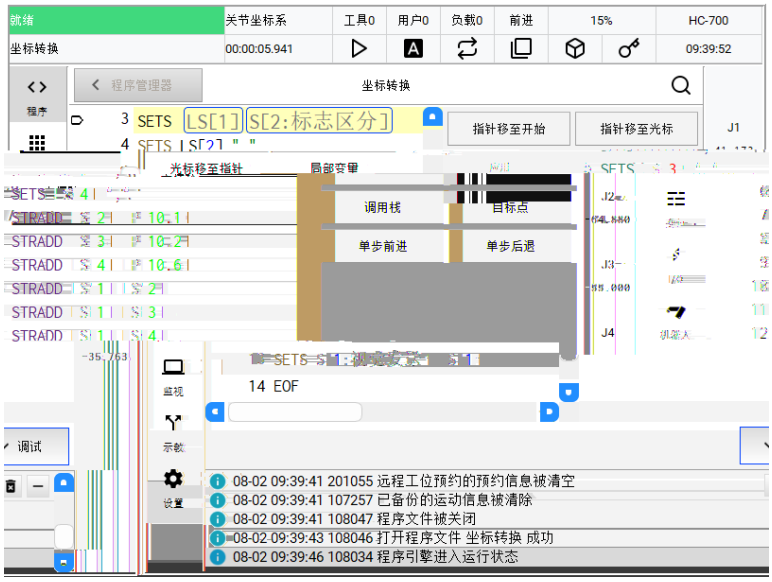

伺服已上电
关节坐标系
工具0
用户0
负载0
前进
15%
HC-700
测试程序
00:00:00.000
09:29:46
程序管理器
测试程序
1 MOVJ LP[1] VJ=20% ZJ=0%
2 MOVJ LP[2] VJ=30% ZJ=60%
3 DOUT DO[100] ON
指针移至开始
指针移至光标
光标移至指针
局部变量
MOVL P 4] V=20mm/s =0mm
AOUT [0 60] 27648
调用栈
目标点
单步前进
单步后退
插入指令
编辑
调试
示教
08-02 09:26:32 108046 打开程序文件 测试程序 成功


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
程序管理器
测试程序
1 MOVJ LP[1] VJ=20% ZJ=0%
2 MOVJ LP[2] VJ=30% ZJ=60%
3 DOUT DO[100] ON
4 MOVL LP[3] V=20mm/s Z=0mm
AOUT
0.01inc
0.1inc
1inc
1%
5%
10%
25%
50%
75%
100%
-1%
+1%
-5%
+5%
取消
J1
J2
J4
机器人
监视
示教
详细
插入指令
编辑
调试
08046 打开程序文件 测试程序 成功
1055 远程工位预约的预约信息被清空
08046 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
00:09:32.004
09:51:28
程序管理器
坐标转换
自动模式
2 GETFRAME LP[10] TOOL[0] USER[0]
3 SETS LS[1] S[2:标志区分]
4 SETS LS[2] ","
5 SETS LS[3] ","
6 SETS LS[4] ","
指针移至开始
指针移至光标
光标移至指针
局部变量
调用栈
目标点
单步前进
单步后退
J1
41.173
J2
-64.880
J3
-55.000
J4
-35.762
调试

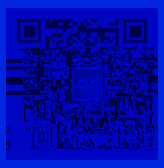
就绪
关节坐标系
工具0
用户0
负载0
前进
15%
HC-700
坐标转换
00:07:17.578
09:47:26


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
00:04:36.671
09:44:45
程序管理器
坐标转换
2 GETFRAME LP[10] TOOL[0] USER[0]
3 SETS LS[1] S[2:标志区分]
4 SETS LS[2] ","
5 SETS LS[3] ","
指针移至开始
指针移至光标
光标移至指针
局部变量
调用栈
目标点
单步前进
单步后退
J1
41.173
J2
J3
-55.000
J4
-35.762
STRADD LS[4] LP[10.6]
10 STRADD LS[1] LS[2]
11 STRADD LS[1] LS[3]
12 STRADD LS[1] LS[4]
13 SETS S[1:视觉发送] LS[1]


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
00:00:05.941
09:39:52
程序管理器
坐标转换
程序
SETS
LS[1]
S[2:标志区分]
指针移至开始
指针移至光标
J1
光标移至指针
局部变量
调用栈
目标点
单步前进
单步后退
J2
J3
J4
14 EOF
监视
示教
设置
调试
08-02 09:39:41 201055 远程工位预约的预约信息被清空
08-02 09:39:41 107257 已备份的运动信息被清除
08-02 09:39:41 108047 程序文件被关闭
08-02 09:39:43 108046 打开程序文件 坐标转换 成功
08-02 09:39:46 108034 程序引擎进入运行状态

hCF

HCFA



ATC