

ROBOTICS

操作员手册

RobotStudio



Trace back information:
Workspace 19D version a7
Checked in 2019-12-06
Skribenta version 5.3.033

操作员手册
RobotStudio
2019.5

文档编号: 3HAC032104-010
修订: AB

本手册中包含的信息如有变更，恕不另行通知，且不应视为 ABB 的承诺。ABB 对本手册中可能出现的错误概不负责。

除本手册中有明确陈述之外，本手册中的任何内容不应解释为 ABB 对个人损失、财产损失或具体适用性等做出的任何担保或保证。

ABB 对因使用本手册及其中所述产品而引起的意外或间接伤害概不负责。

未经 ABB 的书面许可，不得再生或复制本手册和其中涉及的任何部件。

保留以备将来参考。

可从 ABB 处获取此手册的额外复印件。

本出版物为译本。

© 版权所有 2019 ABB。保留所有权利。
规格如有更改，恕不另行通知。

目录

手册概述	9
产品文档	12
安全	13
网络安全	14
1 入门指南	15
1.1 什么是RobotStudio?	15
1.2 需要要求	17
1.3 如何激活RobotStudio?	19
1.4 将 PC 连接到控制器	25
1.5 网络设置	29
1.6 管理用户权限和对控制器的写入权限	31
1.6.1 管理用户权限和对IRC5控制器的写入权限	31
1.6.2 管理用户权限和对Omnicores C30控制器的写入权限	36
1.7 用鼠标管理用户界面	37
1.8 关于程序库、几何体和 CAD 文件	41
1.9 任何安装RobotWare和插件	43
2 构建工作站	45
2.1 了解工作站和解决方案	45
2.2 计算机安装RobotStudio前的准备工作	46
2.3 创建工作站	49
2.4 导入机器人和相关组件	50
2.5 创建虚拟控制器	51
2.6 同步至虚拟控制器，以创建RAPID程序。	52
2.7 为工作站配置机器人和定位器	53
2.8 为工作站配置机器人和轨道运动系统	54
2.9 配置输送链跟踪	55
2.10 配置外轴	57
2.11 MultiMove系统编程	60
2.11.1 设置MultiMove的工作流程	60
2.11.2 选择机器人和路径	61
2.11.3 沿路径执行运动指令	62
2.11.4 调整动作行为	63
2.11.5 创建路径	66
2.11.6 不使用Multimove功能来设置MultiMove	67
3 3D环境下编写机器人程序	69
3.1 了解离线编程	69
3.2 机器人轴配置	75
3.3 创建工件坐标	77
3.4 创建包含目标和运动指令的路径	78
3.5 从边缘或曲线创建路径	79
3.5.1 AutoPath	79
3.6 配置固定工具	81
3.7 定义目标的机臂配置	82
3.8 测试位置和动作	83
3.9 生成RAPID程序	84
3.10 修改目标方向	85
4 了解RAPID编辑器	87
4.1 使用RAPID编辑器工作	87
4.2 RAPID编辑器智能感知	89
4.3 管理RAPID模块和程序	91
4.4 添加代码片段	93

4.5	从列表插入指令	95
4.6	编辑独立文件和备份	96
4.7	RAPID 数据编辑器	97
4.8	利用指令模板创建自定义指令。	98
4.9	RAPID路径编辑器	100
4.10	应用和验证编辑	102
5	RAPID测试与调试	105
5.1	任务调试	105
5.2	了解程序指针	106
5.3	使用RAPID断点工作	108
5.4	用RAPID调用栈窗口浏览程序	109
5.5	用RAPID监测窗口调试RAPID代码	110
6	仿真程序	111
6.1	运行仿真	111
6.1.1	仿真设定	111
6.1.2	仿真控制	113
6.2	检测碰撞	114
6.3	碰撞避免	117
6.4	I/O仿真	121
6.5	仿真时间测量	123
6.6	了解TCP踪迹	124
7	利用Smart组件和物理进行高级仿真	125
7.1	了解SmartComponent	125
7.1.1	Smart组件	125
7.2	给料机示例	127
7.3	利用物理进行线缆仿真	136
7.4	物理关节	138
7.5	利用SIMIT SmartComponent进行虚拟调试	139
8	配置和共享	147
8.1	保存和加载RAPID程序与模块	147
8.2	工作站共享	148
8.3	捕捉选中屏幕	150
8.4	录制仿真	151
8.5	创建仿真的三维动画	152
8.6	将RAPID程序部署到实际控制器中	153
9	安装机器人控制器软件	155
9.1	用系统生成器管理RW 5	155
9.1.1	系统生成器简介	155
9.1.2	查看系统属性	156
9.1.3	构建新系统	157
9.1.4	修改系统	160
9.1.5	复制系统	163
9.1.6	从备份创建系统	164
9.1.7	将系统下载至控制器	165
9.1.8	离线使用系统生成器的示例	166
9.1.8.1	支持一个机器人和一个定位器外轴的系统	166
9.1.8.2	带变位机系统的选项设置	168
9.2	用安装管理器管理RW 6和RW 7。	169
9.2.1	安装管理器	169
9.2.1.1	关于安装管理器	169
9.2.1.2	启动与设置	170
9.2.1.3	创建新的机器人控制器	171
9.2.1.4	修改机器人控制器	173

9.2.1.5	复制机器人控制器	175
9.2.1.6	利用备份创建机器人控制器	176
9.2.1.7	机器人控制器重命名	178
9.2.2	两个协调工作机器人的MultiMove系统	179
9.2.2.1	使用系统构建器创建协调系统	179
9.2.2.2	使用安装管理器创建协调系统	181
10	按系统参数工作	183
10.1	系统参数	183
10.2	添加实例	185
10.3	复制实例	186
10.4	删除实例	187
10.5	保存一个配置文件	188
10.6	保存多个配置文件	189
10.7	加载配置文件	190
11	机器人信号监控	191
11.1	信号分析器	191
11.2	监控信号	192
11.3	记录信号	194
11.4	记录	195
12	作业	197
12.1	了解作业	197
12.2	创建设备列表	200
12.3	创建新作业	201
12.4	作业模板复用	202
12.5	作业安排	203
13	Screenmaker	205
13.1	ScreenMaker简介	205
13.2	开发环境	208
13.3	使用 ScreenMaker	213
13.3.1	管理项目	213
13.3.2	应用程序变量	229
13.3.3	数据绑定	230
13.3.4	ScreenMaker Doctor	232
13.4	常见问题	235
13.5	教程	238
14	基本选项卡	247
14.1	虚拟控制器	247
14.2	目标点	249
14.2.1	创建目标点	249
14.2.2	创建关节坐标	250
14.2.3	沿边缘创建目标	251
14.3	路径	253
14.4	其他	255
14.4.1	创建工作件坐标系	255
14.4.2	创建Tooldata (工具数据)	257
14.4.3	创建操作指令	258
14.5	虚拟现实	259
15	建模选项卡	261
15.1	导入几何体	261
15.2	创建机械装置	262
15.3	创建工具	265

16 “控制器”选项卡	267
16.1 添加控制器	267
16.2 验证	270
16.2.1 概述	270
16.2.2 编辑用户帐号	271
16.2.2.1 管理用户权限和对IRC5控制器的写入权限	271
16.2.2.2 管理用户权限和对Omnicores C30控制器的写入权限	276
16.3 事件	277
16.4 配置	278
16.5 I/O工程工具	283
16.6 属性	290
16.7 传送带跟踪	294
16.8 碰撞避免	300
16.9 运动配置	304
16.10 任务框架	306
16.11 转为离线	307
16.12 创建关系	308
17 RAPID 选项卡	311
17.1 同步	311
17.2 调整 Robtarget	314
18 仿真选项卡	317
18.1 工作站逻辑	317
18.1.1 组成选项卡	318
18.1.2 设计视图	320
18.1.3 属性与绑定选项卡	321
18.1.4 信号和连接选项卡	323
18.2 TCP跟踪	325
19 Add-ins 选项卡	327
19.1 齿轮箱热量预测	327
A 选项	331
B 术语	339
C 技术支持	353
索引	355

手册概述

关于本手册

RobotStudio 是一个 PC 应用程序，用于对机器人单元进行建模、离线编程和仿真。本手册介绍了如何使用 RobotStudio 来实现加热器单元和工作站的创建、编程和仿真。本手册还介绍了与在线和离线编程有关的术语和概念。

手册用法

在使用 RobotStudio 的离线或在线功能时应参考本手册。

本手册的阅读对象

本手册专供RobotStudio用户使用，如方案工程师，机械设计工程师，离线编程人员，机器人技师，技术服务人员，PLC程序员，机器人程序员及机器人系统集成人员。

操作前提

读者应了解以下基本知识：

- 机器人编程
- Windows 一般操作
- 3D CAD 程序

各章结构

本操作手册包含如下章节：

章节		目录
1	入门指南	提供了安装、激活和授权信息，以及功能级别、网络设置和用户权限介绍。
2	构建工作站	提供了安装RobotStudio之前，应在PC上完成哪些准备工作的信息，介绍了解决方案和工作站，以及如何搭建工作站，包括导入和配置将要模拟的设备和测试找到优化工作站布局的可达性。
3	3D环境下编写机器人程序	本章介绍了如何创建包括机器人运动，I/O信号，过程指令及逻辑在内的RAPID程序，以及如何测试及运行程序。
4	了解RAPID编辑器	本章介绍了如何仿真和测试机器人程序。
5	RAPID测试与调试	说明了如何调试任务、介绍了程序指针、RAPID断点、RAPID调用堆栈窗口和将RAPID监测窗口用于代码调试。
6	仿真程序	介绍了仿真设定、运行仿真、碰撞检测、避免碰撞和I/O模拟。
7	利用Smart组件和物理进行高级仿真	介绍了高级功能，例如Smart组件、物理仿真和利用SIMIT进行虚拟调试。
8	配置和共享	介绍了如何打包和分发工作站。
9	安装机器人控制器软件	提供了系统生成器和安装管理器的使用说明。
10	按系统参数工作	介绍了系统参数，提供了事件管理说明和配置文件
11	机器人信号监控	介绍了信号分析器，提供了信号记录管理说明。
12	作业	介绍了作业功能，提供了功能管理说明。

下一页继续

章节		目录
13	Screenmaker	本章介绍了ScreenMaker开发工具，如何在ScreenMaker中操作工程，以及如何使用该工具的各种菜单和按钮。

参考信息

参考文档	文档编号
操作员手册 - <i>OmniCore</i>	3HAC065036-010
技术参考手册 - <i>RAPID Overview</i>	3HAC065040-010
技术参考手册 - 系统参数	3HAC065041-010
应用手册 - 传送带跟踪	3HAC066561-010
<i>Application manual - Electronic Position Switches</i>	3HAC050996--001
应用手册 - 集成图像	3HAC067707-010
应用手册 - 控制器软件 <i>OmniCore</i>	3HAC066554-010

修订版

版本号	描述
A	第 1 个版本为 RobotStudio 2008，在客户活动日发布。整个手册根据新的图形用户界面进行了改编，而新的图形用户界面中集成了 RobotStudio ^{Online} 。
B	随 RobotStudio 5.12 发布。
C	随 RobotStudio 5.13 发布。
D	随 RobotStudio 5.13.02 发布。
E	随 RobotStudio 5.14 发布。
F	随 RobotStudio 5.14.02 发布。
G	随 RobotStudio 5.14.02.01 发布。
H	随 RobotStudio 5.14.03 发布。
J	随 RobotStudio 5.15 发布。
K	随 RobotStudio 5.15.01 发布。
L	随 RobotStudio 5.60 发布。
M	随 RobotStudio 5.61 发布。
N	随 RobotStudio 6.0 发布。
P	随 RobotStudio 6.01 发布。
Q	随 RobotStudio 6.02 发布。
R	随 RobotStudio 6.03 发布。
S	随 RobotStudio 6.03.01 发布。
T	随 RobotStudio 6.04 发布。
U	随 RobotStudio 6.05 发布。
V	随 RobotStudio 6.06 发布。
W	随 RobotStudio 6.07 发布。

版本号	描述
X	随 RobotStudio 6.08 发布。
Y	随 RobotStudio 2019.1 发布。
Z	随 RobotStudio 2019.2 发布。
AA	随 RobotStudio 2019.3 发布。
AB	随 RobotStudio 2019.5 发布。

产品文档

ABB 机器人用户文档类别

ABB 机器人用户文档分为多个类别。以下列表基于文档的信息类型编制，而未考虑产品为标准型还是选购型。

所有文档都可从myABB门户网 (www.myportal.abb.com) 上获得。

产品手册

机械臂、控制器、DressPack/SpotPack 和其他大多数硬件交付时一般都附有包含以下内容的产品手册：

- 安全信息。
 - 安装与调试（介绍机械安装或电气连接）。
 - 维护（介绍所有必要的预防性维护程序，包括间隔周期和部件的预计使用寿命）。
 - 维修（介绍所有建议的维修程序，包括零部件）。
 - 校准。
 - 停用。
 - 参考信息（安全标准、单位换算、螺钉接头和工具列表）。
 - 备件清单附相关图形（或各备件清单索引）。
 - 请参阅电路图。
-

技术参考手册

技术参考手册介绍了机器人产品参考信息，如润滑、RAPID语言和系统参数等。

应用手册

应用手册中将介绍具体应用产品（例如软件或硬件选项）。一本应用手册可能涵盖一个或多个应用产品。

应用手册通常包含以下信息：

- 应用产品用途（作用及使用场合）。
 - 所含内容（如电缆、I/O板、RAPID指令、系统参数或软件等）。
 - 如何安装所包含的或所需的硬件。
 - 如何使用应用产品。
 - 应用产品使用示例。
-

操作手册

操作手册介绍了产品的实际处理流程。手册面向直接接触产品的操作人员，即生产车间操作员、程序员和故障排除人员。

安全

人员安全

机器人速度慢，但是很重并且力度很大。在机器人运动过程中的停顿和停止之后都有可能发生危险。即使可以预测运动轨迹，但外部信号也可能改变操作，会在没有任何警告的情况下，产生意想不到的运动。

因此，在进入机器人工作区域前请确保所有安全守则都被严格执行。

安全守则

在开始操作机器人之前，请确保已经熟悉了解手册操作员手册 - 一般安全信息中描述的安全守则。

网络安全

网络安全

本产品设计用于连接网络接口，并通过该接口传达信息和数据。您只需提供本产品与您的网络或任何其他网络（具体视情况而定）的安全连接，并持续确保该连接可用即可。

应制定并坚持执行一切适当措施（包括但不限于安装防火墙、使用认证措施、加密数据和安装杀毒程序等）来保护本产品、网络、其系统和接口，防止任何形式的安全侵犯、未经授权的访问、干扰、入侵、数据或信息的泄漏和/或盗窃。对于因这类安全侵犯、未经授权访问、干扰、入侵、数据或信息的泄漏和/或盗窃导致的损害和/或损失，ABB公司及其附属机构概不负责。

1 入门指南

1.1 什么是RobotStudio?

概述

RobotStudio是一种工程工具，用于ABB机器人的组态和编程，包括车间内的实际机器人和PC上的虚拟机器人。这款应用程序用于机器人单元建模、离线编程和仿真。这套软件具备先进的建模与仿真功能，有助于直观展示多机器人控制、安全功能、三维视觉和机器人远程监督。

RobotStudio有内置编程环境，支持对机器人控制器进行**在线**和**离线**编程。在线模式下，软件连接**实际控制器**，而在离线模式下，则连接**虚拟控制器**。这个虚拟控制器在PC上模拟实际控制器。

RobotStudio下载地址为

<http://new.abb.com/products/robotics/robotstudio/downloads>。本软件有30天基础（试用）版本，具备CAD转换器等各项功能，可以免费试用。CAD转换器不属于高级版注册码限制范围，需要购买额外转换器选件。高级版功能齐全，需要激活。可登录网址www.abb.com/contacts联系当地的ABB Robotics销售代表，购买高级注册码。

RobotStudio 功能级别

RobotStudio功能分为基础功能和高级功能。安装RobotStudio时，PC的管理员权限为强制要求。

- 基础版—提供特定的RobotStudio功能，用于**虚拟控制器**配置、编程和运行。基础版也具备在线功能，可以对通过以太网连接的**实际控制器**进行配置、编程和运行。基础版无需激活。在基本功能模式，即简化功能模式下，RobotStudio只允许使用适用于实际和虚拟控制器的基础功能。这种模式下，现有文件或**工作站**均不受影响。
- 高级版—提供完整的RobotStudio功能，可实现**离线编程**和多机器人仿真。高级版包括基础板的功能，并需要激活。要购买高级许可，请联系您的当地ABB机器人技术销售代表：www.abb.com/contacts。

高级版和基础版功能详情

下表列出了基础和高级版**许可证**提供的功能。

功能	基本	Premium
真实或虚拟机器人 ¹ 调试的必要功能，例如： <ul style="list-style-type: none"> • 系统生成器 • 事件日志查看器 • 配置编辑器 • RAPID 编辑器 • 备份/恢复 • I/O 窗口 	是	是

下一页继续

1 入门指南

1.1 什么是RobotStudio?

续前页

功能	基本	Premium
生产功能, 例如: <ul style="list-style-type: none">• RAPID数据编辑器• RAPID 比较• 调整Robtarget• RAPID Watch• RAPID断点• 信号分析器• MultiMove工具• ScreenMaker^{1,2}• 作业		是
基本离线功能, 例如: <ul style="list-style-type: none">• 打开工作站• Unpack and Work (解压并工作)• 运行仿真• 转为离线• 机器人微动控制工具• 齿轮箱热量预测• 机器人的ABB程序库	是	是
高级离线功能, 例如: <ul style="list-style-type: none">• 图形编程• 保存工作站• Pack and Go (打包带走)• 导入/导出几何体• 导入模型库• 创建工作站查看器和影片• 传输• AutoPath• 3D 操作		是
加载项		是
<p>1. 要求在实际控制器上安装RobotWare选件PC接口, 以实现LAN通信。通过服务端口连接或虚拟控制器通信时无需此选件。</p> <p>2. 要求在机器人控制器系统上安装RobotWare选件FlexPendant接口。</p>		

1.2 需要要求

概述

安装RobotStudio之前，确保计算机的硬件和软件满足下列要求。

Hardware

对于高性能台式或笔记本电脑工作站，应满足下列要求：

部件	要求
CPU	建议采用2.0GHz或更快的多核处理器
内存	至少8GB。 如果CAD模型处理任务繁重，那么内存最好达到16GB或以上。
磁盘	建议可用空间达到10+GB，采用固态状态驱动器(SSD)。
显卡	任何行业领先供应商出产的高性能DirectX 11兼容游戏显卡。对于先进的闪电模式，要求采用Direct3D 10_1级或以上显卡。
显示设置	建议像素应达到1920×1080或采用更高的分辨率。
每英寸点数 (dpi)	对于Integrated Vision，只支持正常大小。
鼠标	三键鼠标。
3D鼠标【选配】	3DConnexion生产的任何3D鼠标。 参见 http://www.3dconnexion.com 。

RobotStudio支持*RobotWare* 5.07版到最新发布版本的所有版本，包括子版本。有关任何兼容性限制，请参见RobotStudio版本发行说明。

可通过服务端口或以太网连接RobotStudio和**实际控制器**。

- 希望通过以太网连接RobotStudio时，启用RobotWare选件PC接口。
- 希望在机器人控制器上运行ScreenMaker或FlexPendant SDK应用程序时，启用RobotWare选件FlexPendant接口。

软件

操作系统	描述
微软Windows 7SP1	64位版本
Windows 10周年更新或更新版本	64位版本

安装并运行RobotStudio之前，建议运行Windows更新，将Windows更新到最新版本。Windows防火墙会阻碍运行RobotStudio所需的某些功能，必须按要求保证这些功能无障碍地运行。可通过开始>控制面板>Windows防火墙查看和更改应用程序的状态。更多相关信息，请登录www.microsoft.com。

防火墙设置

防火墙设置适用于实际和虚拟控制器。下表说明了必要的防火墙设置：

状态	名称	操作	方向	协议	远程地址	本地服务	远程服务	应用
	RobNetscanHost	允许	出	UDP/IP	任何	任何	5512,5514	robnetscanhost.exe

下一页继续

1 入门指南

1.2 需要要求 续前页

状态	名称	操作	方向	协议	远程地址	本地服务	远程服务	应用
	IRS5Controller	允许	入	UDP/IP	任何	5513	任何	robnetscanhost.exe
	RobComCtrlServer	允许	出	TCP/IP	任何	任何	5515	robcomctrlserver.exe
	RobotFTP	允许	出	TCP/IP	任何	任何	FTP(21)	任何
	RobotStudio	允许	出	HTTP	任何	任何	80	RobotStudio.exe
	RobotStudio	允许	出	HTTPS	任何	任何	443	RobotStudio.exe



注意

控制器通信不要求使用端口443，但是升级通知和在线服务等可用性服务与ABB的外部通信需要使用此端口。

下表说明了RobotWare集成图像选件的必要防火墙配置。

状态	名称	操作	方向	协议	远程地址	本地服务	远程服务	应用
	Telnet	允许	出	TCP/IP	任何	任何	23	RobotStudio.exe
	可见协议	允许	出	TCP/IP	任何	任何	1069	RobotStudio.exe
	可见搜索	允许	输入/输出	UDP/IP	任何	1069	1069	RobotStudio.exe
	升级端口 (仅PC)	允许	出	TCP/IP	任何	任何	1212	RobotStudio.exe
	数据信道	允许	出	TCP/IP	任何	任何	50000	RobotStudio.exe



注意

RobotStudio使用当前的互联网选件设置、HTTP设置和代理设置来获取最新的RobotStudio新闻。要查看最近的RobotStudio新闻，请转至文件选项卡，再单击帮助。

1.3 如何激活RobotStudio ?

激活 RobotStudio 许可证

激活RobotStudio安装程序就是一个验证RobotStudio许可证的过程。要想继续使用应用程序的所有功能，就必须激活。RobotStudio产品的激活根据反盗版技术设计，用于核实软件产品是否已获得合法授权。激活的原理是验证除了软件许可证允许的个人计算机以外，激活密钥没有在其他计算机上使用。

安装之后首次启动RobotStudio时，系统会提示输入25位激活密钥（xxxxx-xxxxx-xxxxx-xxxxx-xxxxx）。如果未使用有效的激活密钥，软件将在基本功能模式下运行。激活系统后，您订购的功能将会获得有效许可证。

安装试用许可证

可按照以下步骤申请获得30天试用版本。申请过程中需要使用激活的互联网连接。

- 1 可登录网站<http://new.abb.com/products/robotics/robotstudio/downloads>下载并安装RobotStudio。
- 2 启动RobotStudio。在文件选项卡上，单击帮助部分。
- 3 在支持下单击管理许可。此时会打开选项对话框，并显示许可选项。
- 4 在许可下，单击激活向导可查看 RobotStudio 许可选项。
- 5 选择我要申请试用许可证选项，单击下一步按钮。

弹出RobotStudio安装对话框，开始安装程序。安装完成后，单击完成。

这时，RobotStudio将连接云服务，并要求试用许可证。每台PC可以申请一次试用许可证。

许可证类型

许可证类型	描述
多用户	<p>允许您将许可证安装在一个服务器，而不是单独的客户端计算机上，实现许可证集中管理。多用户许可证允许在同一个TCP/IP网络上有多个用户，共享对产品许可证的访问。服务器将根据需要向客户端提供许可证。多用户许可证允许多个客户端使用软件。</p> <p>RobotStudio中的多用户许可授权功能使用SLP Distributor服务器作为许可授权服务器。目前，只有授权的值提供商和学校可以获得多用户许可证。学校和值提供商许可证属于多用户许可证。</p> <p>SLP Distributor以Windows服务程序的形式安装在网络服务器上，管理RobotStudio的并发授权。除了对服务端点进行授权外，SLP Distributor还提供了网页界面，用于管理许可证激活和使用查看等服务。</p>
单机	允许单个用户在单台计算机上安装和使用RobotStudio。
Commuter	允许RobotStudio用户的多用户许可证服务器线下离线工作。您可以在指定的天数中从服务器签出许可证。在此期间，其他用户无法使用签出的许可证。仅当手动方式将Commuter许可证签回到服务器后，其他客户端才能使用Commuter许可证。

了解激活密钥

安装之后首次启动RobotStudio时，系统会提示输入25位激活密钥（xxxxx-xxxxx-xxxxx-xxxxx-xxxxx）。单机许可证激活密钥必须在RobotStudio内激活，多用户许可证的激活密钥必须在许可服务器的SLP Distributor内激活。激活RobotStudio安装程序前，请仔细阅读ABB发送的订购确认邮件。

下一页继续

1 入门指南

1.3 如何激活RobotStudio？

续前页

多用户许可证记录

SLP Distributor提供了多用户许可证使用记录选项。Distributor中可以记录许可证使用，后续分析时可以手动检索。这项功能无法默认启用，必须在C:\Program Files (x86)\ABB\SLP.Distributor.Host\Services的Slps.Distributor.Services.dll.config文件内，取消<add key="Slps.Distributor.Service.EnableUsageLogging" value="true">设置的备注才能启用。



注意

Windows可能阻止在原始位置编辑Slps.Distributor.Services.dll.config文件。因此，用编辑文件替换原始文件时，需先将文件复制到用户目录再更改。

启用记录功能后，服务器性能会受到轻微影响，Distributor会保存45个日志的滑动窗口，最多占用45MB空间。可通过\Slp.Distributor.Host\Services\Usage的文本文件查看使用记录。

激活向导

RobotStudio安装过程中，激活向导工具会提供激活选项。有通过互联网自动激活和手动激活两种模式可供选择。完成RobotStudio安装后，激活向导会在软件首次启动时自动启动，提示输入**激活密钥**。RobotStudio可在安装后激活，也可以稍后用激活向导激活。可按照下列步骤启动激活向导工具。

- 1 单击文件选项卡，然后单击帮助部分。
- 2 在支持下单击管理许可。此时会打开选项对话框，并显示许可选项。
- 3 在许可下，单击激活向导可查看 RobotStudio 许可选项。

有哪些安装选项？

RobotStudio提供三个安装选项，即最小化、自定义和完整安装。最小化安装时无需激活，完整或自定义安装的基本功能模式下也无需激活。

- 最小化安装—仅安装编程、配置和监控通过以太网相连的**实际控制器**所需的功能。
- 自定义安装—安装用户定制的功能，不安装选定的机器人**程序库**。
- 完整安装—安装整个RobotStudio，包括基础和高级版功能的额外功能。

无互联网连接地激活单机许可证

在连接互联网的计算机上，RobotStudio会自动激活。要想自动激活，必须有运行中的互联网连接，以及未超过允许安装数量的有效**激活密钥**。如果没有接入互联网，那么该产品必须手动激活。激活后重启RobotStudio。

- 1 通过选择步骤 1：创建一个许可请求文件选项，创建一个许可请求文件。
继续执行向导步骤，输入您的**激活密钥**，并将许可请求文件保存到您的计算机中。
- 2 使用U盘等可移动存储设备将文件传输到带有互联网连接的计算机。在那台计算机上，打开网络浏览器，转到<http://manualactivation.e.abb.com>并按上面提供说明操作。
许可密钥文件成功生成，保存该文件，并转存到安装该软件的计算机上。
- 3 重启激活向导，按照指示步骤操作，直至到达激活单机许可页面。

下一页继续

4 在手动激活下，请选择步骤 3：安装许可证文件选项。

继续执行向导，在要求时选择该许可文件。完成后，RobotStudio被激活并可开始使用。

激活后，RobotStudio必须重启。

激活多用户许可证

将SLP Distributor服务器安装在专用PC上，可以通过将使用RobotStudio的各PC访问该专用PC。

- 1 通过RobotStudio发行程序的`Utilities\SLP Distributor`目录安装SLP Distributor服务器。这个服务器将安装为随Windows自动启动的服务程序。它需要两个开放的TCP端口，默认情况下是2468（用于网络接口）和8731（用于许可）。在标准的Windows防火墙中，安装程序可以打开这些端口，但对于任何第三方防火墙，均必须由系统管理员进行手动配置。



注意

更多有关安装程序要求的信息，请参见最新的RobotStudio版本发行说明。

2 激活多用户许可所需的许可证。

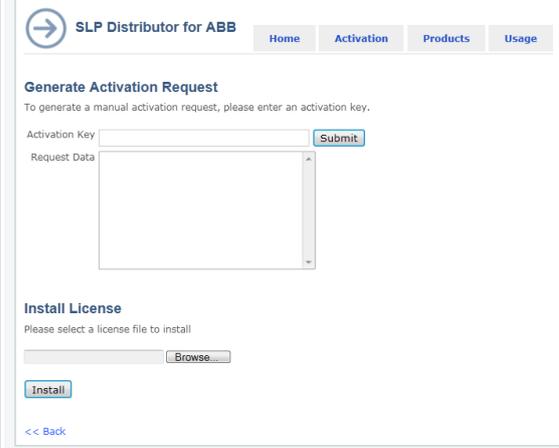
只要SLP服务器在线，您即可登录<http://<server>:2468/web>，进入其网页界面。下表为服务器网页界面使用指南。

要...	使用...
自动激活多用户许可 (适用于具有互联网连接的PC)	<p>Activation选项卡。 输入 ABB 提供的Activation Key，然后单击 Submit。 同时激活的用户数量取决于提供的激活密钥。</p>  <p>xx1300000052</p>

1 入门指南

1.3 如何激活RobotStudio ?

续前页

要...	使用...
<p>手动激活多用户许可 (适用于不具备互联网连接的PC)</p>	<p>Activation选项卡。</p> <ol style="list-style-type: none"> 单击 Manual Activation。 请输入 ABB 提供的激活密钥，然后单击 Submit。 保存文件到U盘等可移动存储设备，然后将文件传输到有互联网连接的计算机。在这台计算机上，打开网络浏览器并浏览到 http://manualactivation.e.abb.com/，然后按上面的说明操作。将会生成并保存一份许可密钥文件，这份文件将会返回至安装了安装程序的计算机。 收到许可文件后，请单击Browse上传并安装许可文件。 <p>至此多用户许可激活完成。</p>  <p>xx130000051</p>
查看安装的许可证	<p>在 Home 选项卡的 Dashboard 下,单击 Details。或者单击 Products 选项卡。Product details for RobotStudio 页面，显示已安装许可的详细信息。</p>
查看许可证的使用情况	<p>在主页选项卡的仪表板下，单击用途。或者单击用途选项卡。RobotStudio当前用途页面打开，其中用表格显示了下列详细信息。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 当前已分配的许可证 • 分配了各个许可证的客户端 • 剩余可用许可证的数量 <p>每个表格行对应一个客户端系统。</p>

3 设置用于多用户许可的客户端。

使用客户端系统的RobotStudio激活向导设置多用户许可证。按照以下程序为客户端系统设置多用户许可授权。

操作
1 在文件选项卡上，单击选项，然后转至常规：许可。
2 在右侧的许可页面上，单击激活向导，以启动激活向导。
3 在激活向导中的 Activate RobotStudio (激活 RobotStudio) 页面上，选择 I want to specify a Multi-user license server and manage server license (我想指定一个多用户许可证服务器并管理服务器许可证) 选项，然后单击 Next (下一步)。您将转至许可证服务器页面。

下一页继续

操作	
4	<p>指定许可证服务器的名称或 IP 地址，然后单击完成。</p> <p>如果启用了Windows UAC，则会出现一个确认对话框。这个对话框提示重启 RobotStudio，以便开始使用指定的服务器。</p> <p>要访问SLP Distributor服务器网络界面，请单击打开服务器仪表盘链接。</p>



注意

重启RobotStudio后应用更改。

	<p>注意</p> <p>要使多用户许可功能工作，客户端系统应与服务器保持联机状态。</p>
--	---



提示

在 *Licensing* (许可) 页面的 *View Installed Licenses* (查看安装的许可证) 链接中，多用户许可证将显示为 *Multi-user* (多用户)。

激活Commuter许可证

PC必须断开网络时，Commuter许可密钥可以签出。通常，具有多用户许可密钥的PC必须通过网络，始终与许可证服务器保持连接。

Commuter许可密钥允许PC断开网络。Commuter许可证在签出时间到期后过期。您可以在使用后签入许可证，这时其他用户可以立即使用许可证。

许可证中的特定功能不可签出。许可证签出时，所有功能都将包含在许可证中。使用激活向导来签入/签出Commuter许可证。

操作	
1	在文件菜单中，单击选项，然后选择常规：许可授权。
2	在右侧的许可页面上，单击激活向导，以启动激活向导。
3	<p>在激活向导中的激活 <i>RobotStudio</i> 页面上，选择我想签出或签入 <i>Commuter</i> 许可证，然后单击下一步。</p> <p>打开 <i>Commuter</i> 许可证页面。</p>
4	<p>在 <i>Commuter</i> 许可证页面，根据要求选择下列选项中的一项：</p> <ul style="list-style-type: none"> 签出 <i>Commuter</i> 许可—在签出天数方框内，指定您希望保留此许可的天数。如果 <i>Commuter</i> 许可证已经签出，那么该选项将被禁用。 签入流动许可 - 选择此选项，可将当前签出的许可归还给服务器。仅当已签出某个 <i>Commuter</i> 许可证时，此选项才会启用。如果该选项已启用，则会显示此许可证的到期日期和时间。
5	单击完成，以完成签入/签出。



提示

在 *Licensing* (许可) 页面的 *View Installed Licenses* (查看安装的许可证) 链接中，作为 *commuter* 许可签出的多用户许可将显示为浮动 (签出)。

1 入门指南

1.3 如何激活RobotStudio？

续前页

验证RobotStudio激活

- 1 在文件选项卡上单击选项，再选择许可部分。
- 2 单击查看安装的许可密钥，查看许可证的当前状态。成功激活后，已订购功能的有效许可证将显示在此处。

演示工作站

RobotStudio内有一组演示**工作站**，帮助用户了解软件情况。用户可以打开这些工作站，以了解一般工作站的基本结构。演示工作站以**pack&go**文件的形式保存。

打开试验工作站的方法：

- 1 在开始菜单上，选择*All Programs\ABB\ RobotStudio X. x\ RobotStudio*。
- 2 在文件选项卡，单击打开并启动RobotStudio。
- 3 浏览*\Documents\RobotStudio\Stations*。
- 4 选择任何可用的*.rspag文件。

1.4 将 PC 连接到控制器

概述

有两种方法可以将PC以物理方式连接到控制器，连接到服务端口或连接到工厂的网络端口。

服务端口

服务端口旨在供维修工程师以及程序员直接使用PC连接到控制器。服务端口配置了一个固定IP地址，该地址在所有控制器上均相同，且不可修改，另外还配有一个DHCP服务器，用于自动分配IP地址给连接的PC。

工厂的网络端口

工厂网络端口用于将控制器连接到网络。网络设置可以用任何IP地址配置，地址通常由网络管理员提供。

限制



注意

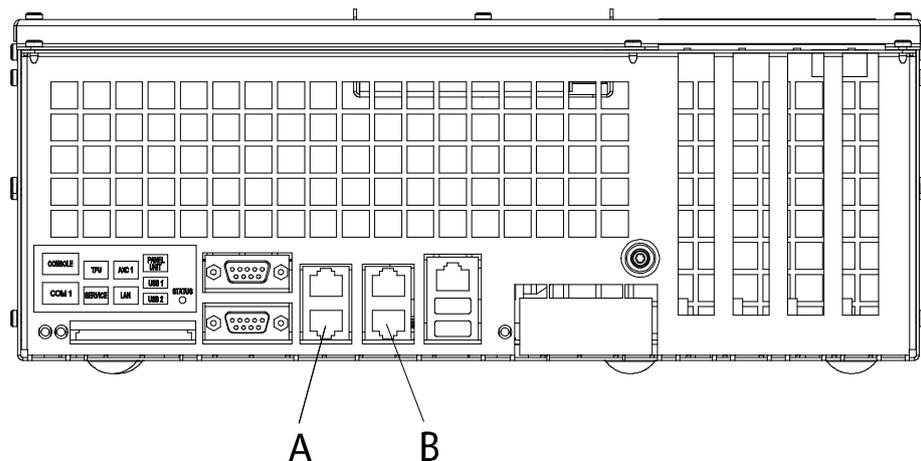
连接的网络客户端最大数目为：

- LAN 端口：3
- Service 端口：1
- FlexPendant: 1

在连接一台控制器的同一台PC上，不存在对应用程序最大运行数量的限制。并行连接的FTP客户端最大数目为 4。

计算机 DSQC 639 的端口

下图显示了计算机 DSQC 639 的两个主要端口，服务端口和 LAN 端口。



connecti

A	计算机上的服务端口（通过一根线缆从前面连接到控制器的服务端口）。
B	计算机上的LAN端口（连接到工厂网络）。

下一页继续

1 入门指南

1.4 将 PC 连接到控制器 续前页

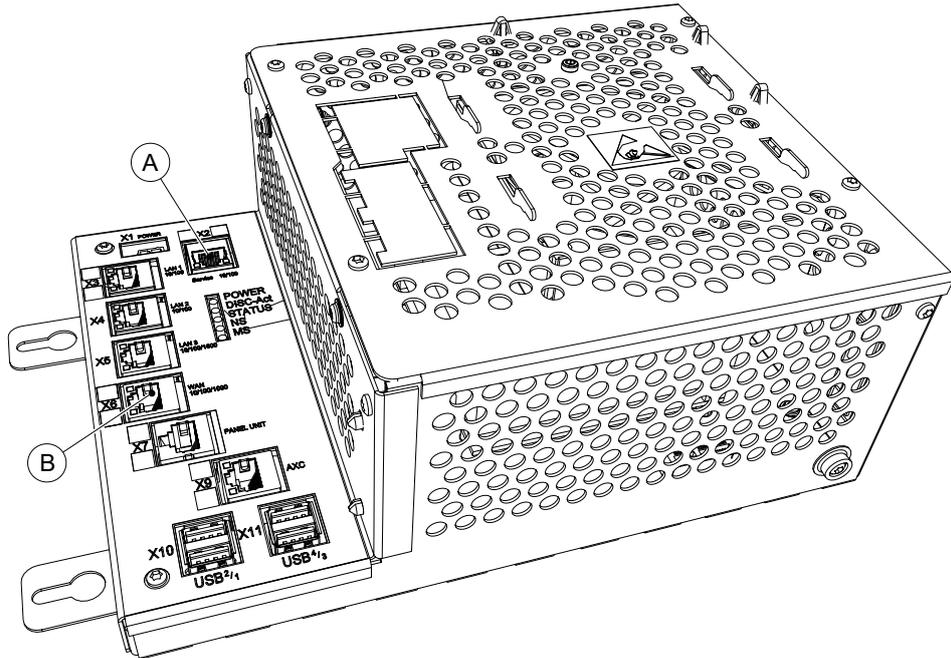


注意

LAN 端口是唯一连接到控制器的公共网络接口，通常使用网络管理员提供的公用 IP 地址连接到工厂网络。

计算机DSQC1000/DSQC1018/DSQC1024的端口

下图显示了计算机单元DSQC1000/DSQC1018/DSQC1024的两个主要端口，服务端口和WAN端口。



xx130000609

A	计算机上的服务端口（通过一根线缆从前面连接到控制器的服务端口）。
B	计算机上的WAN端口（连接到工厂网络）。



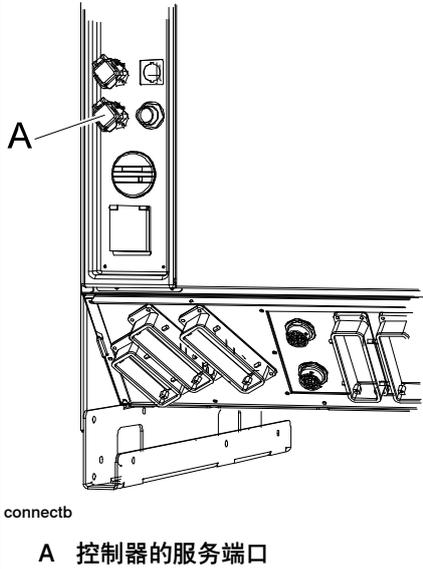
注意

WAN端口是唯一连接到控制器的公共网络接口，通常使用网络管理员提供的公用IP地址连接到工厂网络。LAN1、LAN2和LAN3都只能配置为连接IRC5控制器的专用网络。

将 PC 连接到控制器

操作	注释
1 确保用于连接的 PC 上的网络设置正确。 在连接到服务端口时： <ul style="list-style-type: none">PC必须设置为自动获取IP地址或按照FlexPendant中Boot Application的Service PC Information设置。 在连接到工厂网络端口时： <ul style="list-style-type: none">PC 的网络设置取决于网络管理员设置的网络配置。	根据您的运行的操作系统，参阅您PC的相应系统文档。

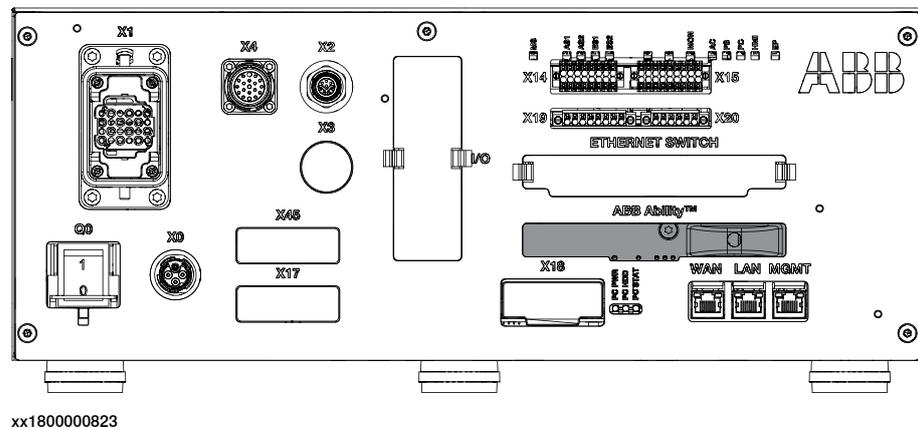
下一页继续

操作	注释
2 将一根网线插到您 PC 的网络端口。	
3 在连接到服务端口时： <ul style="list-style-type: none"> 将网线插到控制器的服务端口，或者是计算机单元的服务端口。 在连接到工厂网络端口时： <ul style="list-style-type: none"> 将网线插到计算机的工厂网络端口。 	 <p>connectb</p> <p>A 控制器的服务端口</p>

将RobotStudio连接到OmniCore C30。

Omnicore C30内连接接口。

下图为OmniCore C30控制器前面板上的连接接口。



MGMT端口

MGMT端口（管理端口）旨在供维修工程师以及程序员直接使用 PC 连接到控制器。管理端口配置了一个固定 IP 地址 192.168.125.1（此地址在所有的控制器上都是相同的，且无法更改），而且具有一个将 IP 地址自动分配给所连 PC 的 DHCP 服务器。



注意

请勿将其他 DHCP 服务器连接到该端口。

WAN 端口

WAN 端口是连接到控制器的公网接口，通常是使用网络管理提供的公共 IP 地址连接工厂网络。

下一页继续

1 入门指南

1.4 将 PC 连接到控制器

续前页

用户可以从 **RobotStudio** 或 **FlexPendant** 为 WAN 端口配置固定 IP 地址或 DHCP。IP 地址默认为空。

部分网络服务（如 FTP 和 RobotStudio）是默认启用的。其他服务则需要相应的 RobotWare 应用程序来启用。



注意

WAN 端口不能使用以下任何一个 IP 地址，这些地址已分配用于控制器上的其他功能：

- 192.168.125.0 - 255
- 192.168.126.0 - 255
- 192.168.127.0 - 255

WAN 端口不能用于与上述任何保留 IP 地址重叠的子网。如果必须采用 B 类范围内的子网掩码，则必须采用 B 类专有地址，以避免任何重叠。请联系本地网络管理员，以了解网络重叠情况。

1.5 网络设置

操作前提

可通过如下方式，使用以太网将PC连接至控制器：

- 局域网
- 连接服务端口
- 远程网络连接

本地网络连接

您可以将PC接入控制器所在的以太网中。当它们均正确连接至同一子网中，RobotStudio会自动检测到控制器。PC的网络设置取决于其所连接网络的配置。请联系网络管理员，以设置PC。

连接服务端口

当连接到控制器服务端口时，将自动为PC获取IP地址或指定固定IP地址。请联系网络管理员，以设置服务端口连接。

自动生成IP地址

控制器服务端口的DHCP服务器会自动分配IP地址给您的PC，详情参阅Windows帮助文档中关于配置TCP/IP的描述。

固定IP地址

除自动获取IP地址外，您也可以选择为连接至控制器的PC指定固定的IP地址。为固定IP使用如下设置：

属性	值
IP地址	192.168.125.2
子网掩码	255.255.255.0

设置PC网络连接的详情请参阅Windows帮助文档中关于配置TCP/IP的描述。



注意

如果PC已经有另一台控制器或以太网设备提供的IP地址，则PC可能无法自动获取IP地址。如果PC之前连接过以太网设备，那么为确保IP地址正确，请执行以下操作中的一项：

- 在连接到控制器之前重启PC。
- 在将PC连接至控制器后，运行命令 `ipconfig /renew`。

远程网络连接

为连接远端子网或局部网络的控制器，必须允许相关网络流量通过PC和控制器之间的任何防火墙。防火墙的配置必须允许PC的下列TCP/IP流量到达控制器：

- UDP port 5514 (unicast)
- TCP port 5515
- Passive FTP

下一页继续

1 入门指南

1.5 网络设置

续前页

所有与远程控制器的TCP和UPD连接均从PC开始，也就是控制器仅对所给的源端口和地址作出反应。

连接到控制器

- 1 确保PC正确连接到控制器的服务端口，且控制器正在运行。
- 2 在 **File** (文件) 菜单中，点击 **Online** (在线)，然后选择 **One Click Connect** (单击连接)。
控制器选项卡打开。
- 3 单击添加控制器。
- 4 单击 请求写权限。

控制器模式	则
自动	若当前可用，您即时得到写入权限。
手动	通过FlexPendant上的一个消息框，可以授予RobotStudio以远程写入权限。

1.6 管理用户权限和对控制器的写入权限

1.6.1 管理用户权限和对IRC5控制器的写入权限

概述

用户授权系统 (UAS) 限制用户对控制器数据和功能的访问权限。这些功能按照UAS授权分类，并受其保护。授权分为两类：控制器授权和应用程序授权。控制器授权预先定义，由RobotWare提供。应用程序授权由RobotWare插件定义。这些授权通过UAS管理工具来管理。

UAS授权可通过UAS授权查看器查看。UAS授权查看器页面显示有关当前用户的授权信息。在验证菜单，单击UAS授权查看器，打开查看器。

组

分组是代表用户角色的一些授权。可用的用户角色包括管理员、程序员、操作员和定义用户。用户将获得其所在分组所拥有的授权。

所有控制器均设有预设分组和预设用户，分别称为默认分组和默认用户。默认用户有公开密码的机器人技术。默认分组和用户无法删除，且不能修改密码。但是，获得UAS设置管理授权的用户可以修改默认用户的控制器授权和应用程序授权。

除了RobotWare 6.04和更早的版本以外，您可以停用默认用户。停用默认用户前，建议先设定至少一名获得UAS设置管理授权的用户，以便继续管理用户和分组。

写入权限

必须具备写入权限才能修改控制器上的数据。控制器每次只接受一名有写入权限的用户。RobotStudio用户可以要求获得对系统的写入权限。如果系统处于手动模式，那么将在FlexPendant上批准或拒绝写入权限请求。系统从手动模式切换为自动模式时，用户将失去写入权限，反之亦然。如果控制器处于手动模式，那么可在FlexPendant上撤销写入权限。

在管理员分组中增加用户

除了默认分组以外，**实际控制器**中存在某些预先定义的用户分组，即管理员、操作员、服务和程序员分组。管理员分组启用控制器授权完全访问。

- 1 在控制器选项卡上，单击添加控制器，再单击添加控制器.....，再在添加控制器对话框内选择控制器。
- 2 在控制器选项卡上，单击请求写入权限。
- 3 单击验证，再单击编辑用户账户。
UAS管理工具打开。
- 4 在用户选项卡上，单击添加。添加新用户对话框打开。
- 5 在用户名称和密码框内，输入合适的数值。单击确认。
这样既可将新用户添加到本控制器用户列表。
- 6 选择用户，之后在用户分组内单击管理员复选框。
- 7 单击确认。这样既可将新用户添加到管理员分组。

下一页继续

1 入门指南

1.6.1 管理用户权限和对IRC5控制器的写入权限

续前页

可以按照相同步骤在各种分组中创建用户。



注意

可以在UAS管理工具的分组选项卡上选择分组，再选择具体授权类别，查看具体分组的控制器/应用程序授权。

新建用户分组

- 1 在UAS管理工具内，单击分组选项卡。
- 2 在分组选项卡上，单击添加。添加新分组对话框打开。
- 3 输入所需详情，然后单击确定。
这样既可添加新分组。

修改现有用户分组

- 1 在UAS管理工具内，单击分组选项卡。
- 2 在分组选项卡上，选择分组并点击编辑。输入所需变化，然后点击确定。

创建新用户

- 1 在UAS管理工具内，单击用户选项卡，再单击添加。添加新用户对话框打开。
- 2 在用户名称和密码框内，输入合适的数值。单击确认。
这样既可将新用户添加到本控制器用户列表。
- 3 选择用户，然后在用户分组内，单击需添加用户的分组。
- 4 点击 **OK (确定)**。
- 5 单击确认。这样既可将新用户添加到管理员分组。

修改现有用户

- 1 在UAS管理工具内，单击用户选项卡。
- 2 在用户选项卡上，在用户分组内选择分组，再选择需更改用户。
- 3 单击编辑。输入相应更改，并单击确认。

用户权限管理查看器

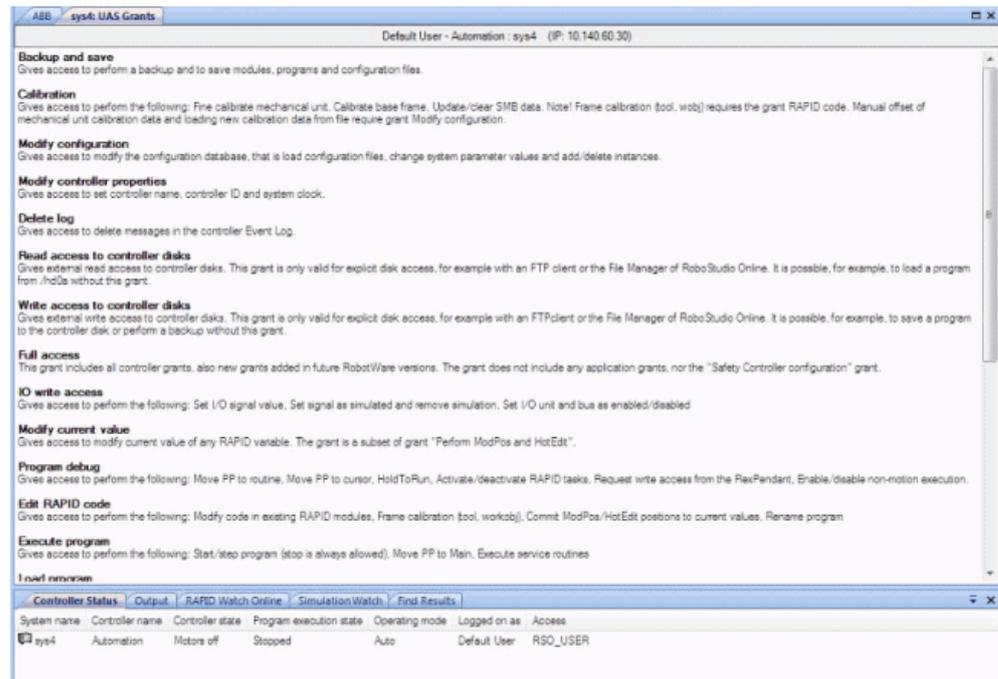
用户权限管理查看器页面显示当前登录控制器用户的权限信息和其所属的用户组。

- 1 在 **Authenticate (验证)** 菜单中，单击 **UAS Grant Viewer (UAS 权限查看器)**。将打开 **UAS Grants (UAS 权限)** 窗口。

下一页继续

1.6.1 管理用户权限和对IRC5控制器的写入权限

续前页



en0900000852

常用操作示例

操作	所需权限
重命名控制器 (需要重启控制器)	Modify controller properties Remote restart
修改系统参数并加载配置文件	Modify configuration Remote restart
安装新系统	Administration of installed system
执行备份 (需要重启控制器)	Backup and save Remote restart
Restore a backup (需要重启控制器)	Restore a backup Remote restart
下载/删除模块	Load program
创建新模块.	Load program
编辑RAPID模块代码	Edit RAPID code
将模块和程序保存至磁盘	Backup and save
在任务窗口开始执行程序	Execute program
创建新的I/O信号, 即添加信号类型实例 (需要重启控制器)	Modify configuration Remote restart
设置I/O信号的值	I/O write access
由文件传送窗口访问控制器磁盘	Read access to controller disks Write access to controller disks

下一页继续

1 入门指南

1.6.1 管理用户权限和对IRC5控制器的写入权限 续前页

控制器权限

Full access	该权限包含了所有控制器权限，也包含将来RobotWare版本添加的权限。本权限不包含应用程序权限和安全配置权限。 (<i>Safety Controller configuration</i>)
Manage UAS settings	该权限可以读写用户授权系统的配置文件，即可以读取，添加，删除和修改用户授权系统中定义的用户和用户组。
Execute program	拥有执行以下操作的权限： <ul style="list-style-type: none">• 开始/停止程序（使用拥有停止程序的权限）• 将程序指针指向主程序• 执行服务程序
Perform ModPos and HotEdit	拥有执行以下操作的权限： <ul style="list-style-type: none">• 修改和示教RAPID代码中的位置信息(ModPos)• 在执行的过程中修改RAPID代码中的单个点或路径中的位置信息。• 将ModPos/HotEdit位置值复位为原始值• 修改RAPID变量的当前值
Modify current value	拥有修改RAPID变量的当前值。该权限是 <i>Perform ModPos and HotEdit</i> 权限的子集。
I/O write access	拥有执行以下操作的权限： <ul style="list-style-type: none">• 设置 I/O信号值• 设置信号仿真或不允许信号仿真• 将设备和工业网络设置为启用/禁用
Backup and save	允许执行备份以及保存模块、程序和配置文件。此权限提供对当前系统的 BACKUP 和 TEMP 目录的完全 FTP 权限。
Restore a backup	有权使用重启模式恢复到上次自动保存状态还原备份和重启控制器。
Modify configuration	拥有修改配置数据库，即加载配置文件，更改系统参数值和添加删除实例的权限。
Load program	拥有下载/删除模块和数据的权限。
远程重启	拥有远程重启和关机的权限。通过本地设备（例如使用 FlexPendant）进行重启不需要任何权限。
Edit RAPID code	拥有执行以下操作的权限： <ul style="list-style-type: none">• 修改已存在RAPID模块中的代码• 框架校准（工具坐标，工件坐标）• 确认ModPos/HotEdit值为当前值• 重命名程序
Program debug	拥有执行以下操作的权限： <ul style="list-style-type: none">• Move PP to routine• Move PP to cursor• HoldToRun• 启用/停用 RAPID任务• 向示教器请求写权限• 启用或停用非动作执行操作
Decrease production speed	拥有在自动模式下将速度由100%进行减速操作的权限。该权限在速度低于100%或，控制器在手动模式下时无需请求。

下一页继续

1.6.1 管理用户权限和对IRC5控制器的写入权限
续前页

Calibration	拥有执行以下操作的权限： <ul style="list-style-type: none"> • 精细校准机械单元 • 校准Baseframe • 更新/清除SMB数据 框架校准（工具、工作对象）要求授予编辑 <i>RAPID</i> 代码权限。对机械装置校准数据进行手动调整，以及从文件载入新的校准数据，要求授予修改配置权限。
Administration of installed systems	拥有执行以下操作的权限： <ul style="list-style-type: none"> • 安装新系统 • 重置 RAPID • 重置系统 • 启动引导应用程序 • 选择系统 • 由设备安装系统 该权限给予全部FTP访问权限，即与 <i>Read access to controller disks</i> 和 <i>Write access to controller disks</i> 相同的权限。
已安装系统的管理	拥有执行以下操作的权限： <ul style="list-style-type: none"> • 安装新系统 • 重置 RAPID • 重置系统 • 启动RobotWare Installation Utilities • 从RobotWare Installation Utilities安装系统 • 更新当前系统 该授权给予全部访问权限，即与 <i>Read access to controller disks</i> （对控制器产品的读取权限）和 <i>Write access to controller disks</i> （对控制器产品的写入权限）相同的权限。
Read access to controller disks	对控制器磁盘的外部读取权限。该权限仅对外部访问有效，例如，FTP客户端或RobotStudio文件管理器。 也可以在没有该权限的情况下将程序加载到hd0a。
Write access to controller disks	对控制器磁盘的外部写入权限。该权限仅对外部访问有效，例如，FTP客户端或RobotStudio文件管理器。 可以，例如，将程序保存至控制器磁盘或执行备份。
Modify controller properties	拥有设置控制器名称，控制器ID和系统时钟的权限。
Delete log	拥有删除事件日志中信息的权限。
Revolution counter update	拥有更新转数计数器的权限。
安全控制器配置	拥有执行控制器安全模式配置的权限。仅对PSC选项有效，且该权限不包括在 <i>Full access</i> 权限中。

应用程序权限

Access to the ABB menu on FlexPendant	值为 true 时表示有权使用示教器上的 ABB 菜单。在用户没有任何授权时该值为默认值。 值为 false 时表示当控制器在“自动”模式下时用户不能访问 ABB 菜单。 该权限在手动模式下无效。
Log off FlexPendant user when switching to Auto mode	当由手动模式转到自动模式时，拥有该权限的用户将自动由示教器注销。

1 入门指南

1.6.2 管理用户权限和对Omnicores C30控制器的写入权限

1.6.2 管理用户权限和对Omnicores C30控制器的写入权限

概述

Omnicores控制器在交付时有预设的用户，称为默认用户。该用户获得默认分配的某些授权，且属于操作员。如果创建了有具体授权的新用户，那么可以删除默认用户。即使取消了所有授权，活跃默认用户也有对控制器数据的只读权。因此，为了防止对Omnicores控制器数据的任何未授权访问，必须删除默认用户。

Omnicores控制器在交付时有默认的配置用户，称为Admin。所有UAS授权都是在这个用户的背景下分配的，例如添加、删除和修改用户。Admin用户默认属于管理员。您可以禁用Admin用户。禁用默认用户前，建议先设定至少一名获得UAS设置管理授权的用户，以便继续管理用户和分组。

在管理员分组中增加用户

实际控制器中可用的预先定义的用户分组为管理员和操作员。对于管理员分组，默认启用UAS_管理授权。

- 1 在控制器选项卡上，单击添加控制器，再单击添加控制器.....，再在添加控制器对话框内选择控制器。
- 2 在控制器选项卡上，单击请求写入权限。
- 3 点击验证，再点击以不同用户身份登录。登录对话框打开，输入默认凭据用户名和密码，分别为Admin和robotics，再点击登录。
- 4 单击验证，再单击编辑用户账户。
编辑用户账户窗口打开。
- 5 在用户选项卡上，点击添加用户。
- 6 按需要在字段内输入合适的数值，然后在角色中选择管理员复选框。点击Apply (应用)。

这样既可将新用户添加到本控制器用户列表。

可以按照相同步骤在各种角色中创建用户。

新建用户角色

- 1 在编辑用户账户内，点击角色选项卡。
- 2 在角色选项卡上，点击添加角色。
- 3 输入所需详情，然后点击Apply (应用)。
这样即可为选中用户添加新角色。

修改现有用户角色

- 1 在编辑用户账户内，点击角色选项卡。
- 2 在角色选项卡内，选择相应角色，再点击编辑用户。输入所需变化，然后点击Apply (应用)。

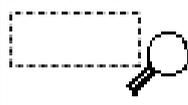
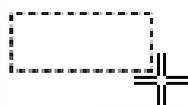
创建新用户

- 1 在编辑用户账户内，点击用户选项卡，再点击添加用户。
- 2 在用户名称和密码框内，输入合适的数值。选择所需角色，再点击应用。
可将配置好选定角色的新用户添加到本控制器用户列表。

1.7 用鼠标管理用户界面

使用鼠标导航图形窗口

下表介绍了如何使用鼠标导航图形窗口：

用于	使用键盘/鼠标组合	描述
 selectio	 left-cll	只需单击要选择的项目即可。要选择多个项目，请按 CTRL 键的同时单击新项目。
 rotate	CTRL + SHIFT +  left-cll	按 CTRL + SHIFT 并鼠标左键的同时，拖动鼠标对工作站进行旋转。 有了三键鼠标，可以使用中间键和右键替代键盘组合。
 pan	CTRL +  left-cll	按 CTRL 键和鼠标左键的同时，拖动鼠标对工作站进行平移。
 zoom	CTRL +  right-cl	按 CTRL 键和鼠标右键的同时，将鼠标拖至左侧可以缩小。将鼠标拖至右侧可以放大。 有了三键鼠标，还可以使用中间键替代键盘组合。
 window_z	SHIFT +  right-cl	按 SHIFT 键并鼠标右键的同时，将鼠标拖过要放大的区域。
 window_s	SHIFT +  left-cll	按 SHIFT 并鼠标左键的同时，将鼠标拖过该区域，以便选择与当前选择层级匹配的所有项目。

使用 3D 鼠标

3Dconnexion 3D鼠标带有压敏控制器帽，设计为可以在所有方向折曲。移动方向包括推、拉、扭动或倾斜控制器帽，以平移、放大和旋转当前视图。3D鼠标与常规鼠标搭配使用。将3D鼠标连接到RobotStudio环境即可实现与图形环境交互。

可以为常用的RobotStudio命令指定自定义键盘快捷键，将这些命令与3D鼠标的可编程按钮关联。配置自定义键盘快捷键的用户界面与配置快速访问工具栏的界面相同。在RobotStudio中配置了键盘快捷键后，必须在3D鼠标应用程序控制面板中将可编程按钮连接到键盘快捷键。如需了解更多信息，请参阅3D鼠标用户手册。

下一页继续

1 入门指南

1.7 用鼠标管理用户界面

续前页

3D 鼠标可以在六个轴方向移动，如下表所述。

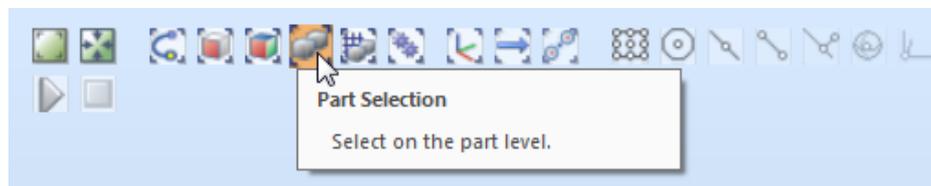
单独轴	轴	描述
 xx1500000297	左/右平移	将模型左右移动。
 xx1500000299	缩放	放大和缩小模型。
 xx1500000298	上/下平移	将模型上下移动。
 xx1500000301	旋转	绕着纵轴旋转。
 xx1500000300	倾斜	向前和向后倾斜模型。
 xx1500000302	滚动	向侧面滚动模型。

选择层级和捕捉模式

工作站内，每个项目均可用合适的选择层级移动，实现所需布局。RobotStudio提供一套选择层级，可用于选择对象的部件或具体部件。这些选择层级为曲线、表面、个体、部件、机械装置、分组、目标/框架和路径，其中目标/框架和路径选择可以和其他选择层级搭配使用。

探索选择层级时打开演示工作站。

- 1 在图形窗口，单击部件选择图标。将鼠标悬停在图标上，查看包含图标名称与用途的工具提示。



xx1900000134

- 2 在图形窗口，单击捕捉对象图标。这是一种多次捕捉模式，对齐到最近的中心、边缘或角落。



xx1900000137

下一页继续

单击图形视图内的部件，整个对象将突出显示。可以将拾取点视为已经与最近的中心/边缘/角落对齐的白色星号。

- 3 在主页选项卡，单击Freehand分组内的移动按钮。



xx1900000135

这时，在部件的X轴、Y轴和Z轴方向会出现带箭头的十字图标。拖动箭头即可移动对象。

- 4 在主页选项卡，单击Freehand分组内的手动关节按钮，再选择机器人的任何关节。



xx1900000136

在图形窗口，在关节上单击鼠标左键，即可向任何方向移动机器人。

在图形窗口中选择一个项目

使用以下步骤在图形窗口中选择一个项目：

- 1 在图形窗口上方，单击相应的图标确定选择层级。
- 2 单击相应的图标确定捕捉模式。
- 3 在图形窗口中单击项目，该项目被突出显示。

深度方框选择

当您在 3D 视图下按住 **SHIFT** 键并用鼠标画出方框时，“深度方框选择”（默认选择模式）启用。这个模式会选中选择方框所覆盖的全部对象，无论是否可见。

深度方框选择

按住**SHIFT**键，并在对象上沿对角线拖动鼠标，即可启用深度方框选择（默认选择模式）。这种模式会选中选择方框所覆盖的对象，无论其是否可见。这种选择模式下，您可以在图形窗口内选择多个项目。

阴影方框选择

按下**SHIFT + S**键，在3D视图内用鼠标画出方框，即可启用浅表方框选择。这种模式下，可选中目前可见的对象。

在浏览器中选择一个项目

使用以下步骤在浏览器中选择一个项目：

- 1 单击项目，被选项目在浏览器中被突出显示。

下一页继续

1 入门指南

1.7 用鼠标管理用户界面

续前页

在浏览器中选择多个项目

使用以下步骤在浏览器中选择多个项目：

- 1 确保所选项目均疏通种类型，且位于层次结构的同一分支中，否则这些项目将无法操作。
- 2 执行以下操作之一：
 - 要选择邻近的项目：在浏览器中，按住 **SHIFT** 键，并依次单击第一个和最后一个项目。所有项目被突出显示。
 - 要选择单独的项目：在浏览器中，按住 **CTRL** 键同时单击要选择的各个项目。所有项目将会突出显示。

1.8 关于程序库、几何体和 CAD 文件

概述

在RobotStudio中添加了**工件**和设备模型，用于**工作站**仿真和进一步编程。RobotStudio安装程序提供了**ABB程序库**，包含**库文件**或**几何体**形式的ABB机器人模型和相关设备。**用户库**以几何体的形式导入RobotStudio。可在RobotStudio中创建这些文件。

几何体和程序库之间的区别

外部文件导入**工作站**时，以**用户库**或**几何体**的形式导入。几何体为CAD文件。导入时，这些文件会复制到工作站，因此工作站文件规模大小增大。

导入**用户库**文件时，会建立从工作站文件到相应库文件的链接，因此工作站文件大小保持不变。

几何体组件

由多个部件构成的几何体称为RobotStudio的组件组。工作站的3D**几何体**在布局浏览器的组件部分，以**部件**的形式显示。部件包含主体，主体包含面（表面）或**曲线**。

导入及转换 CAD 文件

利用导入功能，可以从单个CAD文件内导入**几何体**。在主页选项卡上，单击导入几何体并选择待导入的CAD文件。

如果希望再次使用其他工作站的CAD文件或将其留待将来适用，那么您可以将其保存为库文件。库文件可以用主页选项卡的导入库功能导入。

支持的 3D 格式

RobotStudio的原生3D CAD文件为SAT，同时也支持其他格式，但需要有相应选件。RobotStudio用软件部件ACIS，支持CAD功能。下表列出了支持的格式和相应的选件。

格式	文件扩展名	所需选件	读取	写入
3DStudio	.3ds	-		
ACIS	.sat, .sab, .asat, .asab	-	X	X
CATIA V4	.model, .exp, .session	CATIA	X	
CATIA V5/V6	.CATPart, .CATProduct, .CGR, .3DXML	CATIA	X	X
COLLADA 1.4.1	.dae	-		
DirectX可写版本 2.0	.x	-		
DXF/DWG	.dxf, .dwg	AutoCAD	X	
FBX	.fbx	-		X
IGES	.igs, .iges	IGES	X	X
Inventor	.ipt, .iam	Inventor	X	
JT	.jt	JT	X	
LDraw	.ldr, .ldraw, .mpd	-	X	

下一页继续

1 入门指南

1.8 关于程序库、几何体和 CAD 文件 续前页

格式	文件扩展名	所需选项	读取	写入
NX	.prt	NX	X	
OBJ	.obj	-		
Parasolid	.x_t, .xmt_txt, .x_b, .xmt_bin	Parasolid	X	
Pro/E / Creo	.prt, .prt.*, .asm, .asm.*	Creo	X	
Solid Edge	.par, .asm, .psm	SolidEdge	X	
SolidWorks	.sldprt, .sldasm	SolidWorks	X	
STEP	stp, step, p21	STEP	X	
STL, 支持ASCII STL (不支持二进 制STL)	stl	-		
VDA-FS	vda, vdafs	VDA-FS	X	
VRML、VRML2 (不支持 VRML1)	wrl, vrml, vrml2	-	X	



注意

有关支持的各种CAD格式的版本信息，请参阅最新的版本发行说明。

要将这些文件导入到 RobotStudio 中，请使用 **Import Geometry** (导入几何体) 功能。

数学表达与几何体

CAD文件中的**几何体**通过数学式表达。当该几何体导入RobotStudio时，通过数学表达生成显示在图形窗口中的图形化表达，之后几何体称为**部件**。

对于这种几何体，可以设置图形表示的详情等级。设置该等级可以缩小大模型的文件大小和缩短渲染时间，并改善小模型的可视化显示效果。详情等级只影响可视化显示；从模型创建的路径和曲线将准确反映其粗细设置。

可以通过定义了图形化表示的文件来导入**部件**。这种情况下，不存在下层的数学表达。RobotStudio中的某些功能，例如捕捉模式和利用几何体生成曲线，将不适用于这种类型的部件。定制详细的层级设置时，在文件选项卡上，单击选项，再选择选项：图形：几何体。

选项：图形：几何体

详细级别	指定导入几何体时所要求的详细程度。 可根据要求选择细、中等或粗。
------	-------------------------------------

1.9 任何安装RobotWare和插件

安装 RobotWare

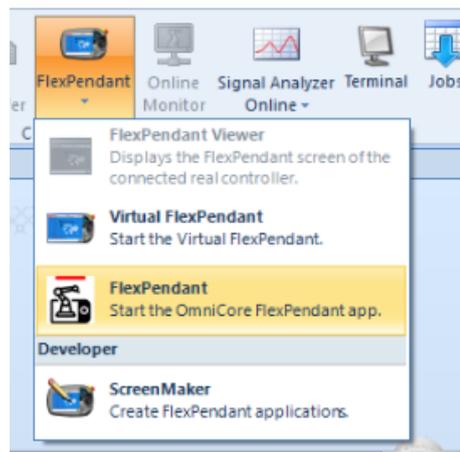
可通过RobotApps窗口下载**插件**。可登录RobotApps网站，手动下载和安装附加内容。建议通过RobotStudio安装软件。

- 1 在用户目录内定位*.rspak*文件。
- 2 启动RobotStudio，在插件选项卡内选择安装包。
- 3 找到*.rspak*并打开，即可安装插件。

安装虚拟FlexPendant

主PC上必须有RobotWare 7.0、Microsoft Windows 10和Windows 10的Microsoft应用程序安装程序，用于执行以下程序。

- 1 在插件选项卡上，插件浏览器内，展开RobotWare 7.0节点。右键点击**FlexPendant应用程序节点**，然后在上下文菜单内点击**安装**。
- 2 成功安装后，以下选项将添加到工具栏内。

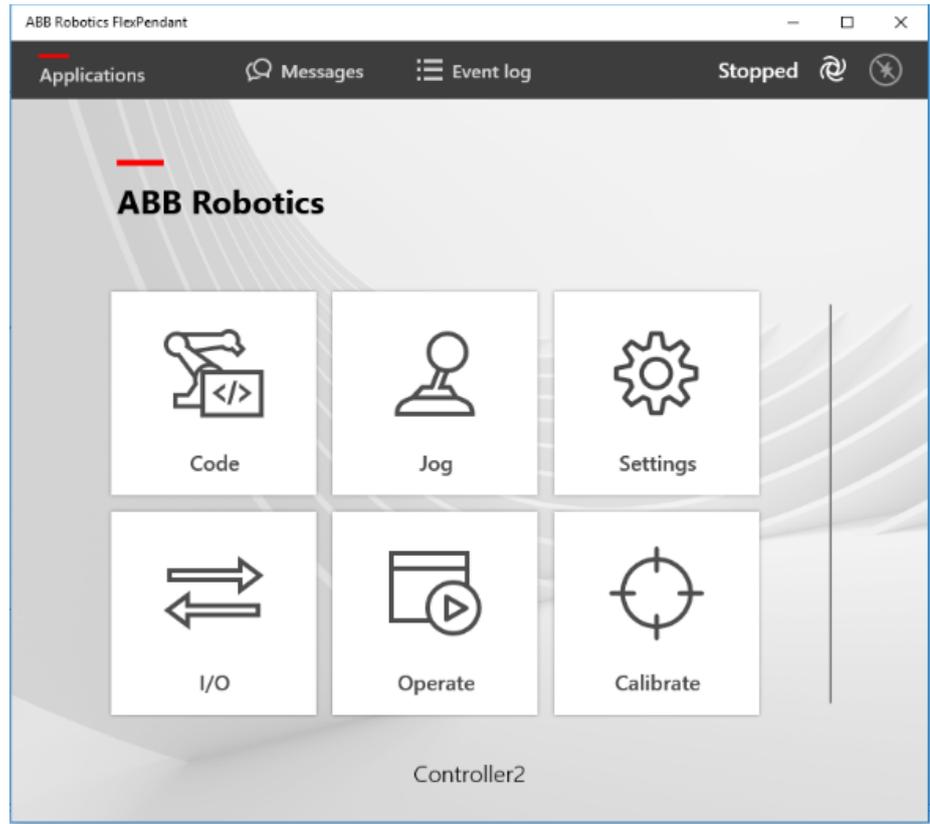


xx1900001281

1 入门指南

1.9 任何安装RobotWare和插件 续前页

3 选择FlexPendant选项，打开虚拟FlexPendant。



xx1900001282

2 构建工作站

2.1 了解工作站和解决方案

工作站

工作站文档为`.rsstn`文件，其中包含机器人单元数据。文件内容为各种[工作站组件](#)和[工作站逻辑](#)的信息，包括控制外部组件的[Smart组件](#)、3D图形、CAD数据和机器人程序图形部分的数据。工作站文档链接至[工作站内](#)操作机器人的[虚拟控制器](#)。虚拟控制器数据不包含在工作站文档内。

解决方案

[解决方案](#)扩大了工作站数据的结构。方案内有文件夹，用于构建工作站数据结构，从而将相关数据保存在一起。解决方案中包含工作站，即工作站文档是解决方案结构的组成部分。RobotStudio默认提供解决方案文件夹。在默认解决方案文件夹结构中，相似类型的文件储存在文件夹内。推荐用解决方案结构来储存工作站文件。在工作站结构内，设有[工作站](#)、[虚拟控制器](#)、[程序库](#)、[几何体](#)、[RAPID程序](#)、[发布包](#)和备份的专用文件夹。

在新安装的RobotStudio内，解决方案文件夹内有下列子文件夹。

Name	Date modified	Type
Backups	2019-05-20 07:06	File folder
Libraries	2019-05-20 06:57	File folder
SignalAnalyzer	2019-05-20 06:58	File folder
Stations	2019-05-20 11:57	File folder
Virtual Controllers	2019-05-20 06:57	File folder
Solution60.rssltn	2019-05-20 06:57	RobotStudio Solution file

xx1800003488

- 备份：这个文件夹保存自动保存操作中生成的控制器备份。
- 程序库：这个文件夹保存与解决方案相关的[库文件](#)。
- 信号分析器：这个文件夹保存信号分析器的记录。
- 工作站：这个文件夹保存[工作站](#)文件。
- 虚拟控制器：这个文件夹保存[虚拟控制器](#)。
- Solution.rssltn:

Pack and go

[Pack and go](#)文件是单个文件，打包工作站数据和相关[虚拟控制器](#)，用于存档和与其他用户分享工作站数据。



注意

[工作站](#)文件中，如果包含对虚拟控制器的引用，那么该文件将无法移动到本地磁盘的新位置。要想将工作站文件移动到其他位置，应在原始位置创建工作站的[pack&go](#)文件，之后将这个文件移动到新位置，然后解压文件。

2 构建工作站

2.2 计算机安装RobotStudio前的准备工作

2.2 计算机安装RobotStudio前的准备工作

概述

配置有可切换图形适配器的笔记本电脑可以使用性能更好的图形适配器，用于3D应用，也可以用节能的集成图形适配器，用于要求较低的任务。对于具有可切换图形适配器的笔记本电脑，确保RobotStudio使用的是可处理高性能独立显卡的适配器。为实现最佳用户体验，建议安装最新的显示驱动器。

安装显示驱动器之前，检查Windows®设备管理器，确认两个图形显示器均出现在硬件装置清单中，且均已启用。如果装置未安装驱动器，那么任一个图形适配器都可能在其他设备中显示为通用视频控制器。一些图形适配器供应商提供配置软件，用于创建具体应用文件。建议创建使用高性能图形适配器的RobotStudio具体应用程序文件。

此外，也可以修改应用程序配置文件*RobotStudio.exe.config*，使RobotStudio使用具体图形适配器。该文件位于RobotStudio的安装文件夹*C:\Program Files (x86)\ABB\RobotStudio x.x*中。文件中包含具体行，控制待使用图形适配器类型。取消下列行的批注，以强制应用适用于3D图形的具体图形适配器，删除行开始和结尾处的固有内容“<!--”和“-->”。

```
<!-- <add key="GraphicsDeviceType" value="Discrete"/> -->
```

有效值为离散、集成、*WARP*或默认。

- 离散：配置高性能图形适配器的使用。
- 集成：配置待使用的节能图形适配器。
- 默认：允许笔记本电脑选择，但启用对图形适配器到输出窗口信息的记录功能。
- *WARP*（Windows高级光栅化平台）：控制软件渲染，例如使用CPU而不是GPU。

第三个选择是将图形适配器配置为在BIOS中使用，但这个选项不一定绝对适用于具体笔记本电脑。详情请参见笔记本电脑的用户文件。

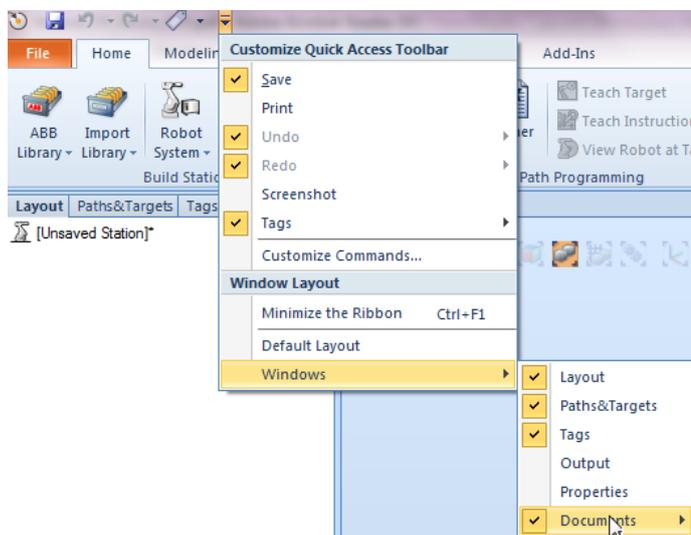
文档文件夹

ABB程序库是RobotStudio安装程序的一部分。ABB程序库中有机器人和其他设备的几何体。通过创建用户库，并在图库中添加用户几何体后，您可以从RobotStudio的导入库和导入几何体图库直接访问这些**程序库**和**图库**。可以利用这些程序库创建文件夹，之后添加引用，使文件夹显示在用户界面图库中。

利用下列步骤创建常用文档的图库。

- 1 启动RobotStudio。
- 2 在文件选项卡上，单击新建，之后双击空工作站，打开新的空工作站。

文档窗口是默认布局的一部分。如果没有找到文档窗口，那么请在快速访问菜单中单击窗口，再单击文档。



xx1800003487

- 3 在文档窗口，单击位置。文档位置对话框打开。
- 4 在文档位置对话框内，单击添加位置，再单击文件系统。文件系统对话框打开。
- 5 在文件系统对话框内，输入所需详情，单击确认。可通过导入库选项找到选中文件夹的库文件。

重复相同步骤，添加导入库选项的程序库。

添加这些位置后，即可直接从RobotStudio访问选中文件。保存到这些位置的任何文件均会自动添加到图库。

使用文档窗口的搜索功能，按名称查找文档。搜索结果会显示在文档窗口。双击找到的项目，即可将其导入工作站。此外，也可以使用浏览功能，浏览在文档位置创建的所有可用位置。利用这些功能，可以方便快捷地访问文档。

设置文件夹结构和自动保存选项

建议设置自动保存选项，使RobotStudio保存当前更改或程序进展。这样可以在出现系统崩溃、冻结或用户错误等任何意外中断时，降低数据丢失的风险。

要想访问自动保存选项，可以在文件选项卡，单击选项，之后选择选项：常规：自动保存。

自动保存

启用RAPID的自动保存	此复选框默认选中， RAPID 程序每隔30秒会自动保存。
启用工作站的自动保存	未保存的工作站按minute interval（分钟间隔）框中指定的间隔自动保存。
启用工作站文件的自动备份	按备份数量列表对工作站文件进行数次备份并将其保存在对应工作站文件夹（StationBackups）下的子目录。需要 解决方案 。
在解决方案中允许控制器的自动备份	选择此选项以在当保存工作站时备份解决方案的 虚拟控制器 。备份存储在对应解决方案的备份文件夹内。

下一页继续

2 构建工作站

2.2 计算机安装RobotStudio前的准备工作 续前页

选择选项：常规：文件&文件夹即可分配默认位置，用于储存用户数据和解决方案等。

文件&文件夹

用户文档位置	显示项目文件的默认路径。
解决方案位置	显示解决方案文件夹的默认路径。
...	要浏览项目文件夹，单击浏览按钮。
自动创建文档子文件夹	选中此复选框可为文档类型创建各个子文件夹。
分钟间隔	指定使用此框中的自动保存时两次保存之间的间隔。
文档地址	启动文档位置对话框。
清除最近打开过的工作站和控制器	清除最近打开的工作站和控制器列表。
附加发布包位置	RobotWare 6和相关RobotWare插件媒体库以发布包形式分发。要让RobotStudio找到它们，必须将它们放在特定文件夹。如果不指定文件夹，则会使用默认位置。 在Windows安装英语版时，默认文件夹为C:\User\ <i>user name</i> \AppData\Local\ABB\DistributionPackages。 在此输入搜索路径可以自定义此位置。
将发行包下载到此位置	选中此复选框可将发布包下载到用户定义的位置而非默认文件夹。
未包装的RobotWare位置	显示打开包装的RobotWare文件夹的默认路径。
RobotWare5.x的媒体池	这是RobotStudio搜索RobotWare 5.xx媒体库的位置。

2.3 创建工作站

概述

下列步骤说明了创建新工作站的工作流程。

- 1 创建空工作站。
- 2 导入机器人模型。
- 3 添加定位器和轨道运动系统。
- 4 创建虚拟控制器。
- 5 导入工具，并加你个工具与机器人进行连接。
- 6 创建工作件坐标系
- 7 用图表定义创建机器人程序的路径和目标。
- 8 同步至RAPID，以创建RAPID程序。

创建空工作站解决方案

- 1 单击文件选项卡。RobotStudio后台视图将会显示，单击新建。
- 2 在工作站下，单击空工作站解决方案。
- 3 在解决方案名称方框内输入解决方案的名称，然后在位置方框内浏览并选择目标文件夹。解决方案的默认位置为C:\User\\Documents\RobotStudio\Solutions。
其中包含的工作站将获得该解决方案的名称。



注意

解决方案文件夹有助于保持良好的文件系统结构，便于浏览。

- 4 单击 **Create (创建)**。
成功创建新解决方案。RobotStudio默认保存此解决方案。

2 构建工作站

2.4 导入机器人和相关组件

2.4 导入机器人和相关组件

导入机器人模型

- 1 在主页选项卡，点击**ABB程序库**，选择机器人模型。
未与控制器连接的机器人无法编程，因此要为机器人配置**虚拟控制器**。
-

导入和连接工具

工具是在工件上使用的RobotStudio对象，例如弧焊枪或夹持器。要在机器人程序中实现正确动作，必须在**工具数据**中指定工具参数。在**工具数据**中，最重要的部分是**TCP**，它是工具中心点相对于机器人手腕（与默认工具tool0相同）的位置。

- 1 要导入工具，在主页选项卡中单击导入程序库，再点击设备，选择一件工具。
这时工具导入工作站且位于**世界坐标系**的原点，因此隐藏在机器人内。导入时，工具被添加到布局浏览器，但不会与机器人连接。工具必须与机器人连接，从而使其移动与机器人同步。
 - 2 要连接工具与机器人，在布局浏览器内，右键单击工具，再单击连接至并选择机器人模型。
可在布局浏览器内拖动工具，并在机器人上松开工具，从而连接工具和机器人。
 - 3 在更新位置对话框，单击是。
-

导入模型库

按照此步骤将库文件导入**工作站**：

- 1 在主页选项卡上，单击导入程序库，并选择各种组件库。
- 2 单击用户库，选择用户定义的**程序库**。
- 3 单击设备，导入预先定义的**ABB程序库**。
- 4 单击解决方案库，选择预先定义的**解决方案**。
- 5 单击位置，打开文档位置窗口。
- 6 单击 **Browse for Library**（浏览程序库）选择已保存的库文件。

2.5 创建虚拟控制器

未与控制器连接的机器人无法编程，因此要为机器人配置**虚拟控制器**。

- 1 在主页选项卡上，单击**虚拟控制器**。
- 2 单击 **From Layout (从布局创建)** 以打开向导的第一页。
- 3 在名称方框内，输入虚拟控制器名称。**虚拟控制器**位置将显示在位置框中。
- 4 在**RobotWare**列表中选择要使用的RobotWare版本。
- 5 单击 **Next (下一步)** 。
- 6 在机械装置方框内，选择您希望添加到**虚拟控制器**的**机械装置**。创建虚拟控制器前，在工作站内添加轨道或**定位器**等机械装置。
- 7 单击 **Next (下一步)** 。

根据下列规则，向导可以计划将**机械装置**映射到特定**动作任务**：

- 每项任务只能有一个**TCP**机器人。
- 最多可以添加六项动作任务，但是，只能使用四个**TCP**机器人，且必须将其指定给前四项任务。
- 任务数不能超过机械装置数。
- 如果系统包含一个**TCP**机器人和一个外轴，会将其指定给同一项任务。但是，您也可以添加新任务，并为其指定外轴。
- 如果系统包含多个**TCP**机器人，会将外轴指定给单项任务。但是，也可以将其移至其它任务。
- 任务中**外轴**的数目受机柜中可用驱动模块数的限制（一个用于大型机器人，两个用于中型机器人，三个用于小型机器人）。

如果在上一页只选择了一个**机械装置**，此页将不会显示。

任务可以使用相应的按钮添加和删除；机械装置可以使用相应的箭头上下移动。要将机械装置映射到任务，请执行下面的步骤：

- 8 如有需要可以对映射进行任意编辑然后单击 **Next (下一步)** 。
- 这时**控制器选项**页面打开。
- 9 在**控制器选项**页面，您可以选择将任务坐标系与相对应的**基坐标系**对齐。
 - 单一机器人系统，选中复选框将任务坐标系和基坐标系对齐。
 - **MultiMove Independent**系统，将任务坐标系和每个机器人的基坐标系对齐。
 - **MultiMove Coordinated**系统，从下拉列表中选择机器人，将task frame和所选机器人的baseframe对齐。
 - 10 检查摘要然后单击 **Finish (结束)** 。

如果虚拟控制器包含一个以上机器人，则应在动作配置窗口验证任务数和机械装置的基坐标系位置。



注意

要从布局创建系统，所有的**机械设备**（机器人、**轨道运动系统**和**定位器**）都必须保存为程序库。

2 构建工作站

2.6 同步至虚拟控制器，以创建RAPID程序。

2.6 同步至虚拟控制器，以创建RAPID程序。

可以使用**RAPID**来对机器人运动进行编程。无法对不属于控制器任务组成部分的机器人进行编程，因此应先为机器人配置**虚拟控制器**，再**同步**至RAPIDA。

- 1 打开工作站，在**RAPID**选项卡上单击**同步**。
- 2 在选项内，单击**同步至RAPID**，将工作站内的对象与RAPID代码相匹配。
在控制器浏览器内，展开树视图，找到RAPID节点。单击RAPID节点，查看RAPID文件。

2.7 为工作站配置机器人和定位器

可以使用虚拟控制器按钮，为工作站配置机器人和定位器。

为工作站配置机器人和定位器的步骤如下：

- 1 单击 **From Layout (从布局创建)** 以打开向导的第一页。
- 2 在名称方框内，输入虚拟控制器名称。虚拟控制器位置将显示在位置框中。
- 3 在RobotWare列表中选择要使用的RobotWare版本。
- 4 单击 **Next (下一步)**。
- 5 在机械装置框中，选择您要包含在虚拟控制器内的定位器。

- 6 单击 **Next (下一步)**。

任务可以使用相应的按钮添加和删除；定位器可以使用相应的箭头上下移动。要将定位器映射到任务，请执行下面的步骤：

- 7 如有需要可以对映射进行任意编辑然后单击 **Next (下一步)**。

这时控制器选项页面打开。

- 8 在控制器选项页面，您可以选择将任务坐标系与相对应的基坐标系对齐。

- 对单一虚拟控制器，选中复选框，将任务坐标系和基坐标系对齐。
- **MultiMove Independent**系统，将任务坐标系和每个机器人的基坐标系对齐。
- **MultiMove Coordinated**系统，从下拉列表中选择机器人，将task frame和所选机器人的baseframe对齐。

- 9 检查摘要然后单击 **Finish (结束)**。

如果虚拟控制器内包含一个以上机器人，则应在动作配置窗口中验证任务数和定位器的基坐标系位置。



注意

要从布局创建系统，所有的机械设备（机器人、轨道运动系统和定位器）都必须保存为程序库。

2.8 为工作站配置机器人和轨道运动系统

可以使用虚拟控制器按钮，为[工作站配置机器人](#)和[轨道运动系统](#)。
为工作站配置机器人和轨道运动系统的步骤如下：

- 1 单击 **From Layout (从布局创建)** 以打开向导的第一页。
- 2 在名称框，输入系统名称。系统位置将显示在位置框中。
- 3 在 **RobotWare** 列表中选择要使用的 RobotWare 版本。
- 4 单击 **Next (下一步)**。
- 5 在机械装置框中，选择您要添加至[虚拟控制器](#)的轨道运动系统。
- 6 单击 **Next (下一步)**。

可以使用相应的按钮添加和删除任务；可以用相应的箭头上下移动轨道运动系统。要将轨道运动系统映射到任务，请执行以下步骤：

- 7 如有需要可以对映射进行任意编辑然后单击 **Next (下一步)**。
将打开系统选项页面。
- 8 在控制器选项页面，您可以选择将任务坐标系与相对应的[基坐标系](#)对齐。
 - 对单一虚拟控制器，选中复选框，将任务坐标系与基坐标系对齐。
 - **MultiMove Independent** 系统，将任务坐标系和每个机器人的基坐标系对齐。
 - **MultiMove Coordinated** 系统，从下拉列表中选择机器人，将 task frame 和所选机器人的 baseframe 对齐。
- 9 检查摘要然后单击 **Finish (结束)**。
如果虚拟控制器包含一个以上机器人，则应在动作配置窗口中验证任务数和[轨道运动系统的基坐标系](#)位置。



注意

要从布局创建系统，所有的[机械设备](#)（机器人、[轨道运动系统](#)和[定位器](#)）都必须保存为程序库。

2.9 配置输送链跟踪

概述

输送链跟踪配置包含三个步骤：创建输送链、创建带有606-1输送链跟踪选项的虚拟控制器和创建[虚拟控制器](#)和输送链之间的连接。

创建输送链

- 1 在建模选项卡的机械装置分组内，单击创建输送链。这时创建输送链浏览器打开。
- 2 在输送链几何体列表中选择几何体。要在工作站内添加几何体时，单击导入几何体，再选择[几何体](#)。
- 3 在参考坐标系，根据所选图形组件的世界/[局部原点](#)输入基坐标系值（[位置](#)和[方向](#)）。
参考坐标系限定了对象显示在输送链上的位置。
- 4 从类型列表，选择输送链类型。



注意

只支持直线传送带。

- 5 在输送链长度框，输入输送链长度。创建机械装置启用。
- 6 单击创建来创建输送链。
- 7 利用虚拟控制器按钮构建新的虚拟控制器。
在控制器选项窗格内，向下滑动至运动协调，在输送链控制选项内选择606-1输送链跟踪，再根据需要选中一个或多个以下选项：
 - 1552-1跟踪装置接口
 - 709-1 DeviceNet主/从
 - PIB上的输送链跟踪
- 8 在[工作站](#)内添加[虚拟控制器](#)。

创建新的虚拟控制器

- 1 在主页选项卡上，单击虚拟控制器。
- 2 单击 From Layout (从布局创建) 以打开向导的第一页。
- 3 在名称方框内，输入虚拟控制器名称。[虚拟控制器](#)位置将显示在位置框中。
- 4 在[RobotWare](#)列表中选择要使用的RobotWare版本。
- 5 单击 Next (下一步)。
- 6 在机械装置框中，选择您要添加至[虚拟控制器](#)的[机械装置](#)。
- 7 单击 Next (下一步)。
根据下列规则，向导可以计划将机械装置映射到特定动作任务：
 - 每项任务只能有一个[TCP](#)机器人。
 - 最多可以添加六项动作任务，但是，只能使用四个[TCP](#)机器人，且必须将其指定给前四项任务。
 - 任务数不能超过机械装置数。

下一页继续

2 构建工作站

2.9 配置输送链跟踪 续前页

- 如果系统包含一个TCP机器人和一个外轴，会将其指定给同一项任务。但是，您也可以添加新任务，并为其指定外轴。
 - 如果虚拟控制器包含多个TCP机器人，会将外轴指定给单项任务。但是，也可以将其移至其它任务。
 - 任务中外轴的数目受机柜中可用驱动模块数的限制（一个用于大型机器人，两个用于中型机器人，三个用于小型机器人）。
如果在上一页只选择了一个机械装置，此页将不会显示。
任务可以使用相应的按钮添加和删除；机械装置可以使用相应的箭头上下移动。要将机械装置映射到任务，请执行下面的步骤：
- 8 如有需要可以对映射进行任意编辑然后单击 **Next**（下一步）。
- 将打开系统选项页面。选择606-1输送链跟踪选项，再根据需要选择一个或多个以下选项：
- 1552-1跟踪装置接口
 - 709-1 DeviceNet主/从
 - PIB上的输送链跟踪
- 9 在系统选项页面，您可以选择将任务坐标系与相对应的基坐标系对齐。
- 10 检查摘要然后单击 **Finish**（结束）。
- 如果虚拟控制器包含一个以上机器人，则应在动作配置窗口验证任务数和机械装置的基坐标系位置。

在虚拟控制器与传送带之间创建连接

- 1 在建模选项卡，单击创建连接。
- 2 在创建连接选项卡，在输送链列表中选择输送链库，然后选择机械单元。
- 3 设置合适的偏移量（传送带的基坐标系）。偏移量决定了输送链机械单元基坐标系位置相对于输送链基坐标系的位置。
- 4 在连接窗口下，设置合适的最小和最大距离值以及开始窗口宽度。
- 5 在基准坐标系下，选择下列选项：
 - 选择工作站值来用工作站布局值更新虚拟控制器。
 - 选择对齐任务坐标系，来将任务坐标系移动到连接（以对齐基坐标系）。输送链基坐标将变为零。
 - 选择使用控制器值来更新工作站布局和任务坐标系以匹配虚拟控制器值。
- 6 单击创建。

2.10 配置外轴

创建带外轴的系统

- 1 将所需的机器人、变位机和导轨的库文件导入RobotStudio工作站。
如果选择了机器人和导轨，请将机器人安装到导轨上。
- 2 从布局创建虚拟控制器。



注意

要创建具有IRBT4004、IRBT6004或IRBT7004的虚拟控制器，必须安装TrackMotion媒体池类型A。

RobotWare 5支持外部轴配置

下表显示了不同外轴配置组合：

组合	变位机类型							
	A	B	C	D	K	L	2xL	R
一个IRB（变位机在同一任务内）	Y	Y	Y	Y	Y	Y	Y	Y
一个IRB（变位机在单独的任务中）	Y	Y	Y	Y	Y	Y	Y	Y
两个IRB（变位机在单独的任务中）	Y	Y	Y	Y	Y	Y	N	Y
一个IRB使用动作跟踪（变位机在同一任务中）	Y	N	N	N	YX	Y	Y	N
一个IRB使用动作跟踪（变位机在单独的任务中）	N	N	N	N	N	N	Y	N

- Y - 支持组合
- N - 不支持组合
- YX - 支持组合但需要手动映射机械装置单元和关节



注意

从布局创建虚拟控制器仅支持RTT和IRBTx003型号的导轨及变位机组合，也就是说，IRBTx004不支持和定位机的组合。

下一页继续

2 构建工作站

2.10 配置外轴 续前页

变位机、电机装置、齿轮装置和轨道运动系统的受支持 RobotWare 6 配置

下表显示了各种 RobotWare 6 配置：

	单机系统		轨道运动系统* (非动态型号)	轨道运动系统** (动态型号)	MU/MTD 1	MU/MTD 2	MU/MTD 3	IRBP L 1	IRBP L 2	IRBP A 1	IRBP A 2	IRBP C	IRBP B	IRBP D	IRBP K	IRBP R	无驱动器
	MultiMove 系统																
轨道	X		X														1
	X		X		X												2
	X		X					X									2
	X		X					X	X								2
	X		X							X							3
	X		X							X	X						3
	X		X										X				2
	X		X		X												2
	X		X		X			X									3
	X		X		X			X	X								3
	X		X		X								X				3
	X		X		X	X											3
MU/MTD + IRBP	X				X												1
	X				X	X											2
	X				X	X	X										3
	X				X			X									2
	X				X			X	X								3
	X				X					X							2
	X				X					X	X						3
	X				X								X				2
	X				X	X		X	X								3
	X				X	X							X				3
	X				X									X			1
	X				X										X		3
X				X										X		3	

下一页继续

单机系统	MultiMove 系统	轨道运动系统 (非动态型号) *	轨道运动系统 (动态型号) **	MU/MTD 1	MU/MTD 2	MU/MTD 3	IRBP L 1	IRBP L 2	IRBP A 1	IRBP A 2	IRBP C	IRBP B	IRBP D	IRBP K	IRBP R	无驱动器
	X													X		3
	X														X	3

* : 不使用动态型号的轨道运动系统, 适用于 RTT。

** : 使用轨道运动系统包含动态型号的RobotWare加载项, 适用于 IRBT 4004、6004、7004 和 2005。



注意

您只能为 T_ROB1 和 T_ROB2 配置动态 (IRBTx004 和 IRBT2005) 轨道。这受到轨道运动系统的 RobotWare 加载项的限制。

MU不支持从布局创建虚拟控制器中的MultiMove。动态轨道不能与MU结合。

手动映射机械装置单元和关节

如果虚拟控制器包含多个机械装置, 需要在虚拟控制器配置中检查任务数和机械装置的框架坐标。

- 1 在控制器选项卡的虚拟控制器组中, 单击编辑系统。
这将打开系统配置对话框。
- 2 在层级树视图中选择机器人节点。
该节点的属性页面包含映射关节和设定轴的控件。
- 3 单击 **Change (更改)** 打开对话框。
- 4 手动映射机械装置单元和机械装置关节, 单击 **Apply (应用)**。
- 5 修改机械装置的基坐标系位置。

2 构建工作站

2.11.1 设置MultiMove的工作流程

2.11 MultiMove系统编程

2.11.1 设置MultiMove的工作流程

在*MultiMove*系统中，单个机器人或定位器控制其所运行的工件和其他机器人。

- 1 选择要在程序中使用的机器人和路径。
- 2 沿路径执行动作指令。
- 3 调整动作行为，如TCP动作的公差和约束。
- 4 为机器人生成任务。

有关*RobotWare*系统和*RAPID*程序内的*MultiMove*的详细信息，请参阅*MultiMove*应用手册。

2.11.2 选择机器人和路径

使用下列步骤在工作站中选择要在 **MultiMove** 程序中使用的机器人和路径。所有 MultiMove 程序中的机器人必须属于同一系统。

- 1 在 **Home (基本)** 选项卡上, 单击 **MultiMove**。在 MultiMove 工作区域下方单击 **Setup (设定)** 选项卡。
- 2 在工作区内, 单击 **系统配置** 条展开 **系统配置** 部分。
- 3 在 **选择系统** 框内, 选择包含要进行编程的机器人的系统。
所选系统中的机器人显示在选择系统框下的系统网格内。
- 4 每个要在程序中使用的机器人, 请选中其对应的启用复选框。
- 5 在类型栏内, 对每个要在程序中使用的机器人指定是要握住**工具**还是握住使用选件的工件。
- 6 在工作区域内, 单击 **路径配置** 条展开 **路径配置** 部分。
- 7 选中握住工具机器人的启用复选框, 然后单击展开按钮, 显示机器人路径。
- 8 使用 **路径名称** 列设定路径执行顺序。
- 9 每个要在程序中使用的路径, 请选中其对应的 **Enable** 复选框。
- 10 完成设定机器人和路径后, 如有需要请继续测试 MultiMove, 调节动作属性。

2.11.3 沿路径执行运动指令

此步骤用于设置机器人的起始位置及测试沿路径序列而进行的运动。

- 1 将机器人微动至新的起始位置。
- 2 在主页选项卡上，单击**MultiMove**。在**MultiMove**选项卡底部单击测试选项卡。
- 3 如有需要，选择 在末尾停止复选框，在沿路径移动完成后停止仿真。如果不选中此复选框，仿真将会循环执行，直到您单击停止才停止。
- 4 单击运行，根据当前的起始点仿真沿路径移动。

暂停仿真，用下列选项微调multimove路径。

操作	描述
检查机器人关键目标点位置	单击暂停，然后使用箭头按钮移动至目标，一次移动一个。
将机器人微动至新的起始位置	改变位置需要新路径和配置。大多数情况下，应避免机器人关节附近位置的限制。
转到动作属性页面，然后删除约束。	动作属性默认设置为无约束。如果此设置已更改，则可能存在约束，并且这些约束可对动作造成不必要的过多限制。

2.11.4 调整动作行为

概述

调整动作行为是指为机器人的动作设置规则，例如对**工具位置**或**方位**的约束。一般来说，MultiMove程序的动作将是最顺畅的，其周期和过程时间最短，而其约束尽可能最少。

动作行为选项卡

该页面用于指定机器人如何进行相对移动的约束和规则。默认设置无特殊约束，因此，产生的关节运动最少。但是，更改动作行为可能有助于：

- 锁定工具的方位或位置。
- 通过允许容差来优化周期时间或伸展极度。
- 通过限制关节移动来避免冲突或奇点。

关节影响和TCP约束会限制机器人的动作。如果更改这些设置，可能会降低性能，或者导致无法找到正确的解决方案。关节加权和TCP约束的加权值可以设置每个关节的设置或TCP的方向对机器人相互之间的影响程度。它是相关加权值之间的差异，而不是绝对值之间的差异。如果已设置相互矛盾的行为，则加权值最小的行为将起决定作用。

工具容差可以实现更多的动作，而不是施加限制。因此，容差可以缩短周期和过程时间，还可以提升机器人的伸展极度。容差也具有加权值。此处设置了机器人使用容差的程度。较低的加权值表明容差将使用得多一些，而较高的加权值则意味着机器人将尽量避免使用容差。

接点影响控制着机器人使用其接点的平衡性。减小一个轴的加权值将限制此轴的运动，而增加一个轴的加权值将会促进此轴相对于其它轴的运动。

TCP约束控制着**工具的位置和方向**。启用TCP约束时，将会减少工具的运动，而增加工件的运动。

工具公差控制工具和工件之间所允许的偏差。默认情况下，公差未启用，即不允许出现偏差。适用时启用公差可改善动作性能。例如，如工具以Z轴对称，您可启用Rz公差，而不影响所生成路径的准确性。

工具偏移可设置工具和路径之间的固定距离。

接点影响	选择机器人	在此框中选择要约束的机器人接点。
	机器人接点	显示机器人的接点及其约束加权值。每个接点都显示在各自的行中。
	轴	显示约束影响的轴。
	影响	指定对轴的动作的约束程度。0表示锁定轴，而100表示相对于默认约束值无约束。
TCP约束	活动的TCP	此网格显示了TCP的位置和旋转及其约束加权值。
	启用	选中此复选框可启动此TCP姿态的约束。
	姿态	显示受约束影响的TCP姿态。
	值	指定要约束的姿态值。键入相应的值，或单击“从TCP选取”按钮，以便使用当前TCP位置的值。

下一页继续

2 构建工作站

2.11.4 调整动作行为 续前页

	影响	指定对TCP值的动作约束的程度。0表示TCP在此姿态处于锁定状态，而100表示相对于默认约束值无约束。
工具容差	启用	选中此复选框可启动此工具姿态的容差。
	姿态	显示受约束影响的工具姿态。
	值	指定要应用容差的姿态值。
	影响	指定容差的大小。0表示不允许有偏移，而100表示允许一切偏移存在。
工具偏移	启用	选中此复选框可启动此工具姿态的偏移。
	姿态	显示受偏移设置影响的工具姿态。
	偏移	指定偏移量。

修改接点影响

接点影响控制着机器人使用其接点的平衡性。减小一个轴的加权值将限制此轴的运动，而增加一个轴的加权值将会促进此轴相对于其它轴的运动。

- 1 在 **Home (基本)** 选项卡上，单击 **Motion Behavior (动作行为)** 选项卡。
- 2 单击标题栏展开 **Joint Influence (节点影响)** 组。
- 3 在选择机器人框中，选择您要修改关节影响的机器人。
网格中将显示机器人轴的加权值。
- 4 对于要限制或促进期运动的轴，请调整加权值。较低的值表示限制此轴上的运动，较高的值表示促进机器人轴的运动。

修改TCP约束

接点影响控制着机器人使用其接点的平衡性。减小一个轴的加权值将限制此轴的运动，而增加一个轴的加权值将会促进此轴相对于其它轴的运动。

- 1 在 **Simulation (仿真)** 选项卡上，单击 **Motion Behavior (动作行为)** 选项卡。
- 2 单击标题栏，展开 **TCP Constraints (TCP 约束)** 组。
网格中将显示您可以限制TCP运动的方向和旋转角度。
- 3 对于要约束的每个姿态，请选中 **Enable (启用)** 复选框，然后指定约束值（TCP坐标系中的位置）。要使用当前TCP位置的值，请单击 **Pick from TCP (从TCP中提取)**。
- 4 或者，调整约束的 **Weight (权重)** 值。值越低，约束就越强；而值越高，偏差就越大。

更改工具公差

接点影响控制着机器人使用其接点的平衡性。减小一个轴的加权值将限制此轴的运动，而增加一个轴的加权值将会促进此轴相对于其它轴的运动。

- 1 在 **Simulation (仿真)** 选项卡上，单击 **Motion Behavior (动作行为)** 选项卡。
- 2 单击标题栏展开 **Tool Tolerance (工具公差)** 组。
网格中将显示可用于启用公差的方向和旋转角度。

下一页继续

- 3 对于每个要设置的偏移，请选中其对应的 **Enable (启用)** 复选框。
- 4 在 **Value (值)** 栏内指定允许的偏差。
- 5 或者，调整公差权重值。数值越低所允许的公差越大，数值越高则越会促进不使用公差的运动。

修改工具偏移

工具偏移可设置**工具**和**路径**之间的固定距离。

- 1 在 **Simulation (仿真)** 选项卡上，单击 **Motion Behavior (动作行为)** 选项卡。
- 2 单击标题栏展开 **Tool Offset (工具偏移)** 组。
网格中显示了您可以编辑的偏移方向旋转。
- 3 对于每个要设置的偏移，请选中其对应的 **Enable (启用)** 复选框。
- 4 在 **Offset (偏移)** 栏中指定偏移距离。

2.11.5 创建路径

测试Multimove程序后，将MultiMove功能使用的临时移动指令转换为普通路径。使用下列步骤创建MultiMove程序的路径。

- 1 在 Home (基本) 选项卡上单击 Create Paths (创建路径) 选项卡。
- 2 单击标题栏，展开 设置 部分。
- 3 如有需要，修改下表中列出的名称设置：

框	描述
起始ID	为同步机器人指令指定第一个ID编号。
ID步进索引	指定后续 ID 编号之间的距离。
同步识别前缀	指定 syncident 变量的前缀，syncident 变量将工具机器人与工件机器人的任务内的同步指令连接。
任务列表前缀	指定任务列表变量的前缀，任务列表前缀确定要同步的工具机器人和工件机器人的任务。

- 4 单击标题栏展开 WP机器人设置 组，在以下框中进行设置：

框	描述
WP工件坐标	指定工件机器人所生成目标所属的工件坐标系。
WP TCP	指定当到达目标时，工件所要使用的tooldata。
路径前缀	指定生成的路径的前缀。
目标点前缀	指定生成的目标的前缀。

- 5 单击标题栏展开 生成路径 组，并单击 创建路径 按钮。

2.11.6 不使用Multimove功能来设置MultiMove

附加操作

除了使用计算和创建优化 MultiMove 路径的功能之外，还可结合使用 RobotStudio 中的常见编程工具和专门用于 MultiMove 编程的一组工具对 MultiMove 进行手动编程。下文概述了手动编程 MultiMove 的主要操作。并非需要执行所有的操作，但是，这些操作的执行顺序取决于[工作站](#)和目标的内容。

操作	描述
创建任务列表Syncidents	此数据指定了要互相同步的任务和路径。
添加和更新ID变元至要同步的指令	要向指令中添加 ID，可以使用以下方法之一： 使用重新计算ID工具，为路径中已经同步的指令添加和更新 ID。 利用将路径转换为MultiMove路径工具，向路径中尚未同步的指令添加ID。
添加和调整同步指令至路径	在路径中添加SyncMoveon/Off 或WaitSyncTask指令，以实现同步和设置任务列表和Syncident参数。
示教MultiMove指令	您也可以将所有机器人微动控制到所需的位置，然后将指令调整到新的同步路径。

此页刻意留白

3 3D环境下编写机器人程序

3.1 了解离线编程

概述

本节介绍了离线编程最常用的坐标系。在RobotStudio中，您可以使用坐标系或用户定义坐标系进行**工作站**内元素和对象的相互关联。

层次结构

各坐标系之间在层级上相互关联。每个坐标系的原点都被定义为其上层坐标系之一的某个位置。以下内容介绍了常用的坐标系统。

工具中心点坐标系

工具中心点坐标系（也称为TCP）是**工具**的中心点。您可以为一个机器人定义不同的TCP。所有的机器人在机器人的工具安装点处都有一个被称为*tool0*的预定义TCP。当程序运行时，机器人将该TCP移动至编程的位置。

RobotStudio 大地坐标系

RobotStudio世界坐标系代表整个工作站或机器人单元。这是最高层次，所有其他坐标系均与其相关。

基座 (BF)

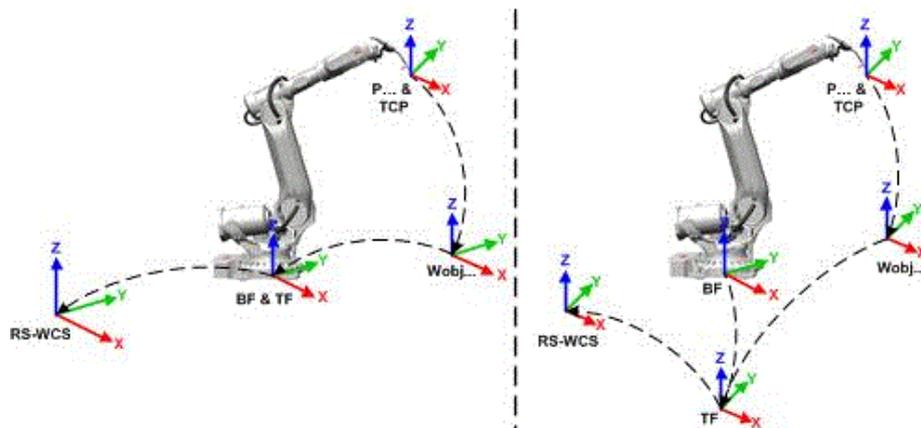
基础坐标系被称为“基座 (BF)”。在 RobotStudio 和现实当中，工作站中的每个机器人都拥有一个始终位于其底部的基础坐标系。

任务框 (TF)

在RobotStudio中，任务坐标系表示机器人控制器世界坐标系的原点。

以下图片说明了基座与任务框之间的差异。

在左侧图片，任务坐标系与机器人基坐标系位于同一位置。在右侧图片，已将任务坐标系移动至另一位置处。



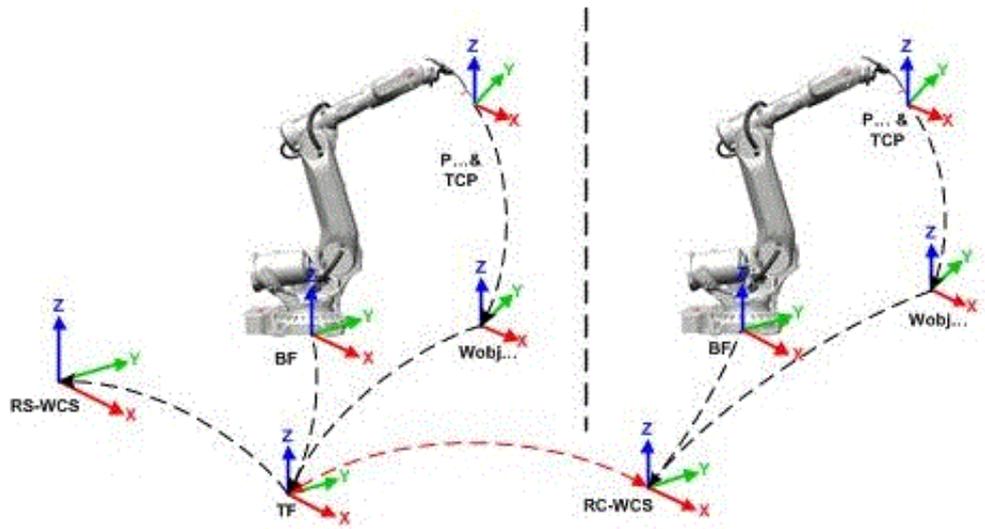
en1000001303

下一页继续

3 3D环境下编写机器人程序

3.1 了解离线编程 续前页

以下图片说明了如何将 RobotStudio 中的工作框映射到现实中的机器人控制器坐标系，例如，映射到车间中。

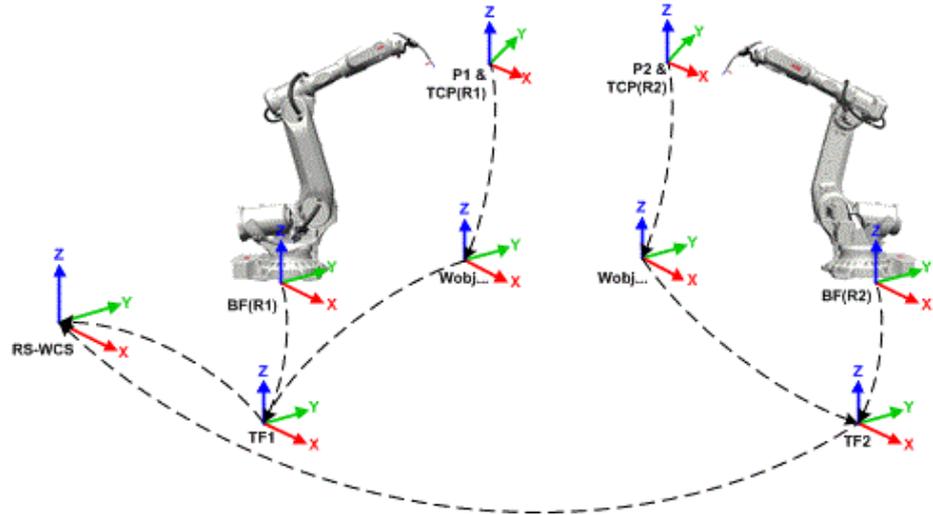


xx1900001116

RS-WCS	RobotStudio 的大地坐标系
RC-WCS	在机器人控制器中定义的大地坐标系。 它与 RobotStudio 中的任务框相对应。
BF	机器人基座
TCP	工具中心点
P	机器人目标
TF	任务框
Wobj	工件坐标

具有多个机器人系统的工作站

对于单机器人系统，RobotStudio的任务坐标系与机器人控制器世界坐标系相对应。如工作站中有多个控制器，则任务坐标系允许所连接的机器人在不同的坐标系中工作。即可以通过为每个机器人定义不同的任务坐标系使这些机器人的位置彼此独立。



en1000001442

RS-WCS	RobotStudio 的大地坐标系
TCP(R1)	机器人 1 的工具中心点
TCP(R2)	机器人 2 的工具中心点
BF(R1)	机器人系统 1 的基座
BF(R2)	机器人系统 2 的基座
P1	机器人目标 1
P2	机器人目标 2
TF1	机器人系统 1 的任务框
TF2	机器人系统 2 的任务框
Wobj	工件坐标

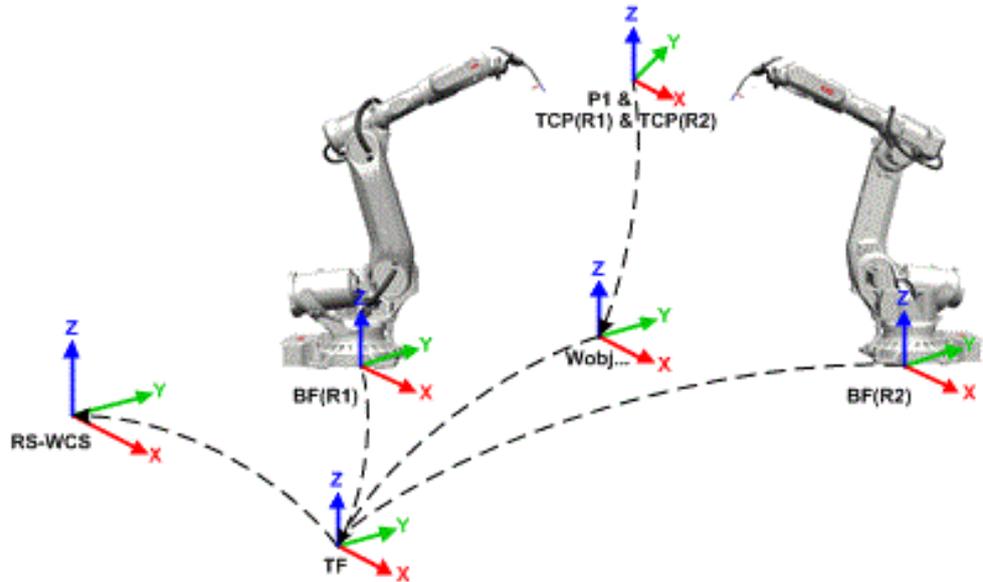
3 3D环境下编写机器人程序

3.1 了解离线编程 续前页

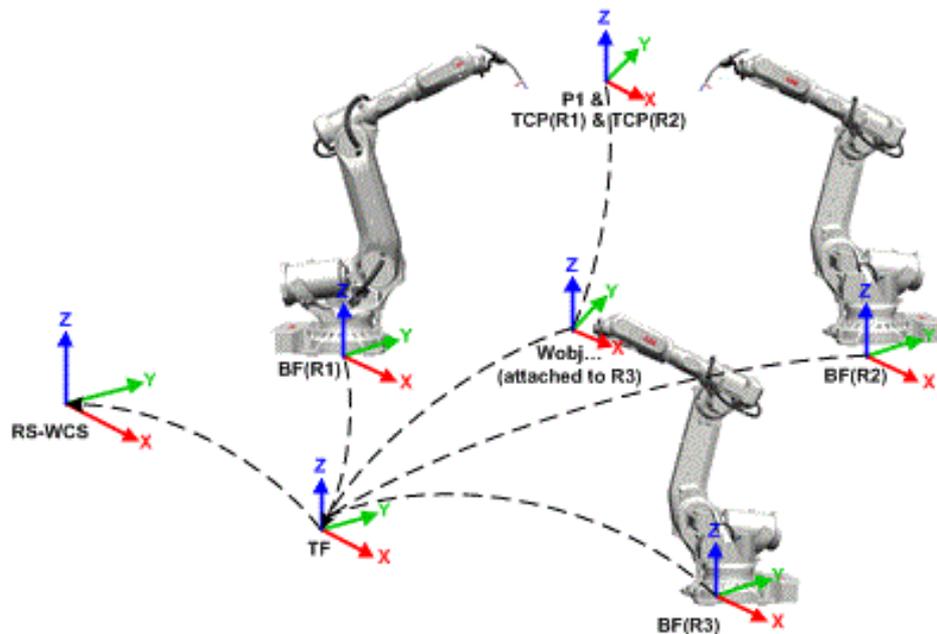
MultiMove Coordinated系统

MultiMove功能可帮助您创建并优化MultiMove系统的程序，使一个机器人或定位器夹持住工件，由其他机器人对其进行操作。

当对机器人系统使用RobotWare选件**MultiMove Coordinated**时，这些机器人必须在同一坐标系中工作。同样，RobotStudio禁止隔离控制器的**任务坐标系**。



en1000001305



en1000001306

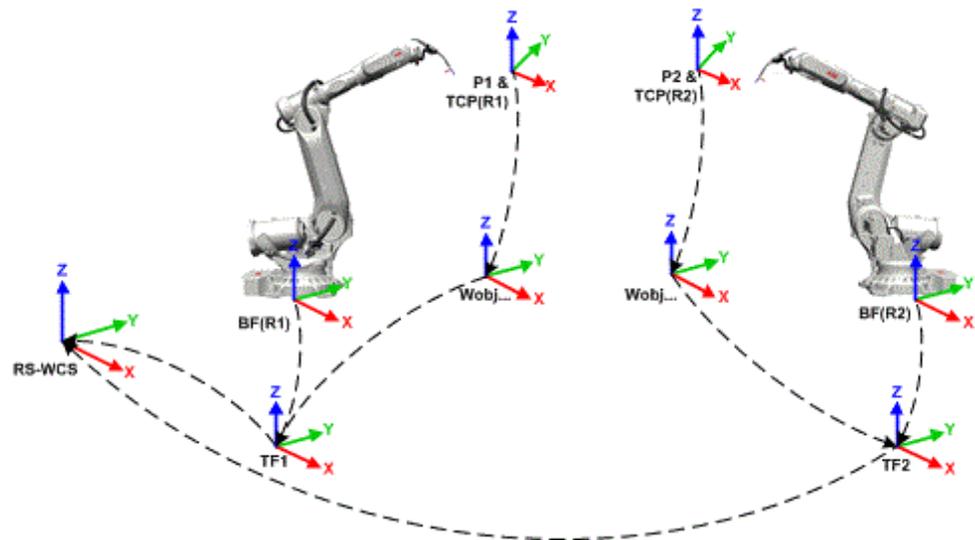
RS-WCS	RobotStudio 的大地坐标系
TCP(R1)	机器人 1 的工具中心点
TCP(R2)	机器人 2 的工具中心点

下一页继续

BF(R1)	机器人 1 的基座
BF(R2)	机器人 2 的基座
BF(R3)	机器人 3 的基座
P1	机器人目标 1
TF	任务框
Wobj	工件坐标

MultiMove Independent 系统

对于具有RobotWare选件*MultiMove Independent*的虚拟控制器，多个机器人可在一个控制器的控制下同时进行独立操作。尽管只有一个机器人控制器世界坐标系，但机器人通常在单独的多个坐标系中工作。要在RobotStudio中实现这个设置，机器人的任务坐标系必须分开，并彼此独立地定位。



en100001308

RS-WCS	RobotStudio 的大地坐标系
TCP(R1)	机器人 1 的工具中心点
TCP(R2)	机器人 2 的工具中心点
BF(R1)	机器人 1 的基座
BF(R2)	机器人 2 的基座
P1	机器人目标 1
P2	机器人目标 2
TF1	任务框 1
TF2	任务框 2
Wobj	工件坐标

下一页继续

3 3D环境下编写机器人程序

3.1 了解离线编程 续前页

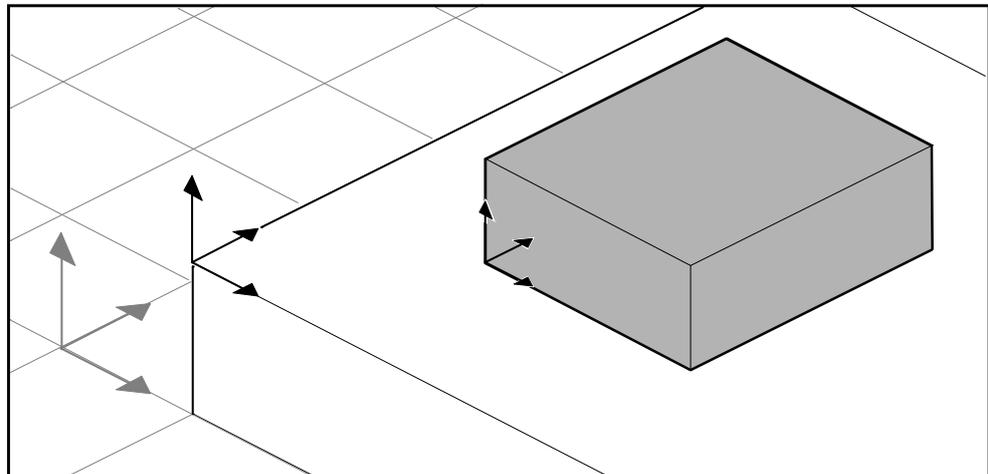
工件坐标系

工件坐标系通常代表实际工件。它由两个坐标系组成：用户坐标系和物件坐标系，其中后者是前者的子坐标系。对机器人进行编程时，所有**目标点**（位置）都与**工件坐标系**的物件坐标系相关。如果未指定其它工件坐标系，目标将与默认的Wobj0关联。wobj0始终与机器人的世界坐标系保持一致。

如果工件位置发生更改，可利用工件坐标系轻松调整发生偏移的机器人程序。因此，工件坐标系可用于校准**离线**程序。如果固定装置或工件相对于实际工作站中机器人的位置与**离线工作站**中的位置不完全匹配，那么只需调整工件坐标系的位置即可。

工件坐标系还可用于调整动作。如果工件坐标系固定在某个**机械单元**上（同时系统使用了该选项调整动作），当该机械单元移动该工件坐标系时，机器人将在工件坐标系上找到**目标**。

在下图中，灰色的坐标系为**世界坐标系**，黑色部分为工件坐标系的物件坐标系和用户坐标系。这时，用户坐标系定位在工作台或固定装置上，物件坐标系定位在工件上。



xx0500001519

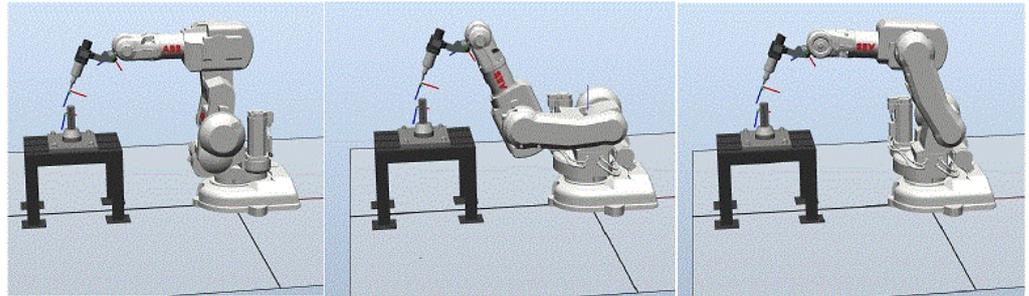
用户坐标系

用户坐标系用于创建**工作站**。例如，您可以在工作站的策略点处创建用户坐标系，以简化编程。

3.2 机器人轴配置

轴配置

目标定义并存储为**工件**坐标系内的坐标。控制器计算出当机器人到达目标点时轴的位置，它一般会找到多个配置机器人轴的解决方案。



configur

为了区分不同配置，所有目标点都有一个配置值，用于指定每个轴所在的四元数。

在目标点中存储轴配置

对于那些将机器人微调调整到所需位置之后示教的目标点，所使用的配置值将存储在**目标**中。

凡是**通过指定或计算位置**和**方向**创建的目标，都会获得一个默认的配置值(0、0、0、0)，该值可能对机器人到达目标点无效。

与机器人轴配置有关常见问题

在多数情况下，如果创建目标点使用的方法不是微动控制，则无法获得这些目标的默认配置。

即便路径中的所有目标都有可达配置，但如果机器人无法在设定的配置之间移动，那么在运行该路径时仍可能会遇到问题。这种情况可能会出现在轴在线性移动或圆周移动期间移位幅度超过90度时。

配置问题的常用解决方案

要解决上述问题，可为每个目标指定一个有效配置，并确定机器人可沿每条**路径**移动。您也可以关闭配置控制，也就是忽略存储的配置，使机器人在运行时找到有效配置。但必须谨慎操作，否则可能发生意外结果。

如果不存在有效配置，可重新定位工件，重新确定**目标**方向（如果过程接受），或者添加**外轴**，以移动工件或机器人，从而提高可达性。

如何表示配置

机器人的轴配置使用四个整数系列表示，用来指定整转式有效轴所在的象限。象限的编号从0开始为正旋转（逆时针），从-1开始为负旋转（顺时针）。

对于线性轴，整数可以指定距轴所在的中心位置的范围（以米为单位）。

六轴工业机器人的配置（如IRB 140）如下所示：

[0-121]

第一个整数(0)指定轴1的位置：位于第一个正象限内（介于0到90度的旋转）。

第二个整数(-1)指定轴4的位置：位于第一个负象限内（介于0到-90度的旋转）。

下一页继续

3 3D环境下编写机器人程序

3.2 机器人轴配置

续前页

第三个整数 (2) 指定轴 6 的位置：位于第三个正象限内（介于 180 到 270 度的旋转）。
第四个整数 (1) 指定轴 x 的位置，这是用于指定与其它轴关联的手腕中心的虚拟轴。

配置控制

在执行机器人程序时，可选择是否控制配置值。如果关闭配置控制，将忽略使用目标点存储的配置值，机器人将使用最接近其当前配置的配置移动到目标点。如果打开配置控制，则机器人只使用指定的配置达到目标点。

您可分别关闭和开启关节移动配置控制和线性移动配置控制，两者分别由 *ConfJ* 和 *ConfL* 动作指令控制。

关闭配置控制

在不使用配置控制的情况下运行程序，可能会导致每执行一个周期，就产生不同的配置。也就是说，机器人在完成一个周期后返回起始位置时，可选择与原始配置不同的配置。

对于使用线性移动指令的程序，可能会出现这种情况：机器人逐步接近关节限值，但是最终无法伸展到目标点。

对于使用关节移动指令的程序，可能会导致完全无法预测的移动。

开启配置控制

在使用配置控制的情况下运行程序，会迫使机器人使用通过目标点存储的配置。这样一来，就可以预测周期和运动。但是，在某些情况下，比如机器人从未知位置移动到目标点时，使用配置控制就可能限制机器人的可达性。

在离线编程时，如果要使用配置控制执行程序，则必须为每个目标点指定一个配置。

3.3 创建工作件坐标

- 1 在 Home (基本) 选项卡的 Path Programming (路径编程) 组中, 单击 Other (其他), 然后单击 Create Workobject (创建工作对象)。将显示 Create Workobject (创建工作对象) 对话框。
- 2 在 Misc Data (Misc数据) 组中, 输入新工件坐标系的值。
- 3 在用户框架 组中, 执行下列操作之一:
 - 在值 框中单击, 为工作对象输入位置 x、y、z 和旋转度 rx、ry、rz 的值, 以设置用户框架的位置。
 - 使用 取点创建框架 确定用户坐标框架。
- 4 在对象坐标系组内, 采取下列步骤重新确定对象坐标系相对于用户坐标系的位置:
 - 单击 Values 框, 在 位置 x,y,z 框输入值以确定工件坐标框架的位置。
 - 单击 Values 框, 在 旋转 rx, ry,rz 框中, 选择 RPY (EulerZYX)或 四元数, 然后输入旋转值。
 - 使用 取点创建框架 确定工件坐标。
- 5 在 同步属性 组中, 为新的工件坐标输入相应的值。
- 6 单击创建。新工件坐标将被创建并显示在 路径和目标点 浏览器中, 机器人节点下的 工件坐标&目标点 节点下。

3 3D环境下编写机器人程序

3.4 创建包含目标和运动指令的路径

3.4 创建包含目标和运动指令的路径

创建空路径

- 1 在路径&目标浏览器中，选择您想创建**路径**的动作任务。
- 2 在仿真选项卡内，在路径规划分组中单击**路径**，再单击**清空路径**。
- 3 要为**目标点**设置正确的动作属性，在元素工具栏的改变活动过程框中选择活动的过程。
- 4 如果将当前模板设为 **MoveAbsJoint**，则：
 - 拖入路径的目标点将转换为**关节目标**（通过浏览器中的不同图标识别）。
 - 一个目标点不能用作不同类型，例如**MoveJoint**，必须删除并重新创建。
 - 当目标点与**虚拟控制器同步**时，关节目标坐标将被计算出并插入到**RAPID**程序中。

从另外一个程序可以调用程序。在路径&目标 浏览器，单击**路径& 程序**以查看文件夹结构。您可以在不同文件夹之间使用拖放移动程序。

添加至路径

根据现有目标点创建移动指令

- 1 选择想要创建移动指令的**目标点**。
 - 2 在 **Home (主页)** 菜单的 **Path Programming (路径编程)** 组中，选择要创建的移动指令类型。
 - 3 单击 **Add to Path (添加至路径)** 。
- 移动指令将作为原始**目标点**的参照显示在**路径**节点下。

3.5 从边缘或曲线创建路径

3.5.1 AutoPath

概述

AutoPath可帮助生成基于CAD几何体的准确路径（线性和环状）。

操作前提

必须有存在边缘、曲线或两者均有的几何对象。

自动创建路径

利用AutoPath功能，根据曲线或者沿表面的边缘创建路径。要沿着表面创建路径，可使用选择级别表面；要沿着曲线创建路径，则使用选择级别曲线。当使用选择级别“表面”，会选取最靠近所选区的边缘，并添加到路径中。只能选中与上一个所选边缘连接的边缘。

使用选择级别曲线时，沿曲线的所有边缘都会添加到列表中。使用选择级别表面时，可在选择边缘时按住SHIFT键，从而添加表面上的所有边缘。在RobotStudio选项中定义的接近和行进方向用于定义创建目标的方向。

使用此过程可自动生成路径。

- 1 在 Home (主页) 选项卡中，单击 Path (路径)，然后选择AutoPath。
显示自动路径工具。
- 2 选择希望创建路径的几何物体的边缘或曲线。
选择情况在工具窗口中列出为边缘。



注意

- 如果在某个几何对象中选择了曲线（而非某条边），则形成选定曲线的所有点都将作为边添加到图形窗口的列表中。
- 始终选择连续的边。

- 3 单击移除可从图形窗口中删除最近添加的边。



注意

要更改选定边的次序，可选择倒序复选框。

- 4 您可以设置以下近似值参数：

选择或输入数值	用途
最小距离	设置两生成点之间的最小距离。即小于该最小距离的点将被过滤掉。
公差	设置生成点所允许的几何描述的最大偏差。
最大半径	在将圆周视为直线前确定圆的半径大小。即可将直线视为半径无限大的圆。
线性	为每个目标生成线性移动指令。
环形	在描述圆弧的选定边上生成环形移动指令。

下一页继续

3 3D环境下编写机器人程序

3.5.1 AutoPath

续前页

选择或输入数值	用途
常量	使用常量距离生成点。
最终偏移	设置距离最后一个目标的指定偏移。
起始偏移	设置距离第一个目标的指定偏移。

参照面方框中显示被选作法线来创建路径的对象的侧面。

单击 **More (更多)** 可设置以下参数：

选择或输入数值	用途
Approach (接近)	在距离第一个目标指定距离的位置，生成一个新目标。
Depart (远离)	在距离最后一个目标指定距离的位置，生成一个新目标。

5 单击创建以自动生成一个新路径。

随即创建一条新路径，并根据近似值参数中的设置对生成目标点插入移动指令。



注意

在活动工件坐标系上创建这些目标。

6 单击 **Close (关闭)** 。

3.6 配置固定工具

固定工具是位于固定位置的设备。机器人机械臂选取工件，然后将其放到该设备上执行特定任务，比如黏合、研磨或焊接。这种配置中，机器人控制工件坐标系，因此尽管工具设置为固定工具，但工件与机器人相连。

- 1 在 Home (基本) 选项卡的 Path Programming (路径编程) 组中，单击 Other (其他)，然后单击 Create Workobject (创建工作对象)。

将显示 Create Workobject (创建工作对象) 对话框。

- 2 在其他数据组中，输入新工件坐标的值。
 - 将机器人控制工件坐标系设置为真。
 - 在被机械单元移动中选择机器人，例如 *ROB_1*。
 - 将已编程设置为假。

如果工件坐标系用 Attach to (连接至) 选项连接到机器人，那么这些设置将自动应用。

- 3 在主页选项卡的路径编程组中，单击其他，然后选择创建 Tooldata。

创建 Tooldata 对话框打开。

- 4 在 Misc 数据组中，输入新 tooldata 的值。

将机器人握住工具设置为假。

3.7 定义目标的机臂配置

自动配置

自动组态功能贯穿整个**路径**，优化其之前**目标**的配置。有两个选项可供选择，即优化所有配置或只优化线性 and 圆形移动指令的配置。在个别关节目标上使用配置工具，以更改中间接头移动指令的配置。

在路径和目标浏览器中，右键单击某个路径，选择配置文件，然后选择自动配置。

此时，机器人将逐步执行路径中的各个**目标点**并设置配置文件。

双臂机器人的自动配置 (Auto Configuration)

正常机械臂有六根轴，运动自由度为六度，而双臂机器人的运动自由度为七度。因此，通过对双臂机器人臂角进行配置，双臂机器人有多种方式可达到**目标点**。在使用自动配置时，可设置臂角。

3.8 测试位置和动作

跳转到目标点

- 1 在 **路径和目标点** 浏览器上，由 **控制器**，**任务**，**WorkObjects** 节点依次浏览到您要跳转到的目标点。
- 2 单击 **跳转到目标点**。
如果此 **目标** 存储机器人轴的有效配置，机器人的活动 **TCP** 将立即被定位于目标处。如果未存储有效配置，则会显示 **选择机器人配置** 对话框。
- 3 在 **选择机器人配置** 对话框内，选择一个合适的配置解决方案，并单击应用。所选配置现已与 **目标** 存储在一起。



注意

使用跳转到目标时，禁用配置检查。机器人采用最靠近当前位置的配置解决方案来接近目标。

3.9 生成RAPID程序

同步到工作站

- 1 在 **RAPID** 选项卡的访问权限组中，单击同步图标旁边的箭头，然后单击同步到工作站。
- 2 从列表中选择要进行同步至工作站的路径。
- 3 单击确定。

消息工作站同步已完成将会显示在输出窗口中。

RAPID还可以从主文件夹的文件来同步：

没有参数的RAPID过程只能同步至RobotStudio。

- 在控制器浏览器，在Home文件夹邮件单击任意文件，然后单击同步到工作站来将所选文件的数据和无返回值程序同步到工作站。
- 在控制器浏览器，在主文件夹，右键单击任意文件，然后单击同步到文件来将数据和程序从工作站同步到所选文件。

在选择此选项之前，必须将所选文件同步到工作站。使用同步到文件选项可能与同步到RAPID选项冲突。

3.10 修改目标方向

- 1 在路径&目标浏览器中，右键单击目标并选择修改目标。
- 2 选择设置位置，这时设置位置浏览器打开。
- 3 在引用列表中，选择坐标系统。这将用作对位置 and 方向值的引用。
- 4 选择RPY角度 (ZYX欧拉角)，并输入新的方向值。
- 5 点击 Apply (应用)。
- 6 在RAPID选项卡内，单击同步，再选择同步至RAPID，以更新RAPID程序。

此页刻意留白

4 了解RAPID编辑器

4.1 使用RAPID编辑器工作

概述

RAPID选项卡提供创建、编辑和管理RAPID程序的工具和功能。您可以管理**在线**（在**实际控制器**上）和**离线**RAPID程序（在**虚拟控制器**上），或独立程序。使用RAPID编辑器查看和编辑机器人控制器内载入的程序，包括实际和虚拟控制器。在编辑除机器人运动以外的所有**任务**时，RAPID集成编辑器均非常有用。使用RAPID编辑器来编辑RAPID**模块**的RAPID代码。

常规 RAPID 编辑器功能

以下是 RAPID 编辑器的常规功能：

- **只读文档**—如果文档为只读（例如没有写入权限），那么编辑器区的背景将是浅灰色，而不是通常的白色。如果在状态为只读的编辑器中键入信息，一个对话框会询问您，RobotStudio是否应获得写入权限。
- **上下文相关帮助** - 当光标位于某个RAPID编程结构，比如某条指令上时，按F1键将会显示RobotStudio参考手册中的相关部分，而不是RobotStudio的主帮助。
- **回车时自动缩进光标** - 当按了ENTER键后，光标会自动在下一行适当缩进。例如，在键入一个PROC标头后，如果按了ENTER键，则会使光标缩进一个制表符（或取决于设置的对应空格数）。
- **自动完成** - 在编辑器中键入代码时，系统可能会根据正在编写的RAPID代码结构的类型而显示一个弹出菜单，其中将列出可能的代码建议。所列出的建议还取决于光标在文档中的位置。
按逗号(,)、分号(;)、冒号(:)、等号(=)、空格、制表符或回车键会自动插入选定的项。按ESC可取消列表。
- **可折叠区域** - 所有代码区域都可以折叠。在RAPID选项卡，单击轮廓来使用此功能。您也可以折叠或展开所有区域或选择特定区域来折叠或展开。
- **放大和缩小** - 在RAPID编辑器中，可以放大和缩小代码显示区。单击RAPID编辑器窗口右上角的加号(+)和减号(-)按钮，便可以放大和缩小。



提示

在RAPID任务、RAPID编辑器、配置编辑器、事件查看器和I/O窗口中也提供了放大/缩小功能。

- **剪切、复制、粘贴和拖放** - 系统支持这些用于剪贴板文本处理的标准命令。
- **撤消和重做** - 系统支持标准的撤消和重做操作命令。
- **选择模式** - 可以按字符、行和列来选择文本。
- **行号** - RAPID代码行的行号将显示在编辑器的左边缘。
- **键盘快捷键**—有关RAPID编辑器中的键盘快捷键。

下一页继续

4 了解RAPID编辑器

4.1 使用RAPID编辑器工作

续前页

比较

使用对比功能对比文件夹、文件、控制器和文件编辑器版本。与普通文本编辑器不同，RobotStudio的对比功能设计为具备先进的RAPID具体过滤功能，可以选择排除Backinfo、PERS变量和注释等。以下过滤器可供选择：

- 对比过程中，**BackInfo**选项排除*Backinfo.txt*时间戳。
- 对比过程中，**PERS变量**选项排除PERS变量的更改。重启时，通过在RAPID代码中写入数值，持久变量将保留最后的分配值。因此，虽然代码没有更改，但对比结果也会存在差异。选择该选项可以缩小对比范围，只查看更改的代码。
- 注释、大小写和空格选项可以在对比时排除其更改。

4.2 RAPID编辑器智能感知

概述

RAPID编辑器提供了各种代码编辑功能和命令，用于对代码执行操作。

语法突出显示

文本根据标记类别（例如关键词和标识符等）用不同颜色突出显示。可以在文件选项卡，选项：*Robotics* : *RAPID*编辑器中对颜色进行配置。除了标记类别，编辑器还会对不同内置和安装标识符（例如MoveL）和用户代码所述标识符显示不同颜色。

快速信息工具提示

当将鼠标指针悬停在某个符号（比如某个数据声明或过程调用）上时，将会显示对符号加以说明的工具提示。对于许多内置符号（比如MoveJ），还会显示一个简要的说明。对于对应于数据声明的符号，还将显示其当前值。

自动完成

在输入或完成一个进程调用（例如MoveJ）后，按Tab键将会填写所有必要的参数。注意这仅对部分内置进程有效，例如插入指令菜单列出的进程。

变元信息

在键入过程调用和函数调用时，系统将显示列出变元信息的工具提示。

错误突出显示

错误代码下方将显示红色波浪线。所有语法错误和语义错误的子集都将用这种方式表示。

快速查找

在快速查找框中输入搜索字符串，然后按Enter或F3键。如果找到实例，则会突出显示它。若再次按F3键，将查找下一个实例。

转到行

在转到行框输入行号，并按回车。光标移动到RAPID编辑器的对应行。当编辑器中打开了多个任务，且您在列表框中选择了无返回值程序名称，则光标会移动到包含指定名称的任务。

跳转到

跳转到列表包含对应于程序模块中各个例行程序和数据声明的项。若单击某项，将会移动到此项在代码中的位置。

查找或替换

单击查找/替换将打开查找/替换对话框。此对话框提供标准的查找/替换功能以及下列选项。

- 输入字符串在查找内容列表中搜索。
- 在查找列表，选择此选项指定要搜索的位置。各个选项分别为当前文件、当前系统、当前任务，或您PC中的一个文件夹（您可以浏览指定该文件夹）。

下一页继续

4 了解RAPID编辑器

4.2 RAPID编辑器智能感知

续前页

搜索结果窗口显示查找操作的结果。双击某条搜索结果，将会转至RAPID编辑器中的对应实例。如果实例来自某个不在RAPID编辑器中的模块，则会在编辑器中打开模块。

转至定义

如果某个标识符的对应符号定义有源代码，则会在 RAPID 编辑器的上下文菜单中为此标识符启用转至定义命令。

单击转至定义，可将光标移到（并选择）相应的符号定义。此操作将检测符号定义，比如例行程序声明、数据声明和记录定义。

向前/向后导航

使用向后导航按钮来移动到RAPID模块被编辑的前一位置，向前导航按钮则返回到更近的位置。

查找未使用的引用

单击查找任务中未使用的引用，可以查看当前模块文档的任务中所有在任何位置都未使用的数据声明。结果将显示在搜索结果窗口中。单击查找模块中未使用的引用，可以查看当前模块中未使用的数据声明。

查找所有引用

对于编辑器代码中的标识符，系统将启用查找所有引用命令。

对于给定的标识符，单击查找所有引用将搜索整个任务中使用同一标识符（包括其定义）的情况。注意，这不只是一个字符串搜索。它还考虑了 RAPID 作用域规则。对于 PERS 和 syncident 数据，此功能将搜索其他任务中匹配的全局符号，并返回它们的使用情况。

4.3 管理RAPID模块和程序

概述

RobotStudio允许编辑单独模块，包括控制器内存中或磁盘内的模块。连接[虚拟或实际控制器](#)时，可以在主文件夹内编辑单独文件。控制器的RAPID代码由**模块**构成。一个模块包含多个类型程序、函数或陷阱例程。模块分为两类，即系统和程序。

系统模块包含与机器人装置有关的代码，例如周围设备、校准设备、供给装置和服务例程。程序模块包含与机器人正在开展的具体流程或部件有关的RAPID代码。具体任务的程序模块由RAPID程序构成，这个程序作为单位来处理。将程序保存到磁盘时，每个模块和包含该模块引用的头文件 (*.pgf) 将与其他模块相互独立保存。

创建新单机RAPID模块

- 1 在文件菜单中，单击选项。
- 2 单击新建，然后在文件中单击RAPID模块文件。
有三种RAPID **模块**可以使用，包括空白模块、主模块和系统模块。
- 3 在RAPID模块文件中，单击所需选型，这时RAPID编辑器内会打开一个模块，默认名称为新模块。

通过虚拟控制器创建RAPID程序

通过[同步工作站](#)与虚拟控制器，可以在RAPID编辑器内创建RAPID程序。同步可以确保虚拟控制器内的RAPID程序与RobotStudio的程序相对应。可以从RobotStudio实现与[虚拟控制器](#)的同步，反之亦然。

在RobotStudio工作站中，机器人的[位置](#)和运动通过[目标](#)和[路径](#)中的移动指令定义。它们与RAPID程序**模块**中的数据声明和RAPID指令相对应。通过使工作站与虚拟控制器同步，您可在工作站中使用数据创建RAPID代码。通过使虚拟控制器与工作站同步，您可在虚拟控制器上运行的系统中使用RAPID程序创建路径和目标。

通过将工作站与虚拟控制器相同步，可以用工作站的最新变化更新虚拟控制器的RAPID程序。在仿真前、将程序保存到PC上的文件前或复制或加载RobotWare系统前，执行同步是很有用的。

- 1 在RAPID选项卡的访问权限组中，单击同步图标旁边的箭头，然后单击同步到RAPID。
- 2 在列表中选择要同步的元素。
- 3 单击确定。
同步到RAPID已完成信息将会显示在输出窗口中。



注意

在主选项卡的控制器组中也显示了此功能。

加载RAPID程序

可以用PC磁盘或控制器磁盘将RAPID程序加载到实际控制器上。向[虚拟控制器](#)加载程序时，只能从PC磁盘上加载。

- 1 在RAPID选项卡上，在控制器组中，单击程序图标，然后选择加载程序从虚拟控制器加载RAPID程序，并选择从控制器加载程序以从控制器加载RAPID程序。
或者在控制器浏览器中，右键单击[工作站](#)下的当前任务，然后单击加载程序。

下一页继续

4 了解RAPID编辑器

4.3 管理RAPID模块和程序

续前页

- 2 在显示的打开对话框中，找到要加载到工作站的程序所在的位置，然后单击打开。

保存程序

将RAPID程序保存在**虚拟控制器**或控制器磁盘上。保存程序时需要具有写入权限。

- 1 在RAPID选项卡的控制器组，单击程序图标，然后单击程序另存为，将RAPID程序保存到系统。或者单击将程序保存到控制器来将程序保存到控制器磁盘。或者在控制器浏览器中，右键单击**工作站**下的当前**任务**，然后选择程序另存为。
- 2 在显示的另存为对话框中，找到要用于保存程序的位置，然后单击保存。

重命名程序

对程序进行重新命名时需要具有写入权限。

- 1 在RAPID选项卡的控制器组中，单击程序图标，然后单击重命名程序。或者在控制器浏览器中，右键单击**工作站**下的当前**任务**，然后选择重命名程序。
- 2 在显示的重命名对话框中，为程序输入一个新名称，然后单击确定。

删除程序

删除程序时需要具有写入权限。

- 1 在 RAPID 选项卡的 **Controller (控制器)** 组中，单击 **Program (程序)**，然后选择 **Delete Program (删除程序)**。
一个配置对话框显示。
- 2 点击 **Yes (是)**。
选定的程序被删除。

要在**工作站**中删除某个**任务**下的整个程序，请在控制器组中，单击程序，然后单击删除程序。

或者，在控制器浏览器中，右键单击工作站下的任务，然后单击删除程序。

4.4 添加代码片段

添加代码片段

代码片段是指您可以插入RAPID编辑器中的代码片段。要查看并选择代码片段，请在插入组中，单击片段。

在所打开的列表中将显示两种类型的代码片段：

- 预定义的代码片段
- 用户定义的代码片段

在 RobotStudio 中预定义的代码片段如下：

- 数字矩阵, 2x2x4
- 数字矩阵, 2x4
- 数字矩阵, 2x4x2
- 数字矩阵, 4x2
- 模块标头
- 含参数的过程
- 含错误处理程序的过程
- 机器人目标声明
- 工具数据声明
- 工作对象声明

您也可以创建自己的代码片段，或将RAPID编辑器中现有的某一段代码保存为代码片段。用户创建的此类代码片段也将随预定义的片段一起列出。要将RAPID编辑器中现有的某一段代码保存为代码片段：

- 1 选择必须作为片段保存的代码。
- 2 在插入组中，单击片段图标旁边的箭头，然后单击将所选内容保存为片段。

保存为对话框出现。为片段指定名称并保存。RobotStudio的*.snippet文件保存在以下文件夹。C:\<Documents and Settings>\<user name>\RobotStudio\Code Snippets。



注意

<Documents and Settings> 文件夹可能被配置为不同的名称，比如 Data。此外，在本地化版本的 Windows 中，此名称也可能被翻译成本地语言。

在 XML 编辑器（比如 Microsoft Visual Studio）中也可以对片段进行编辑。有关创建自定义代码片段的详细信息，请参阅 <http://msdn.microsoft.com/>。

在RAPID模块中插入代码片段

- 1 单击 File (文件) 选项卡。
- 2 点击打开，之后选择所需RAPID文件。相应文件在RAPID编辑器内打开。
- 3 将光标移动到要求的行，在插入分组内点击片段。
- 4 在下拉菜单内，选择所需选项，例如含参数的程序。这样即可将下列代码片段插入文件。

```
PROC myProcedure(\switch doThis | switch doThat, INOUT num
numRepeats, PERS num dataList{*})
```

下一页继续

4 了解RAPID编辑器

4.4 添加代码片段

续前页

ENDPROC

4.5 从列表插入指令

在RAPID模块中插入指令

要将预定义指令插入到代码中：

- 1 将光标放在 RAPID 代码中所要求的位置。
- 2 在插入组中，单击指令。

随即系统会显示一个预定义指令列表。

指令将被插入代码中光标所在的位置。RobotStudio 使用类似于 FlexPendant 的规则生成默认变元并将其插入指令中。

默认状态下有大量可用指令，划分为多个类别。最常用的指令在默认类别常用下列出。利用人机通信主题中，最常用指令类型的系统参数，可以创建三个个性化列表。系统参数见技术参考手册——系统参数。

示例

- 1 点击文件选项卡，后台视图打开。
- 2 点击打开，之后选择所需RAPID文件。相应文件在RAPID编辑器内打开。
- 3 将光标移动到要求的行，在插入分组内点击指令。
- 4 在下拉菜单内，选择所需选项，例如常用>MoveAbsJ。这样即可将下列指令插入文件。

```
MoveAbsJ <ARG>\NoEOffs,v1000,z50,tool0\WObj:=wobj0;
```

4 了解RAPID编辑器

4.6 编辑独立文件和备份

4.6 编辑独立文件和备份

启动 RAPID 编辑器

要在RAPID编辑器中打开一个RAPID模块，请在控制器浏览器中右键单击某个RAPID模块，然后单击RAPID编辑器。

随即会在编辑器窗口中打开模块的 RAPID 代码。



提示

通过单击图形窗口选项卡，可以在不关闭编辑器的情况下查看图形布局。

管理 RAPID 文件

- 1 在文件浏览器内，右键单击文件节点，之后单击打开。打开文件对话框出现。
- 2 在打开文件对话框，通过PC或网络浏览并打开系统模块 (*.sys)、RAPID模块 (*.mod) 和配置文件 (*.cfg)。



注意

所连接**虚拟或实际控制器**的主文件夹的内容在控制器浏览器中可见。RAPID和配置文件可以作为文本文件编辑。

对于虚拟控制器，可以使用RAPID模块文件的上下文菜单来将模块**同步到工作站**的图形环境。要将任何修改同步回RAPID模块，请使用命令同步至文件。

- 3 RAPID或系统模块文件在RAPID编辑器中打开。系统参数文件 (*.cfg) 可在类似记事本的编辑器中打开。
- 4 在快速访问工具栏中单击保存按钮来保存修改。



注意

变量声明存在于另一个**模块**时，RAPID编辑器显示独立RAPID模块的语法错误。

管理系统备份

右键单击备份，接着单击浏览，以找到并打开系统备份。

备份的结构反映在备份节点下的文件浏览器中。每项**任务**都有一个节点在**虚拟控制器**中进行了定义。每个任务的RAPID模块都作为任务的子节点显示在树视图中。编辑器将查找在其他**模块**中声明的数据，并对代码进行正确标记，以表明其语法和语义正确。

主文件夹的内容显示在单独的文件夹中。主文件夹的RAPID模块将在单机模式下编辑，这意味着编辑器不会找到在其他模块中声明的数据。这是因为此编辑器无法了解应将模块视作在哪一个上下文（任务）下。SYSPAR文件夹将显示配置文件。



注意

编辑配置文件时不会执行语法检查或智能感知。

4.7 RAPID 数据编辑器

RAPID 数据编辑器概述

通过RAPID数据编辑器，可以直接访问RAPID数据值，以便查看和编辑。

要打开RAPID数据编辑器，请在RAPID选项卡上转至控制器浏览器，右键单击某个RAPID模块，然后单击RAPID数据编辑器。这时成功打开数据窗口，其中显示了特定模块中的数据声明。

数据声明按各自的数据类型被分组。同一数据类型的所有数据声明都将显示在数据类型下方的表格中。每一行都对应于一个数据声明，它们显示了声明的内容。

使用 RAPID 数据编辑器

- 编辑某行的值时，将在 RAPID 编辑器窗口中打开更改后的值。新值显示在数据编辑器和 RAPID 编辑器中。这意味着，在 RAPID 编辑器中可以看到在 RAPID 数据编辑器中所作的更改，反之亦然。



提示

窗口选项卡上的星号(*)表示有未保存的修改。

- 可以选择多个单元格并一起编辑。
- 在RAPID数据编辑器中，可以创建、编辑或删除数据声明。
- 要删除数据声明，请选择相关行，然后单击它旁边的删除按钮。
- 要添加新声明，请单击所需数据类型旁边的新声明。这将在其下方的表格中添加一个新行，并附带某些默认属性和值，这些都可以编辑。但您不能添加在模块中尚不存在的数据类型的声明。在此类情况下，您必须使用RAPID编辑器将声明手动添加到模块中。
- 要查看`robtarget`的方向角度，在RAPID数据编辑器中勾选将四元数显示为RPY角度复选框。方向可以用角度和四元数表示，RobotStudio选项中设置默认表示。



注意

RAPID 数据编辑器仅显示那些包含可编辑值的数据声明。

4 了解RAPID编辑器

4.8 利用指令模板创建自定义指令。

4.8 利用指令模板创建自定义指令。

概述

RobotStudio提供特定的默认指令集。为了创建涂装和涂胶等自定义应用的指令，可使用指令模板特征。可以手动定义除了MoveL和MoveC等默认指令以外，RAPID移动指令的指令模板。利用指令模板特征创建的自定义指令可以保存为模板文件，与其他PC共享。

可以将指令模板保存为XML格式，保存在C:\Users*<user name>*\Documents\RobotStudio\Instruction Templates，以备日后再次使用。这些文件的使用方法与任何其他导入的预定义XML文件相同，可通过适合的RobotWare选项用于机器人控制器。

创建指令模板

- 1 创建接受*robtarget*、*tooldata*和可选*wobjdata*等参数，并将其作为移动指令的自定义程序。

这个程序可以包含额外参数，例如*speeddata*和*zonedata*或其他过程相关参数。

例 1

```
PROC MyMoveL(robtarget ToPoint, PERS tooldata Tool, \wobjdata
  Wobj)
MoveL ToPoint, v100, fine, Tool, \Wobj:=wobj0;
ENDPROC
```

例 2

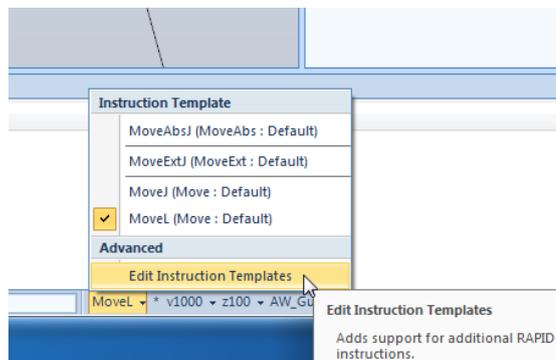
```
PROC MyMoveJ(robtarget ToPoint, PERS tooldata Tool, \wobjdata
  Wobj)
MoveJ ToPoint, v100, fine, Tool, \Wobj:=wobj0;
ENDPROC
```



注意

对这些参数和指令使用标准命名约定会很有帮助。指令的最后一个字母确定指令类型，例如MoveL表示线性运动，同样MoveC和MoveJ则分别表示圆弧和关节运动。遵守命名惯例有利于RobotStudio更快地解读指令，从而在定义指令模板时减少用户输入。*robtarget*必须命名为*ToPoint*。如果是圆弧运动指令，那么中途点必须根据命名惯例命名为*ViaPoint*。

- 2 打开指令模板窗口。

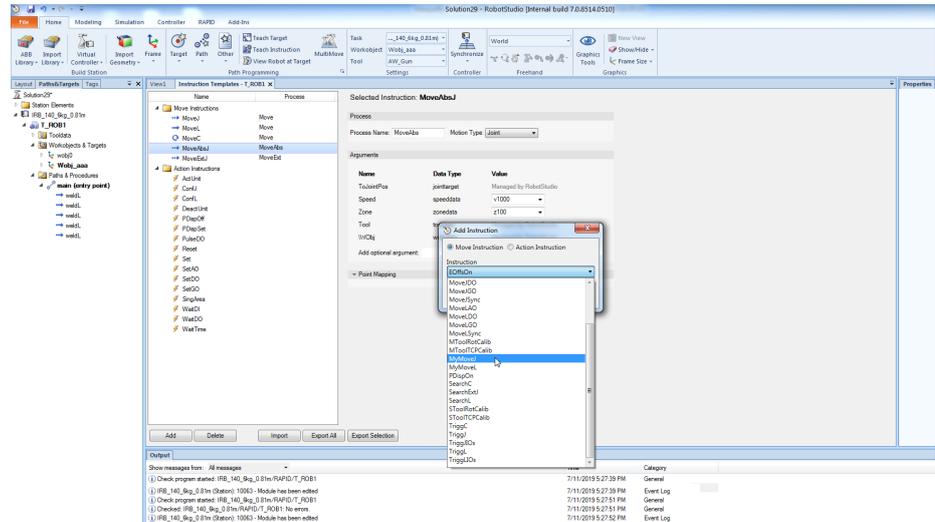


xx1900001270

下一页继续

4.8 利用指令模板创建自定义指令。 续前页

3 在指令模板窗口内，选择指令，再点击添加按钮。

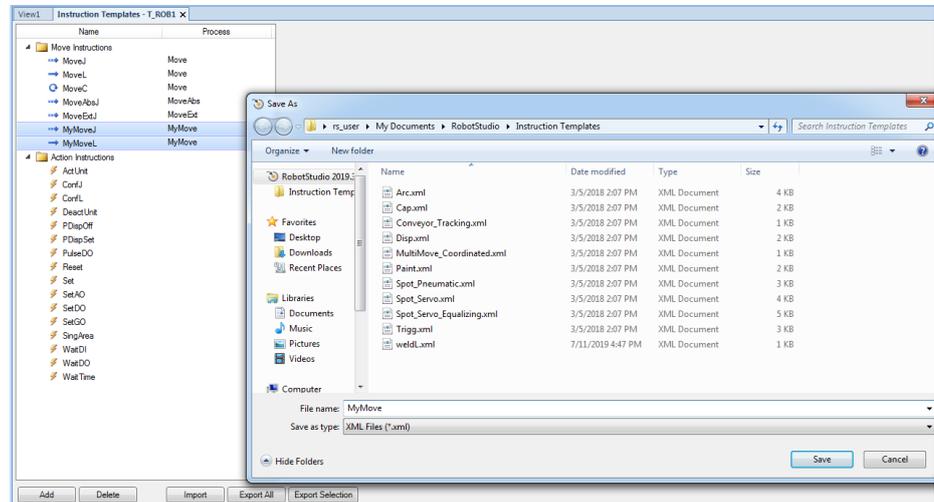


xx1900001271

对所有指令重复该步骤。根据流程名称对指令进行分组（例如MyMove）。在这个阶段，可按需要对运动类型、点映射和默认参数进行调整。

运动类型定义RobotStudio跟踪路径预览的方式。点映射定义RobotStudio解读robtargert的方式。

4 选择新的指令模板，点击输出选择按钮，再点击保存按钮，将文件用XML格式保存到指令模板文件夹。



xx1900001273

必须导出指令模板，以便与其他用户分享文件或将其用于RAPID路径编辑器。为导出文件，可使用输出选择按钮。将这份文件导入PC，以用于工作站。

4 了解RAPID编辑器

4.9 RAPID路径编辑器

4.9 RAPID路径编辑器

概述

可使用RAPID路径编辑器，以图形方式查看和编辑加载到控制器内的程序。RAPID程序以3D结构形式显示在RAPID路径编辑器中，该编辑器允许编辑多个`robtarget`。图形RAPID程序中所做编辑会同时更新相应的RAPID编辑器和RAPID数据编辑器。

运用RAPID路径编辑器

在RAPID选项卡中，右键单击模块或路径，打开RAPID路径编辑器和属性窗口。选择RAPID编辑器中的任意目标，RAPID路径编辑器将显示相应目标。运用RAPID路径编辑器中的手绘工具来改变目标位置时，这些改变会体现在相应RAPID程序内。程序属性也相应地改变为**目标的新位置**。

- 编辑目标定义：使用属性选项卡编辑目标定义，例如位置、方向和**外轴**。
- 编辑移动指令：可运用包含变元值的属性选项卡来编辑移动指令。
- 编辑关节目标点：可运用属性选项卡中的外轴，编辑关节目标点中的关节值。但是，关节目标点没有相应的图形表示。

对RAPID程序图形化表示的更改将体现在属性选项卡中，反之亦然。

运用路径编辑器选项卡

使用RAPID路径编辑器选项卡，将工件或**工具**导入RAPID程序的图形化表示中。

- 导入工件：为了在路径编辑器中显示工件，可从**几何体**或库文件中导入该工件。
- 要设置导入工件的位置，可单击设置位置或在程序定义的**wobj**列表中选择**wobj**。
- 导入工具：使用工具选项将工具添加到显示范围。从**ABB程序库**或**用户库**导入工具（.rslib）。

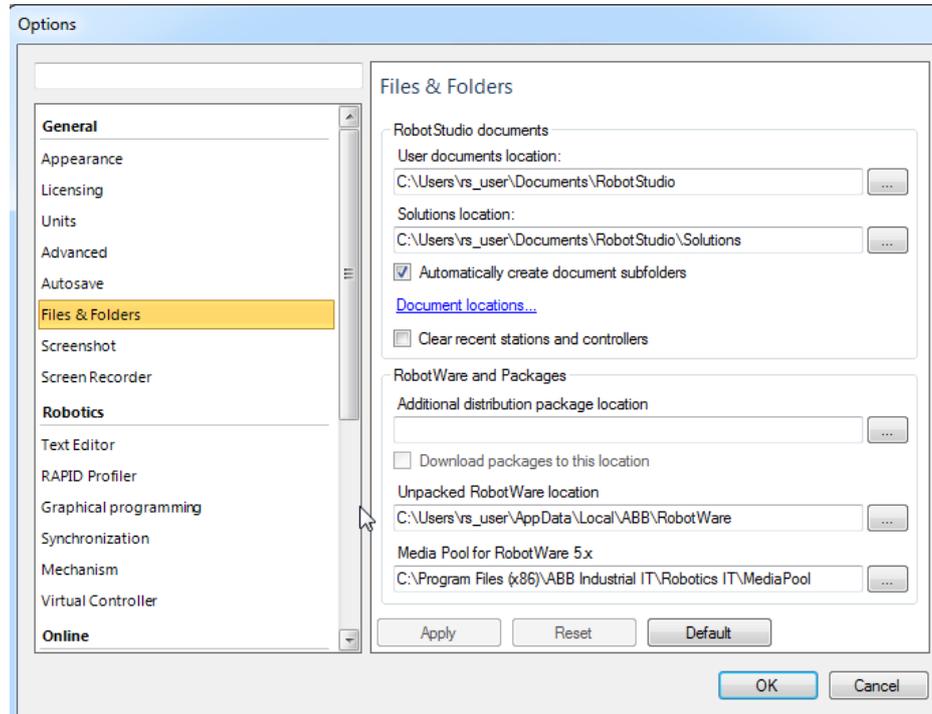
在路径编辑器内创建自定义移动指令。

RAPID路径编辑器支持通用移动指令。可以在机器人工作站的3D环境和RAPID路径编辑器中查看和创建这种指令。以下程序说明了如何在RAPID路径编辑器中查看指令模板。

所需的指令模板文件必须在开始该程序前导入主PC。

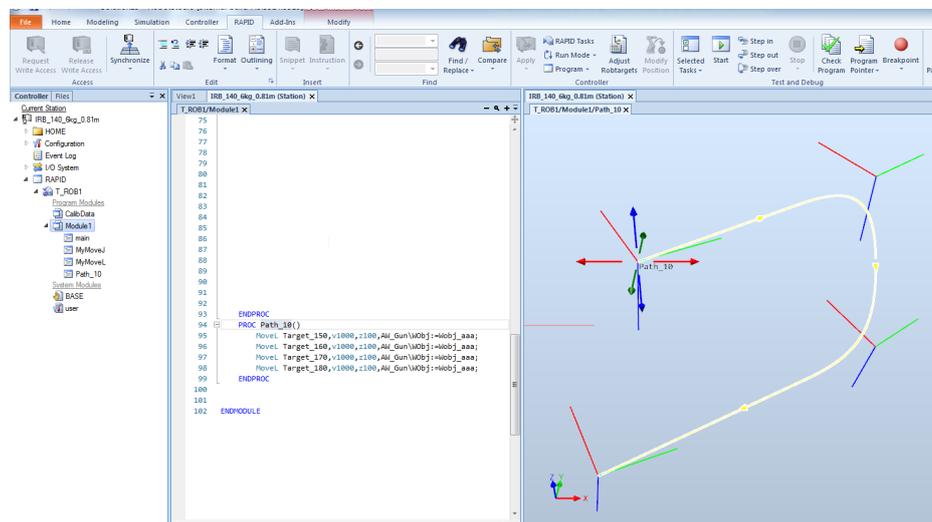
- 1 将所需的指令模板文件复制到计算机中的C:\Users*user name*\Documents\RobotStudio\Instruction Templates文件夹。

搜索路径取决于RobotStudio文件夹的配置方式。



xx1900001274

- 2 打开RAPID路径编辑器，像对标准移动指令一样查看和编辑RobotStudio内的自定义移动指令。



xx1900001275

4 了解RAPID编辑器

4.10 应用和验证编辑

4.10 应用和验证编辑

应用和验证编辑

要将在编辑器中所作的更改应用到**虚拟控制器**，同时对程序进行检查，请转至控制器组，再单击应用图标旁边的箭头。然后采取下列步骤：

- 要只应用当前在编辑器中显示的**模块**更改，可单击应用更改。
或者，单击应用图标
- 若要应用在所有经过修改的模块中所作的更改，请单击全部应用。



注意

只能对未保存的更改启用应用命令。如果可能，RobotStudio会在不丢失程序指针的情况下提交更改。如果不可行，系统会询问程序指针将丢失，是否确定操作。

要验证模块的语法和语义是否正确，请在测试和调试组中，单击检查程序。

同步到工作站

同步虚拟控制器至工作站，从而将对RAPID程序的更改同步到虚拟工作站。这项操作只适用于虚拟机器人。



注意

同步至工作站仅适用于虚拟控制器。

- 1 在 RAPID 选项卡的访问权限组中，单击同步图标旁边的箭头，然后单击同步到工作站。
- 2 从列表中选择要进行同步的路径。
- 3 单击确定。

消息工作站同步已完成将会显示在输出窗口中。

RAPID还可以从主文件夹的文件来同步：

- 在控制器浏览器，在Home文件夹邮件单击任意文件，然后单击同步到工作站来将所选文件的数据和无返回值程序同步到工作站。
- 在控制器浏览器，在主文件夹，右键单击任意文件，然后单击同步到文件来将数据和程序从工作站同步到所选文件。

在选择此选项之前，必须将所选文件同步到工作站。使用同步到文件选项可能与同步到RAPID选项冲突。

限制

- 同步到工作站不支持进程的本地**Robtarget**。仅支持模块的本地Robtarget。
- RobotStudio并不完全支持使用**Offs**或**RelTool**函数的指令。这些指令会被同步并显示在元素浏览器上，但是类似查看目标工具和定位目标这样的命令将不起作用。指令中使用的**目标**在图形中不可见。但是，可以使用RAPID编辑器对指令编程或编辑，并可以使用虚拟控制器进行仿真。
- RobotStudio不支持包含**tooldata**数组、**robtargets**和**工件坐标系的RAPID**程序。这些程序将不会同步到**工作站**。

下一页继续

- 当使用RobotStudio离线编程时，多个任务间共享的工件坐标系和tooldata必须在RAPID中指定，并针对每个任务用完整值指定。这将会在控制器事件日志中出发警告*PERS*初始值未更新。可以忽略此警告。但是，必须小心确保在所有任务中的RAPID变量定义相同，否则可能会出现无法预料的动作。

此页刻意留白

5 RAPID测试与调试

5.1 任务调试

概述

调试包括定位和更正**任务**中的代码错误。调试是代码测试的一部分，也是整个软件开发的组成部分。RAPID编辑器有多项调试功能，用于测试和完善代码。其中一些形成跟踪具体指令的**断点**，以及利用调用栈窗口监视程序指针等。

选择、启动和停止RobotWare 6.xx任务

可通过RAPID编辑器选择、启动和停止任务。

- 在控制器组，单击选择的任务按钮来查看任务列表。您可以从列表选择所需的前台任务（常规）或后台任务（半静态/静态）。
- 在控制器分组内，单击开始按钮，开始执行选定任务。
- 在控制器分组内，单击停止按钮，停止执行选定任务。

您可以监控输出窗口内的执行状态。

RobotWare 5.xx的任务执行状态

从控制器浏览器中，可以激活、启动和停止某项任务，但存在以下限制：

- 在开始操作中，电机必须处于开启状态。
- 需要对控制器的写入权限，以及授予执行程序或完全访问权限。
- 可以单独激活和禁用常规任务。背景任务可以自动禁用。
- 对于**静态**和**半静态**类型的后台任务，当TrustLevel设置为NoSafety时，只能启动和停止这些任务。

有关不同信任级别值的详细信息，请参阅系统参数技术参考手册。

下表显示了任务执行状态无法更改的情况。

选择、启动和停止RobotWare 5.xx任务

要激活一项任务，可在控制器浏览器内右键单击该任务，然后启动激活命令。满足先决条件后，即可对任务进行操作，例如启动和停止任务，将程序指针移动到主程序，并设置运行模式。

要启动任务，请在控制器浏览器中右键单击任务，然后单击启动任务。您可以启动常规任务，但对于**静态**和**半静态**任务，只有其信任级别设为NoSafety时，才可以启动它们。



小心

当开始任务时，机器人轴将开始快速移动有时会产生不可预计的运动。请确保机器人附近没有任何人员！

要停止一项任务，可在控制器浏览器内右键单击该任务，再单击停止任务。可以用该方法停止常规任务。但要想停止**静态**或**半静态**任务，则必须将TrustLevel设置为NoSafety。这种任务启停方法仅适用于RobotWare 5.15.xx和以下版本。

5.2 了解程序指针

概述

RAPID指令在控制器内执行，用于开展各项操作。这些指令分成各种任务组，任务再细分为动态和非动态任务组。非动态任务影响控制器操作的信号处理等逻辑部分，但动态任务控制机械臂等机械设备的移动。

任务是指一些逐行执行的RAPID指令。每项任务有一个程序指针。执行时，程序指针指向任务中代码的当前行。程序指针表示程序将开始执行的指令，更确切地说，程序从程序指针所在指令位置继续执行。

动作指针表示指机器人当前正在执行动作任务的指令。动作任务有动作指针和程序指针。程序指针在运动指针前方，使控制器为动作执行做好准备。动作指针通常位于程序指针后的一个或多个指令处。这就使系统在机器人移动前，更快执行和计算机器人路径。动作指针表示为RAPID编辑器左边缘的机器人小图标。

任务可以进一步划分为常规、**静态**和**半静态**任务。动态任务必须始终为常规任务。但非动态任务可以是常规、静态或非静态任务。控制器通电后，开始执行静态和半静态任务。但常规任务只有在按下运行按钮时才会开始执行。非静态任务中，控制器重启时，程序从头开始执行任务。但静态任务中，程序从重启前程序指针所在的最后位置开始执行任务。

程序指针的帮助作用

在程序执行期间，程序指针将指向当前正在执行的代码行。利用跟随程序指针功能，系统可以按照程序指针的运动自动滚动RAPID编辑器窗口，从而在程序执行期间始终保持程序指针的可见性。要启用此功能，请在RAPID选项卡的测试和调试组中，单击程序指针图标旁边的箭头，然后选择分析跟随程序指针。



注意

程序执行过程中，可以查看程序指针在所有公开模块中的移动。因此，所有所需模块应保持公开。

程序指针菜单中的其他命令包括：

- 转至程序指针 - 显示程序指针在 RAPID 编辑器中的当前位置
- 转至运动指针 - 显示运动指针在 RAPID 编辑器中的当前位置
- 要将程序指针设定在特定代码行或代码段处，然后从此位置开始执行程序，请使用设置程序指针选项。您可以从以下选项中进行选择：
 - 将程序指针设为所有任务中的主例行程序
 - 将程序指针设为光标
 - 将程序指针设为例行程序

保持程序指针

仅当控制器未运行，即当它位于就绪或已停止状态时，才可以编辑RAPID代码。在就绪状态下不会设置程序指针，但在已停止状态下，程序指针将被设为程序中的某个特定位置。若要在已停止状态下对控制器的RAPID代码进行有限更改，则可以保持程序指针的当前位置。在进行此类编辑之后，您可以从此前位置继续执行程序，而不必重置程序指针。



注意

如果编辑量过大而使得程序指针无法保持，则系统会显示一条警告消息以表明这一点。

例如，在编辑程序指针所在的代码行时，程序指针将无法保持。若编辑此代码行，将导致程序指针重置。实际上，在此类编辑之后启动控制器时，程序将会从头开始执行。



警告

程序指针重置后，开始执行程序时，机器人将从当前位置顺着最短路径运动到程序的第一个点。

5.3 使用RAPID断点工作

使用断点

断点用于在具体点或代码行停止程序执行。设置断点，用于停止程序执行，从而监控代码变量状态或查看调用栈。可点击文件左边缘，在源代码内设置断点。运行该代码时，只要遇到该断点，也就是说在执行该行代码前，程序就会停止。按下开始按钮即可恢复执行。

利用运行按钮，通过RobotStudio运行RAPID程序时，程序执行中包含断点，且在断点处停止执行。只有在RobotStudio内才能使用断点功能。程序通过FlexPendant运行时，会忽略断点。可在RAPID断点窗口查看断点。双击断点可查看特定代码行。

5.4 用RAPID调用栈窗口浏览程序

使用调用堆栈窗口

调用栈储存关于RAPID程序中已激活子例程的信息。通过调用栈窗口，可以查看调用栈的当前例程调用。这项功能非常有效，尤其是嵌套例程执行过程中跟踪程序指针时。

以下为嵌套例程示例，其中Procedure 1调用Procedure 2，该程序又调用Procedure 3，以此类推。调用栈窗口跟踪程序指针并展示执行路径。

```

1  MODULE Module1
2
3  PROC main()
4      Procedure1;
5  ENDPROC
6
7  PROC Procedure1()
8      Procedure2;
9  ENDPROC
10
11 PROC Procedure2()
12     Procedure3;
13 ENDPROC
14
15 PROC Procedure3()
16     ! Execute some RAPID code
17     WaitTime 10;
18 ENDPROC
19
20 ENDMODULE
  
```

xx180000961

调用栈窗口展示任务名称、模块、例程和体现程序指针在程序执行过程中路径的行号。项目执行过程中，调用栈不会自动刷新。执行完成时，调用栈自动刷新。要想在程序执行过程中刷新调用栈，可点击刷新按钮。

Task	Module	Routine	Line	Execution Level
T_ROB1	Module1	Procedure3	17	Normal
T_ROB1	Module1	Procedure2	12	Normal
T_ROB1	Module1	Procedure1	8	Normal
T_ROB1	Module1	main	4	Normal

xx180000878

5 RAPID测试与调试

5.5 用RAPID监测窗口调试RAPID代码

5.5 用RAPID监测窗口调试RAPID代码

查看变量和 I/O 信号

RAPID监测窗口显示相关详情，包括程序运行过程中选定变量和I/O信号的名称、值、数据类型和系统名称。可在程序执行时和控制器停止后，在RAPID监测窗口查看和编辑变量的RAPID数据。在RAPID监测窗口内，只能查看I/O信号，但不能编辑。要想在RAPID监测窗口查看变量或I/O信号，必须将变量和信号添加到窗口内。在RAPID编辑器内，右键单击所需变量或I/O信号，再单击添加监测。

默认状态下，项目执行过程中，变量的值会在RAPID监测窗口内每隔2秒自动刷新一次。这些值也可以手动刷新。希望启用或禁用自动刷新时，只需在上下文菜单内选择或清除自动刷新命令。希望手动刷新时，只需在上下文菜单内单击刷新（键盘快捷键F5）。



注意

CONST变量无法编辑。RobotStudio关闭时，添加到RAPID监测窗口的变量和信号将被清除。

6 仿真程序

6.1 运行仿真

6.1.1 仿真设定

概述

“模拟设置”对话框可用于执行以下两个主要任务。

- 设置机器人程序的序列和[进入点](#)。
- 为不同的模拟对象创建模拟场景。

您可以创建包含不同仿真对象的仿真场景，还可以将具有预定义状态的场景连接，以确保在运行场景前对所有的项目对象应用正确的状态。如果希望仿真特定部件或单元的某个部分（未包含单元的所有仿真对象），可以设置一个新场景并只添加需要仿真的对象。

操作前提

要设定仿真，需要满足以下条件：

- 至少已在[工作站](#)内创建一条[路径](#)。
- 必须将要进行仿真的路径同步至[虚拟控制器](#)。

设置仿真面板

从这个面板可以执行配置程序顺序和程序执行的综合任务（如[进入点](#)）以及运行执行模式。

设置仿真面板包含下列内容：

选项	描述
Active Simulation scenario (活动仿真场景)	列出所有活动工作站场景。 <ul style="list-style-type: none"> • 添加：单击可添加新场景。 • 删除：单击可删除选中的场景。 • 重命名：单击可重命名选中的场景。
Initial state (初始状态)	仿真的初始状态。
Manage states (管理状态)	打开 Station Logic (工作站逻辑) 面板。
Simulated objects (仿真对象)	显示可以加入仿真的所有对象。占用仿真时间的对象都可以加入仿真。例如， 虚拟控制器 和 Smart组件 。在创建新场景时，默认会选中所有对象。
虚拟时间模式	<ul style="list-style-type: none"> • 时间片：此选项将RobotStudio设为始终使用时间片模式。 • 自由运行：此选项将RobotStudio设为始终使用自由运行模式。

设置仿真

- 1 单击**Simulation Setup (仿真设置)**以打开**Setup Simulation (设置仿真)**面板。
- 2 在**Select Active Tasks (选择激活任务)**框中选择在仿真时要激活的任务。
- 3 选择运行模式连续或单周。
- 4 从**Simulated Objects (仿真对象)**列表选择任务。

下一页继续

6 仿真程序

6.1.1 仿真设定 续前页

- 5 从 **Entry point** (进入点) 列表选择进入点。
- 6 单击**编辑**以打开 **RAPID** 程序, 用户可以在此编辑步骤。

创建模拟场景

验证具体解决方案的生产效率, 检查机器人单元碰撞, 确保机器人程序内不存在任何动作错误。

- 1 单击**Simulation Setup** (仿真设置) 以打开**Setup Simulation** (设置仿真) 面板。
- 2 在 **Active Simulation scenario** (活动仿真场景) ,
 - 单击**添加**来在**Simulated objects** (仿真对象) 框中创建一个新场景。
 - 单击**删除**来从**Simulated objects** (仿真对象) 框删除所选场景。
- 3 从 **Initial state** (初始状态) 列表中为场景选择一个已保存的状态。

6.1.2 仿真控制

运行仿真

- 1 在模拟控制组中,

单击...	用来...
Play (运行) /Resume (恢复)	开始和恢复模拟。 <ul style="list-style-type: none"> • 仿真开始后, Pause (暂停) 按钮即被启用 • 暂停仿真时, Play (运行) 按钮变为 Resume (恢复)。 • 单击 Resume (恢复) 可继续模拟。
Play (运行) 然后选择 Record to Viewer (记录到查看器)	开始模拟并将其记录到 工作站查看器 上。 保存仿真时将显示 Save As (另存为) 对话框。
Pause (暂停) /Step (步进)	暂停和步进模拟。 <ul style="list-style-type: none"> • 开始仿真时, Pause (暂停) 按钮变为 Step (步进)。 • 单击 Step (步进) 可以步进方式运行仿真。 您可以设置仿真时阶。
Reset (重置)	将仿真重设为其初试状态。



注意

在时间段模式下运行仿真时, 在 RAPID 编辑器窗口中设置的所有断点都将暂时停用。



注意

在仿真播放期间, 如果用户不想在输送链上添加更多的对象, 那么应在布局浏览器, 展开输送链节点, 然后右键单击对象源并清除启用选项。

重设模拟

- 1 在模拟控制组中, 单击重设可重设模拟。
- 2 单击重设, 再选择保存当前状态即可保存对象的状态和模拟场景中使用的[虚拟控制器](#)。
- 3 单击重置, 选择管理状态, 以启动[工作站逻辑](#)。

6 仿真程序

6.2 检测碰撞

6.2 检测碰撞

概述

通过RobotStudio，您可检测和记录工作站内对象之间的碰撞。下面介绍了碰撞检测的基本概念。

碰撞集

碰撞集包含两组对象，对象A和对象B，您可将对象放入其中以检测两组之间的碰撞。当对象A内任何对象与对象B内任何对象发生碰撞，此碰撞将显示在图形视图里并记录在输出窗口内。您可在工作站内设置多个碰撞集，但每一碰撞集仅能包含两组对象。通常在工作站内为每个机器人创建一个碰撞集。对于每个碰撞集，机器人及其工具位于一组，您不希望与之发生碰撞的所有对象位于另一组。如果机器人拥有多个工具或握住其它对象，可以将其添加到机器人的组中，也可以为这些设置创建特定碰撞集。每一个碰撞集可单独启用和停用。

碰撞和接近丢失

除了碰撞之外，如果对象A与对象B中的对象之间的距离在指定范围中，则碰撞检测也能提防虚惊事件。

碰撞检测建议

一般来讲，为了便于碰撞检测，我们建议使用下面的规则：

- **碰撞集**应控制为最小水平。分解大型部件，碰撞集中应只包含相关部件。
- 导入几何体时，启用粗糙详情等级。
- 限制虚惊事件功能的使用。
- 如果结果令人满意，可以启用最后的碰撞检测

要对碰撞进行自定义设置，在文件选项卡内，单击选项，再选择选项：仿真：碰撞。

选项：模拟：碰撞

Perform collision detection (执行碰撞检测)	选择碰撞检测是在仿真过程中执行，还是总是执行。默认值：总是。
Pause/Stop simulation at collision (在碰撞处暂停/停止仿真)	如果您想在碰撞处或非常接近的位置停止仿真，请选中此对话框。默认值：未选中。
Log collisions to Output window (记录碰撞至输出窗口)	如果要将碰撞记录至输出窗口，请选中此复选框。默认值：改写。
Log collisions to file: (记录碰撞至文件：)	如果要将碰撞记录至文件，请选中此复选框。单击按钮浏览要记录的文件。默认值：未选中。
Enable fast collision detection (启用快速碰撞检测)	如果选中此复选框，可以通过检测几何边界框而非几何三角形之间的碰撞来改善性能。这也许会导致报告错误的碰撞，因为三角形是真正的几何体，而边界框总是较大一些。但是，将会报告所有的实际碰撞。对象越大，可能检测到的错误碰撞数就越多。
View (查看)	单击此按钮可在记事本中打开文本框中指定的日志文件。
Clear (清除)	单击此按钮可删除文件框中指定的日志文件。
...	单击此按钮可浏览要在其中记录碰撞的文件。

下一页继续

创建碰撞监控

- 1 单击 **创建碰撞监控** 以在 布局 浏览器中创建 碰撞检测设定。
- 2 展开 **碰撞检测设定**，然后将一个对象拖拽至 **ObjectsA** 进行碰撞检测。
如果要用 **ObjectsB** 节点中的对象，例如工具和机器人，检测多个对象之间的碰撞，请将其全部拖至 **ObjectsA** 节点。
- 3 将对象拖拽至 **ObjectB** 节点，以便进行碰撞检测。
如果要用 **ObjectsA** 节点中的对象，例如工件和固定装置，检测多个对象之间的碰撞，请将其全部拖至 **ObjectsB** 节点。



提示

选择某个碰撞设置或其下的某个组（对象 A 或对象 B）后，将会在图形窗口和浏览器中突出显示对应的对象。使用此功能，可以快速查看哪些对象已被添加到碰撞设置或其下的某个组中。

碰撞集结果

创建**碰撞集**后，RobotStudio会检查所有对象的位置，并在**ObjectsA**内的任何物体与**ObjectsB**内的任何物体相撞时进行检测。碰撞检测和显示的激活取决于如何设置碰撞检测。

如果碰撞集处于活动状态，RobotStudio 将检查组内对象的位置，并根据当前颜色设置指示对象之间发生的任何碰撞。

碰撞检测

碰撞检测能检查机器人或其他运动物体是否会与**工作站**内的其他设备产生碰撞。在复杂的工作站内，您可以使用多组**碰撞集**对不同组的物体进行碰撞检测。

碰撞检测在创建后会根据您的设定自动检测碰撞，不需您手动启动检测过程。

设置碰撞检测对象

要设置**碰撞检测**对象，请执行以下步骤：

- 1 确保碰撞检测对象在碰撞集中的位置正确无误。
- 2 确保为对象启动**碰撞集**，该碰撞集可以通过布局浏览器中的图标表示：

图标	描述
 xx050033	活动。将检测此碰撞集中对象之间的碰撞。
 xx050007	未启用。将不会检测此设置内对象之间的碰撞。

要启用或停用碰撞集，请继续下列步骤：

- 3 右击要修改的碰撞集然后单击 **修改碰撞监控** 以打开对话框。
- 4 选择或取消选中 **Active (启用)** 复选框然后单击 **Apply (应用)**。

下一页继续

6 仿真程序

6.2 检测碰撞

续前页

设置接近丢失检测

碰撞集中的对象接近碰撞时，就会发生接近丢失。每个碰撞集都有各自的接近丢失设置。要设置接近丢失检测，请执行以下步骤：

- 1 在布局浏览器中，右击要修改的碰撞集然后单击 **修改碰撞监控** 以打开对话框。
- 2 在 **Near miss (接近丢失)** 框中，指定要视为接近丢失的对象之间的最大距离，然后单击 **Apply (应用)**。

设置记录选项

除了以图形方式显示碰撞之外，也可将碰撞记录至输出窗口或单个日志文件：

- 1 在文件菜单中，单击选项，然后单击 **仿真下的碰撞**。
- 2 在导航窗格左侧，选择模拟：**碰撞**。
- 3 在碰撞页面右侧，选择记录碰撞到输出窗口复选框。
碰撞日志将显示在输出窗口中。
- 4 在碰撞页面的右侧，选择记录碰撞到文件复选框，然后在框中输入日志文件的名称和**路径**。
复选框下将创建一个记录碰撞的单独文件。

修改碰撞监控

要修改碰撞监控，请按以下步骤操作：

- 1 单击要修改的碰撞监控，然后从右键菜单选择**修改碰撞监控**。此时会打开**修改碰撞监控**对话框。
- 2 在对话框的各个字段中选择或输入要求的值。
- 3 单击 **应用**。

修改碰撞监控提供了以下选项：

选项	描述
活动	将检测此碰撞集中对象之间的碰撞。
Near miss (差点撞上) (mm)	指定判断为“差点撞上”的物体之间的最大距离。
Highlight colliding (突出显示碰撞)	让用户选择在两个对象碰撞时必须突出显示的碰撞对象（部件、物体或表面）。这也会在碰撞点或差点撞上时创建一个临时标记。
Collision color (碰撞颜色)	使用所选颜色显示碰撞。
Near miss color (差点撞上颜色)	使用所选颜色显示差点撞上的情况。
Show markup at collision (在碰撞点显示标记)	在碰撞点或差点撞上时显示标记。
检测不可见对象之间的碰撞	即使对象不可见，也要检测碰撞。

6.3 碰撞避免

概述

*Collision Avoidance*功能可监控机器人的几何体及其工作范围，并阻止机器人发生碰撞。机器人周围的静态几何体也可纳入配置中。当照相机或传感器在运行期间动态创建目标定位时，这一功能则会非常有用。可在RobotStudio在线监视器上看到预测碰撞。微动或执行程序期间，则会激活避免碰撞功能。

碰撞预测功能支持凸几何图形，例如点、线段和凸多边形。非凸体必须分成可估算的较小部件。凸壳有两个可控制碰撞模型复杂度的参数，即最大外部公差和最大内部公差。最大外部公差允许包含除原几何体之外的较大估算体。最大内部公差允许估算体小于原几何体。

在RobotWare 6，必须选中碰撞检测选项才能启用这项功能。

这项功能适用于标准IRC5控制器支持的所有六轴和七轴向后弯曲机器人。



注意

加载*.SAT型几何对象时，需要RobotStudio的高级注册证。对应的CAD转换器选项要求为其它格式。只有多边形模型可按照基本版本加载。

激活避免碰撞功能

可通过控制器标签激活该功能。

- 在控制器标签的配置组中，点击避免碰撞并选择激活避免碰撞。
- 或者，在控制器浏览器中，右键点击任何控制器，并在上下文菜单中，点击避免碰撞，并选择激活避免碰撞。

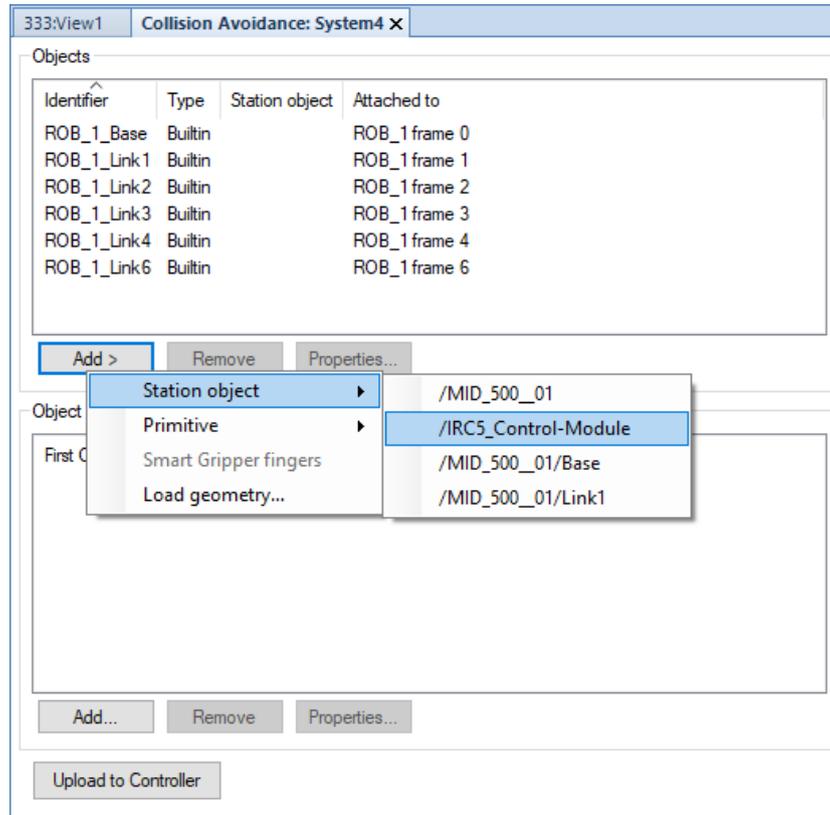
配置防碰撞

- 1 在配置部分，选择防碰撞 > 配置。
将出现防碰撞窗口。
- 2 在对象组下，点击添加，并从下拉式列表中选择站点对象、基元或加载几何体....

6 仿真程序

6.3 碰撞避免 续前页

用户可通过该选项创建碰撞模型，用于预测碰撞。



xx1800002593

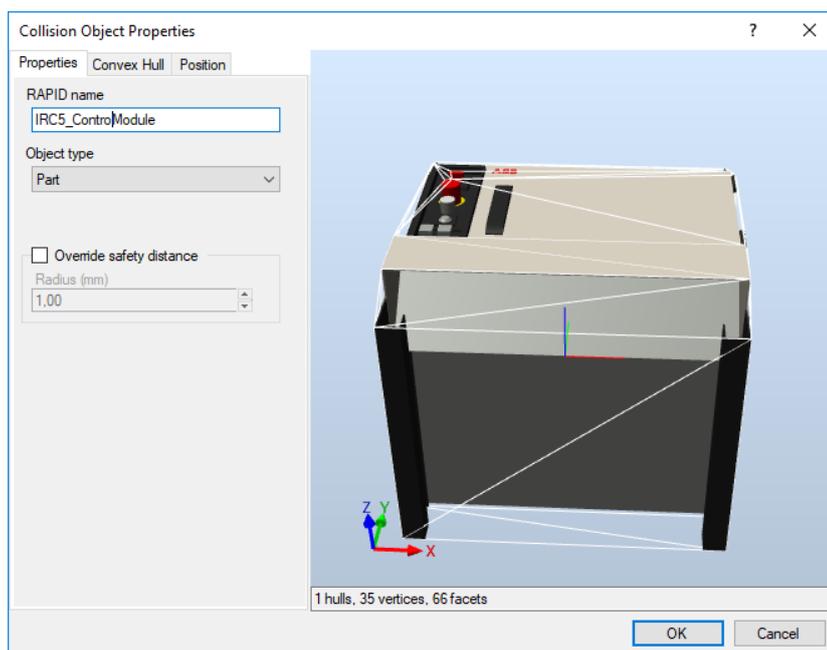
选择选项	用于
站点对象	添加一个现有对象或更改其属性
基元	添加一个对象并更改其属性
智能夹持器手爪	添加智能夹持器手爪（仅适用于YuMi）
加载几何体	添加CAD几何体并更改其属性

- 碰撞对象属性对话框打开，设置并更改对象的属性、凸壳和位置。
- 点击确定以将对象添加进对象列表中。



最多可以添加10个对象。

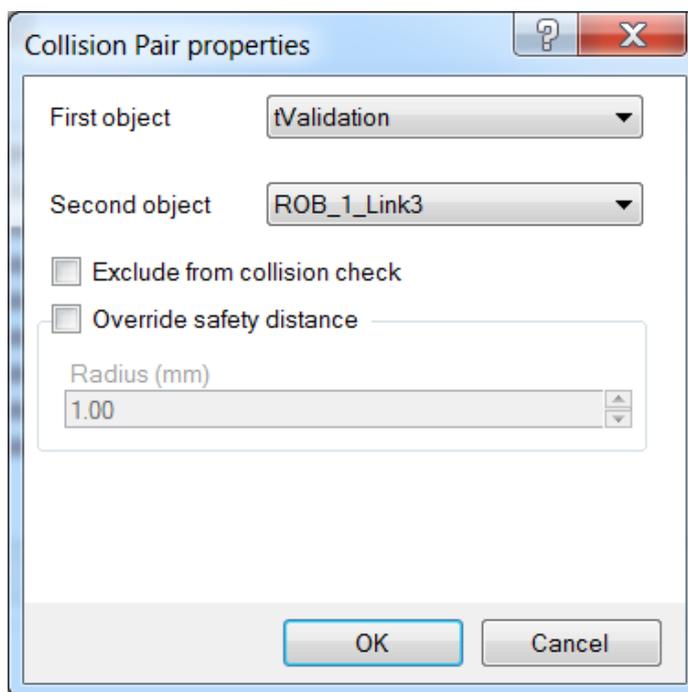
下一页继续



xx1800002592

要轻松配置多个对象，可以将它们配对。

- 5 在对象对组下，点击添加，则碰撞对属性对话框打开。



xx1800002594

- 6 选择下拉式列表中的对象进行组对，用于避免碰撞功能的实施。
- 7 选择拒绝接受碰撞检查检查框，拒绝对组对象进行碰撞检查。
- 8 选择覆盖安全距离检查框，以覆盖预设的安全距离。
- 9 点击确定，以对对象进行组队并将其添加进对象对列表中。

下一页继续

6 仿真程序

6.3 碰撞避免 续前页

10 单击上传到控制器，将配置上传到实际控制器。
利用文件传输功能，可将避免碰撞文件从[虚拟控制器](#)的主文件夹传输到实际控制器。

限制

*Collision Avoidance*是选项*Collision Detection*中包含的一个功能。

*Collision Avoidance*只能由六轴和七轴串联机器人使用（向后弯曲）。由具有轨道运动系统和单轴[定位器](#)（L类）的机器人支持。

慢跑时，如果与相应慢跑功能一起使用，则不会触发*Collision Avoidance*（避免碰撞功能）。系统参数*Jog Mode*（慢跑模式）必须更改为*Standard*（标准模式）。

仅当运用MultiMove系统时，方可实现2个（或更多）机器人之间的*Collision Avoidance*。



*Collision Avoidance*不得用于人身安全。

6.4 I/O仿真

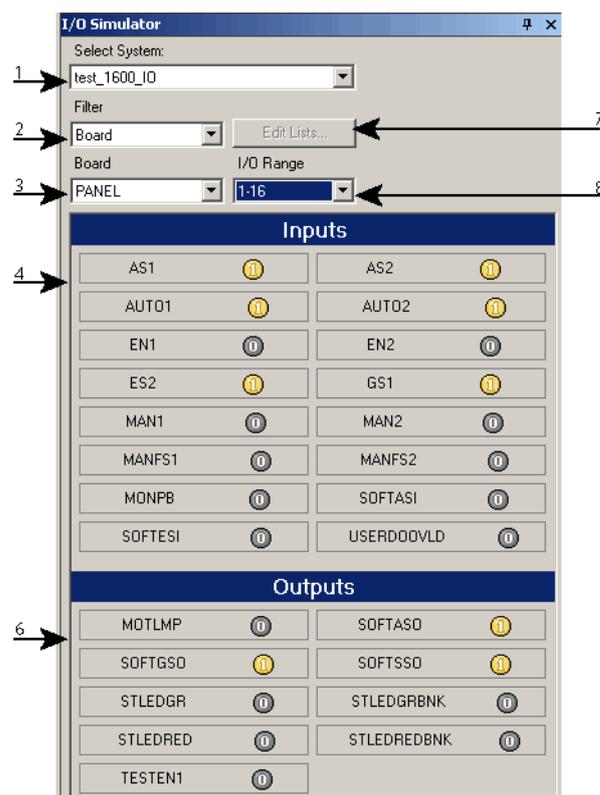
使用I/O仿真器设置I/O信号

I/O仿真器用于查看和编辑仿真中涉及的I/O信号。利用I/O仿真器窗口，可以查看和手动设置现有信号，在程序执行过程中创建列表，以及模拟或操控信号。

- 1 单击 I/O仿真器 打开 I/O仿真器。
- 2 如果当前工作站中有多个虚拟控制器，请在选择系统列表中选择合适的控制器。
- 3 在 过滤器 和 I/O范围 列表中，选择显示要设置的信号。根据使用的过滤器，还可以设置过滤器规范。
- 4 如要更改数字I/O信号的值，请单击该值。
如要更改模拟信号值，请在数值框内输入新值。

I/O仿真器窗口

I/O仿真器窗口一次只显示一个虚拟控制器的信号，并且是以16个信号为一组。如果要处理规模较大的信号集，可对要显示的信号进行过滤，也可创建包含收藏信号的自定义列表以进行快速访问。



io_overn

部件	描述
1	选择系统。选择所需虚拟控制器，以查看信号。
2	过滤器类型。选择要使用的过滤器类型。
3	过滤器规格。选择过滤器以限制信号显示。例如，如果电路板设置为过滤器类型，则选择要查看其信号的电路板类型。

下一页继续

6 仿真程序

6.4 I/O仿真 续前页

部件	描述
4	输入列表。显示通过所应用过滤器的所有输入信号。 如果通过的信号大于 16，则一次仅显示 16 个信号。然后使用 I/O 范围 列表选择要查看的信号。
5	输出列表。显示通过所应用过滤器的所有输出信号。如果通过的信号大于 16，则一次仅显示 16 个信号。然后使用 I/O 范围 列表选择要查看的信号。
6	编辑列表 按钮。单击此按钮创建或编辑最喜欢的信号列表。
7	I/O 范围 列表。如果通过过滤器的信号超过 16 个，请使用此列表选择要显示的信号范围。

信号过滤器类型

过滤器	描述
电路板	显示特定电路板上的所有信号。要选择某个电路板，请使用 过滤器规范 列表。
组	显示分组输入或输出信号。要选择分组，可使用过滤器规格列表。
用户列表	显示收藏列表中的所有信号。要选择某个列表，请使用 过滤器规范 列表。
数字输入	显示所有数字输入信号。
数字输出	显示所有数字输出信号。
模拟输入	显示所有模拟输入信号。
模拟输出	显示所有模拟输出信号。

信号图标

 value 1	值为1的数字信号
 value zero	值为0的数字信号
 cross connec	右上角的十字线指出信号是交叉连接。
 inverted	右上角的-1表示信号倒置。
 value box	群组或模拟信号的值框。

6.5 仿真时间测量

用于测量过程时间的计时器

计时器功能用于测量仿真中，两个触发点之间所消耗的时间，以及仿真整体所消耗的时间。这两个触发点分别称为起动触发和结束触发。在设置计时器后，计时器在起动触发出现时启动，在结束触发出现时终止。

状态栏显示仿真过程中的模拟时间。

设置计时器

- 1 在仿真选项卡的监视器组中，单击计时器。

随即会显示计时器设置对话框。

- 2 为计时器指定一个名称。
- 3 为计时器选择开始触发器和结束触发器。

可以选择所列出的以下参数作为触发器：

- 仿真开始
- 仿真停止
- 目标已更改

此外，还请指定机械装置和目标。

- I/O 值

此外，还请指定信号来自哪一个源机械装置、I/O信号类型以及信号值。

- 4 单击添加。

6 仿真程序

6.6 了解TCP踪迹

6.6 了解TCP踪迹

概述

TCP踪迹显示机器人在仿真中的移动，跟踪TCP的移动。这项数据提供具体数据概况。典型的事例是用TCP踪迹监测TCP速度。TCP踪迹可以按照机器人速度表示为不同颜色，从而获得机器人运动过程中速度变化的定性概况。这项数据可以用于发现速度计算中的问题和优化程序。

跟踪连续信号

- 1 在仿真选项卡的监测分组内，点击**TCP踪迹**。这时**TCP踪迹浏览器**打开。
- 2 选择启用**TCP踪迹**复选框，以启用跟踪。
- 3 选择按信号确定颜色复选框，再单击 **..**按钮。这时选择信号对话框打开。
- 4 打开机械单元节点，再在**TCP**节点内选择当前**Wobj**速度，并点击确认。
- 5 选择使用色阶方框，在自和至方框内输入数值。



注意

使用色阶选项确定了对踪迹上色的方式。当信号在自和至框中定义的值之间变化时，踪迹的颜色也根据色阶变化。

- 6 在仿真控制分组内，点击运行，查看在仿真中使用速度信号时踪迹的颜色。

跟踪离散信号

- 1 在**TCP踪迹浏览器**内，选择启用**TCP踪迹**复选框，以启用跟踪。
- 2 选择按信号确定颜色复选框，再单击 **..**按钮。这时选择信号对话框打开。
- 3 打开I/O系统节点，再在**DRV_1**节点选择**DRV1K1**，并点击确认。
- 4 选择使用间色：方框，再在当信号为下拉菜单中选择高/低。



注意

信号值满足规定条件时，会显示分配给踪迹的颜色。

- 5 在仿真控制分组内，单击运行，查看信号强度变化时的踪迹。

沿踪迹显示事件

- 1 在**TCP踪迹浏览器**内，选择显示事件复选框，再单击选择事件，打开事件列表。
- 2 在选择事件对话框内，选择必须监测的事件，点击确认。
- 3 在仿真控制分组内，单击运行。仿真过程中，选中事件将以**标记**的形式沿踪迹显示。

7 利用Smart组件和物理进行高级仿真

7.1 了解SmartComponent

7.1.1 Smart组件

概述

Smart组件是RobotStudio对象，具有内置功能和逻辑，用于模拟不属于**虚拟控制器**组成部分的组件。RobotStudio默认提供了一套用于基本动作、信号逻辑、算法、参数建模和传感器等的基本Smart组件。

这些组件可以用于搭建由用户定义，且功能更复杂的Smart组件，这类功能包括夹持器动作、对象在输送链上移动和逻辑等。Smart组件可以保存为库文件，以备复用。

Smart组件用途

Smart组件提供图形化编程接口，用于创建复杂组件，可用于构成工作站和开展仿真。RobotStudio提供所有可能仿真场景中需要的基本Smart组件。如果某个组件属性复杂，且无法用基本Smart组件进行仿真，那么可以使用代码后置。利用代码后置，开发人员可以在组件内编写.NET套件程序，对**Smart组件**进行自定义。



注意

更多详情请参见<http://developercenter.robotstudio.com/robotstudio>。

访问基本Smart组件

利用Smart组件编辑器，您可以用图形用户界面创建、编辑和集合Smart组件。在建模选项卡的创建分组内，在上下文菜单内单击**Smart组件**或选择编辑组件。这时**Smart组件编辑器**窗口出现。

可以保护Smart组件不被编辑。要创建**受保护Smart组件**，请右键单击相应Smart组件，然后单击受保护。您还可以指定密码，在编辑组件前必须用密码解锁。



注意

基本Smart组件的信息按照Smart组件编辑器内的选择列出。

Smart组件构成块

属性与绑定：属性代表定义**Smart组件**的各种参数。通过基本Smart组件设计复杂Smart组件时，Smart组件的属性非常重要。考虑Smart组件**Line Sensor**的例子，这个组件用于测试任何对象是否与两点间的线段相交。

以下事例中，考虑了**Line Sensor**的**Start point**、**End Point**和**Sensed Part**属性。这时，**Start point**和**End Point**设定在启用状态下，**Line Sensor**所在的距离。**Sensed Part**确定**Line Sensor**的检测对象，例如在带式输送机上移动的箱子。

Line Sensor检测到箱子时，**Sensed Part**属性检测到箱子。如果希望用其他Smart组件取箱子，例如用**Gripper**来取，那么必须将**Line Sensor**的属性与**Gripper**相连，使夹持器做好抓箱子的准备。可通过属性绑定实现连接。属性绑定用于将一个属性的值与其他属性的值相连。

下一页继续

7 利用Smart组件和物理进行高级仿真

7.1.1 Smart组件

续前页

信号：系指具有数值、类型和方向（输入/输出）的Smart组件的属性。这些信号与机器人控制器的I/O信号类似。仿真过程中，信号值控制Smart组件的反应。连接建立通道，使信息从一个组件的信号移动到另一个组件的信号。

资产：系指Smart组件内嵌入的外部数据文件或3D模型等其他文件，用于完善执行。

状态：系指在规定时间，Smart组件中各种组件的参数值。这些参数包括I/O信号值和属性值等等。

7.2 给料机示例

概述

在物料运输场景下，对给料机进行仿真是典型的Smart组件应用。您可以创建动态对象，在达到拿取位置前，一直走直线。连接机器人的夹持器拿取并放置对象。将对象从拿取位置移走时，会自动创建新对象。您可以将组件连同给料机保存为Smart组件库，以备复用。

这个给料机工作站的`pack&go`文件保存在`C:\Program Files (x86)\ABB\RobotStudio\Samples\Stations`。这个文件夹里有两份`pack&go`文件，分别为`SC demo station finished.rspag`和`SC demo station start.rspag`。开始这个事例的操作前，先打开`SC demo station start.rspag`。

操作前提

物料运输所需的所有基本组件都必须导入到**工作站**内。这些组件为箱子、带式输送机、机器人、止动装置和托盘。



注意

这个事例中，工作站为物理启用。

工作流程

- 1 创建具有机器人、带式输送机、止动装置和托盘的工作站。将所需I/O信号添加到**虚拟控制器**。
- 2 创建给料机Smart组件，包括创建工件、在输送链上移动工件、在止动装置上安放Line sensor和利用绑定功能设置Smart组件之间的I/O连接，之后将该Smart组件保存为库文件。
- 3 创建夹持器的Smart组件。
- 4 创建托盘的Smart组件。
- 5 设置I/O连接，绑定Smart组件和虚拟控制器。
- 6 连接**工作站**的所有Smart组件，在**工作站逻辑**内完成连接。

生成工件

- 1 在建模选项卡上，在创建分组内单击**Smart组件**按钮。这时Smart组件编辑器打开，且在布局浏览器内成功创建新的Smart组件。
- 2 在布局浏览器内，双击Smart组件，将名称改为`SC_Infeeder`。
- 3 在Smart组件编辑器内，单击撰写选项卡，再单击**添加组件**按钮。
- 4 单击动作图库，再单击源。这时成功将源添加为子组件。



注意

Smart组件生成选中的GraphicComponent副本，例如箱子。

- 5 右键单击源，再单击**属性**。
- 6 在属性浏览器内，在源中选择箱子，物理行为中选择动态，使箱子重力在仿真过程中控制箱子的反应。
- 7 选择瞬态，以便只在仿真过程中生成箱子，在仿真结束后自动删除这些箱子。

下一页继续

7 利用Smart组件和物理进行高级仿真

7.2 给料机示例

续前页

8 点击 Apply (应用)。

创建Smart组件时，为尽量降低出错的风险，必须尽可能频繁地进行测试。要测试Smart组件，可启动仿真，再单击Execute，生成新的箱子。

在输送链上移动工件

- 1 在布局浏览器内，在SC_Infeeder上拖放带式输送机。
- 2 右键单击带式输送机，在上下文菜单内选择物理，再将行为设置为固定。如果在这时测试Smart组件，那么可在源：属性浏览器内单击Execute。这时成功创建箱子，且箱子会放置在输送链上。在继续该过程前，停止仿真。
- 3 右键单击带式输送机，在上下文菜单内选择物理，再单击表面速度，以启用表面速度和设置皮带的移动方向和速度。
- 4 在布局浏览器内，右键单击源，再单击属性。
- 5 要测试Smart组件，可启动仿真，再单击Execute。您会发现箱子在输送链上移动，并穿过止动装置和托盘。
- 6 为防止箱子穿过止动装置和托盘，可在布局浏览器内右键单击止动装置，并在上下文菜单内选择物理，再将行为设置为固定。重复上述步骤即可完成对托盘的设置。

在止动装置上安放Line Sensor

- 1 右键单击止动装置，在上下文菜单内选择修改，之后确保未选中传感器可检测复选框。如果选中传感器可检测复选框，那么传感器会将止动装置检测为一个对象。这时，传感器将不会再检测任何其他对象。
- 2 在Smart组件编辑器中，单击添加组件。在上下文菜单中，单击传感器，再单击LineSensor。这时LineSensor添加到Smart组件中。
- 3 利用捕捉中点模式，将Line Sensor放置在止动装置的中心。
- 4 在布局浏览器内，右键单击LineSensor，再单击属性。输入传感器长度和方向，并单击应用。Line Sensor有两个信号：Active (数字) —若设为1，将激活传感器和SensorOut (数字) —对象与线段相交时会变为高 (1)。Line Sensor检测到部件时，会填充SensedPart属性。
- 5 可以查看这些信号和属性在仿真过程中如何激活：
 - a 在属性：LineSensor浏览器中，单击关闭按钮旁边的向下箭头，选择剥离，将布局浏览器从属性：LineSensor上分离出来。
 - b 启动仿真，在属性：源浏览器内单击Execute。这时成功创建箱子，且箱子开始在输送链上移动。在属性：LineSensor窗口，观察LineSensor的信号和属性值变化。Line Sensor检测到箱子时，箱子对象会填充Sensed Part字段，并激活SensorOut信号。

为SC_Infeeder Smart组件配置I/O信号

给料机Smart组件的数字输出可以连接虚拟控制器的数字输入。

- 1 在Smart组件编辑器内，单击信号与连接选项卡，再单击添加I/O信号。
- 2 在添加I/O信号窗口内，在信号类型处选择DigitalOutput，并在信号基本名称处输入合适的名称。在这个例子中，可以输入doBoxInPos，再单击确定。

下一页继续

- 3 在Line Sensor的SensorOut属性和SC_Infeeder输出信号之间添加连接。
在Smart组件编辑器内，单击信号与连接选项卡，再单击添加I/O连接。
- 4 在添加I/O连接窗口内，在源对象处选择Line Sensor，源信号处选择SensorOut，目标对象处选择SC_Infeeder，目标信号或属性处选择doBoxInPos，并单击确认。
这项绑定背后的逻辑是，当LineSensor检测到箱子时，会激活SensorOut信号，进而向SC_Infeeder的输出信号doBoxInPos发送I/O信号。这个输出最终可以与虚拟控制器连接，使机器人在LineSensor检测到箱子或箱子在拿取位置且可以随时拿取时拿取箱子。
- 5 在Smart组件编辑器内，单击添加组件。在上下文菜单内，选择信号和属性，再添加LogicGate。
- 6 在属性：LogicGate，在操作员下拉菜单中选择非。
Smart组件LogicGate对数字信号进行逻辑操作。这个例子中，使用的逻辑门为非门或反相器。使用反相器时，输出与输入正好相反，因此如果输入为0，那么输出即为1，反之亦然。
- 7 在Smart组件编辑器内，单击信号与连接选项卡，再单击添加I/O连接。
- 8 在添加I/O连接窗口，建立下列连接。

源对象	源信号	目标对象	目标信号或属性	描述
LineSensor	SensorOut	LogicGate [NOT]	InputA	LineSensor检测到箱子时，其输出信号为高。机器人获得doBoxInPos信号，并拿取箱子。这时LineSensor没有任何可以感知的对象，因此SensorOut信号变成零，也就是LogicGate的InputA。LogicGate最终反转信号，向源发出输出信号。
LogicGate [NOT]	Output	源	Execute (执行)	源接收到LogicGate的信号后，触发Execute信号，创建一个新箱子。

这种绑定可以确保对象持续地移动到输送链上。

- 9 将Smart组件SC_Infeeder保存为程序库，以备复用。

用机器人拿取和放置工件

概述

真空工具Smart组件需要下列组件。

- 真空工具的CAD几何体。
- Attacher Smart组件
- Detacher Smart组件
- 逻辑门（非）
- LogicSRLatch

创建真空工具Smart组件

- 1 在建模选项卡的创建分组内，单击Smart组件按钮。这时Smart组件编辑器打开，且在布局浏览器内成功创建新的Smart组件。
- 2 在布局浏览器内，双击Smart组件，并将名称修改为SC_VacuumTool。
- 3 将真空工具的CAD几何体添加到新的Smart组件。

下一页继续

7 利用Smart组件和物理进行高级仿真

7.2 给料机示例 续前页

- 4 在Smart组件编辑器的撰写选项卡上，右键单击真空工具，并选择设置为Role。选择这个选项后，将该组件与机器人连接后，可看到真空工具的`tooldata`。
- 5 右键单击真空工具，在上下文菜单中选择修改，之后确保未选中传感器可检测复选框。
如果选中传感器可检测复选框，那么传感器会将真空工具检测为一个对象。这时，传感器将不会再检测任何其他对象。
- 6 在Smart组件编辑器中，单击添加组件。在上下文菜单中，单击传感器，再单击LineSensor。这时LineSensor添加到Smart组件中。
- 7 利用捕捉中点模式，将LineSensor放置在真空工具的中心。
- 8 在布局浏览器内，右键单击LineSensor，再单击属性。输入传感器长度和方向，并单击应用。
建议延长LineSensor的长度，使其超过真空工具的真空吸盘。
- 9 为Smart组件配置I/O信号，从而建立机器人和真空工具之间的通信。

名称	信号类型	值	描述
diAttach	DigitalInput	0	机器人将doVacuum信号发送给真空工具时，会激活这个信号。
doAttached	DigitalOutput	0	真空工具拿取箱子或V真空工具的LineSensor检测到箱子时，会激活这个信号。

添加Attacher和Detacher

- 1 在Smart组件编辑器内，单击添加组件，并在上下文菜单内单击动作，再单击Attacher。
重复相同步骤即可添加Detacher Smart组件。添加这些Smart组件的目的是将一个对象连接到真空工具上，之后再拆除这个对象。
- 2 在属性：Attacher中，在Parent下拉菜单内，选择真空工具(SC_VacuumTool)。
Attacher必须拿取Line Sensor检测到的任何对象。为了实现该目的，需要添加下列绑定。

源对象	源属性	目标对象	目标属性或信号	描述
LineSensor_2	SensedPart	Attacher	子对象	LineSensor的Sensed Part属性连接为Attacher的子对象。因此，Attacher将拿取Sensed Part检测到的任何对象。
Attacher	子对象	Detacher	子对象	Detacher的子对象属性连接Attacher子对象属性，使Detacher拆除Attacher安装的对象。

配置I/O信号

- 1 在Smart组件编辑器内，单击添加组件。在上下文菜单内，选择信号和属性，再添加LogicGate。
重复相同步骤即可添加LogicalSRLatch。
- 2 在属性：LogicGate，在操作员下拉菜单中选择非。

下一页继续

Smart组件`LogicGate`对数字信号进行逻辑操作。这个例子中，使用的逻辑门为非门或反相器。使用反相器时，输出与输入正好相反，因此如果输入为0，那么输出即为1，反之亦然。

3 添加下列信号和连接。

源对象	源信号	目标对象	目标信号或属性	描述
SC_VacuumTool	diAttach	LineSensor_2	活动	SC_VacuumTool的输入信号 <code>diAttach</code> 为1时，会激活 <code>Line Sensor</code> 。
LineSensor_2	SensorOut	Attacher	Execute (执行)	<code>LineSensor</code> 检测到对象时， <code>SensorOut</code> 信号变为高，然后 <code>Attacher</code> 发送 <code>Execute</code> 信号给Smart组件，以安装对象。
SC_VacuumTool	diAttach	LogicGate2[非]	InputA	传感器检测到对象时， <code>diAttach</code> 为高，该信号会发送给 <code>Logical gate2[NOT]</code> ，这个逻辑门会反转信号。
LogicGate2[非]	Output	Detacher	Execute (执行)	将反转的信号发送给 <code>Detacher</code> ，该组件接收信号后激活 <code>Execute</code> 信号。 这个连接的目的是使 <code>Detacher</code> 检测对象。
Attacher	执行	LogicalSRLatch	设置	<code>Attacher</code> 在安装一个对象时，将 <code>Set</code> 信号发送给 <code>LogicalSRLatch</code> 。
Detacher	执行	LogicalSRLatch	Reset	<code>Detacher</code> 在拆除一个对象时，将 <code>Executed</code> 信号发送给 <code>LogicalSRLatch</code> 。 SR锁存器有设置和重置这两个输入信号。S输入用于生成高输出信号，R输入用于形成低输出信号。SR锁存器始终保持稳定输出。 使用SR锁存器的目的是提供稳定的 <code>SC_Vacuum Tool</code> 输出。 <code>Attacher</code> 和 <code>Detacher</code> 的输出信号较少。使用SR锁存器可以保证稳定的 <code>SC_Vacuum Tool</code> 输出。
LogicalSRLatch	Output	SC_VacuumTool	doAttached	锁存器的输出信号会发送到 <code>SC_Vacuum Tool</code> 的输出信号。

4 将Smart组件保存为程序库，以备复用。

在工作站删除工件

- 1 在建模选项卡上，在创建分组内单击Smart组件按钮。这时Smart组件编辑器打开。
- 2 在布局浏览器内，双击Smart组件，并将名称修改为`SC_OutPallet`。

下一页继续

7 利用Smart组件和物理进行高级仿真

7.2 给料机示例 续前页

拖放托盘的CAD几何体即可将其添加到SC_OutPallet。

- 3 右键单击托盘，在上下文菜单内选择修改，之后确保未选中传感器可检测复选框。

如果选中传感器可检测复选框，那么传感器会将托盘检测为一个对象。这时，传感器将不会再检测任何其他对象。

- 4 在Smart组件编辑器内，单击添加组件，并在上下文菜单内，单击传感器，再单击PlaneSensor。这时成功将PlaneSensor添加到Smart组件中。
- 5 在布局浏览器内，右键单击PlaneSensor，再单击属性。选择原点和坐标轴，使Plane Sensor覆盖托盘的整个表面。单击应用。Plane Sensor会检测与定义表面相交的任何对象。

Plane Sensor有两个信号：Active（数字）—若设为1，将激活传感器和SensorOut（数字）—对象与线段相交时会变为高（1）。Plane Sensor检测到部件时，会填充SensedPart属性。

- 6 单击动作图库，再单击Sink。



注意

这个Smart组件从视图中删除选中的GraphicComponent，例如箱子。

- 7 在Plane Sensor和Sink之间添加下列绑定。

在Smart组件编辑器内，单击属性和绑定选项卡，再单击添加绑定。

源对象	源属性	目标对象	目标属性或信号	描述
PlaneSensor	SensedPart	Sink	对象	这个绑定功能将Plane Sensor的SensedPart属性与Sink的对象属性相连接，使Sink组件可以删除检测到的部件。

如果在这个阶段连接Plane Sensor和Sink这两个Smart组件，那么箱子会在Plane Sensor执行删除操作后立即消失。但也可以在传感器检测到箱子和删除箱子之间这两个动作之间添加延时。

- 8 在Smart组件编辑器内，单击添加组件。在上下文菜单内，选择信号和属性，再添加LogicGate。
- 9 在属性：LogicGate，选择NOP操作员，并设置时间延迟，单位为秒。
Smart组件LogicGate对数字信号进行逻辑操作。这个例子中，使用的逻辑门是NOP门，这个逻辑门按照选定的时间推迟后续操作。
- 10 在Smart组件编辑器内，单击信号与连接选项卡，再单击添加I/O连接。
- 11 在添加I/O连接窗口，建立下列连接。

源对象	源信号	目标对象	目标信号或属性	描述
PlaneSensor	SensorOut	LogicGate [NOP]	InputA	Plane Sensor检测到箱子后，其输出信号变高，向LogicGate发送SensorOut信号。LogicGate推迟Sink的Execute属性。
LogicGate [NOP]	Output	Sink	Execute（执行）	Sink收到LogicGate的信号后，触发Execute信号，删除这个箱子。

下一页继续

12 将Smart组件保存为程序库，以备复用。

为给料站配置工作站逻辑

添加和展开虚拟控制器的I/O信号

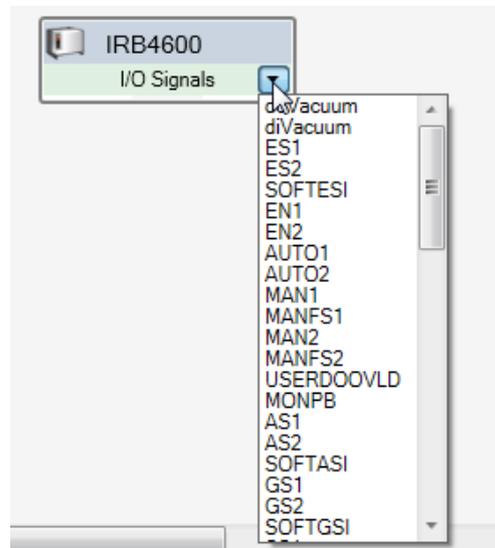
配置给料器的**工作站逻辑**前，向控制器添加所需的I/O信号，例如*diBoxInPos*、*diVacuum*和*doVacuum*。

- 1 在控制器浏览器内，扩大配置节点，再双击I/O系统。
- 2 在配置-I/O系统窗口内，在类型下右键单击信号，再在实例编辑器内添加所需信号。

必须重启控制器，以执行更改。

利用实例编辑器，添加到**虚拟控制器**的信号必须在工作站逻辑窗口的设计视图中展开，以创建各种工作站要素与虚拟控制器之间的图形化连接。

在工作站逻辑窗口，单击设计选项卡，再单击虚拟控制器的箭头，再选择必须展开的信号。



xx1800002954

配置工作站逻辑

- 1 在仿真选项卡上，在配置分组内单击工作站逻辑。这时工作站逻辑窗口打开。这个窗口显示构成**工作站**的所有组件。
- 2 单击信号和连接选项卡，再单击添加I/O连接。在添加I/O连接窗口，创建下列连接。

源对象	源信号	目标对象	目标信号或属性	描述
SC_InFeeder	doBoxInPos	IRB4600	diBoxInPos	<i>Line Sensor</i> 检测到箱子时，给料器向虚拟控制器发出 <i>diBoxInPos</i> 输出信号。
IRB4600	doVacuum	SC_VacuumTool	diAttach	虚拟控制器向SC_VacuumTool发出doVacuum信号。SC_VacuumTool模拟真空，并安装部件。

下一页继续

7 利用Smart组件和物理进行高级仿真

7.2 给料机示例

续前页

源对象	源信号	目标对象	目标信号或属性	描述
SC_VacuumTool	doAttached	IRB4600	diVacuum	SC_VacuumTool握住对象,并向虚拟控制器发送信号。



提示

或者,也可以在工作站逻辑窗口的设计视图中配置这些信号。

3 用下列代码段模拟给料机。

```
MODULE Module1
CONST robtarget
  pPick:=[[300.023,150,209.481],[0,-0.707106781,0.707106781,0],[0,0,0,0],
[9E+09,9E+09,9E+09,9E+09,9E+09,9E+09]];

!*****
!
! Procedure main
!
! Smart Component example, Pick and Place application.
!
!*****
PROC main()
WHILE TRUE DO
PickPart;
ENDWHILE
ENDPROC

PROC PickPart()

!** The robot moves to a wait position 200 mm above the pick
position. **

MoveJ Offs(pPick,0,0,200),v500,z1,tVacuum\WObj:=wobjInFeeder;

!** The robot waits for a box to pick at the infeder stop.
**

WaitDI diBoxInPos,1;

!** The robot goes to the pick position. **

MoveL pPick,v100,fine,tVacuum\WObj:=wobjInFeeder;

!** To attach the box, the robot turns on the digital output
signal "doVacuum" which is connected to the
Smart Component "SC_VacuumTool". **

SetDO doVacuum,1;
```

下一页继续

```
!** The robot waits for the digital input signal "diVacuum"
    to go high, which comes from "SC_VacuumTool"
and indicates that the box is attached. **

WaitDI diVacuum,1;

!** The robot moves up from the infeeder. **

MoveL Offs(pPick,0,0,200),v500,z1,tVacuum\WObj:=wobjInFeeder;

!** The robot moves to the drop position above the pallet. **

MoveL
    Offs(pPick,0,-800,200),v500,fine,tVacuum\WObj:=wobjInFeeder;

!** To detach the box, the robot turns off the digital output
    signal "doVacuum" which is connected to the
Smart Component "SC_VacuumTool". **

SetDO doVacuum,0;

!** The robot waits for the digital input signal "diVacuum"
    to go low, which comes from "SC_VacuumTool" and
indicates that the box is detached. **

WaitDI diVacuum,0;

!** The wait time simulates the time it takes for a real vacuum
    gripper to loose the vacuum. **

WaitTime 0.5;
ENDPROC
ENDMODULE
```

7 利用Smart组件和物理进行高级仿真

7.3 利用物理进行线缆仿真

7.3 利用物理进行线缆仿真

概述

工作站中，连接机器人的线缆会受到严重磨损，导致其使用寿命缩短。RobotStudio的物理启用线缆仿真有助于选择正确的线缆材料，从而准确地设计线缆长度、半径和安装高度，优化线缆性能。

创建一根缆线

- 1 点击建模 (Modelling) 选项卡创建 (Create) 功能组中的缆线 (Cable) 以创建缆线，接着创建缆线 (Create Cable) 窗格打开，设置缆线属性，如长度、半径、材料等。
另外，也可从物理 (Physics) 上下文选项卡创建缆线。
- 2 在工作站/机器人中点击，以增设缆线的起点和终点。
- 3 选择缆线上一点，拖拽该点，以增设控制点。也可在创建缆线窗格中设置控制点。控制点可以是任一自由点或附着点。可用创建缆线窗格中的依附于列表框将缆线连接至任一对象。
- 4 点击创建 (Create)，新缆线显示在布局 (Layout) 浏览器中。

设置材料的属性。

选择其中一个选项，以设置/编辑缆线材料。

- 点击物理上下文选项卡刚性体功能组中的材料。物理材料窗格打开。您可从标准材料列表中选择，也可使用定制材料。点击编辑材料选项，以编辑材料属性。
- 右击建模 (Modelling) 浏览器中的某部分，点击物理\材料\材料属性 (Physics\Material\ Material Properties)，打开物理材料 (Physics Material) 窗格。您可从标准材料列表中选择要用的材料，或者也可用定制材料。点击编辑材料 (Edit Materials) 选项，以编辑材料属性。

修改缆线长度

- 1 在布置 (Layout) 浏览器中，右击缆线，接着点击修改缆线 (Modify Cable)，打开修改缆线 (Modify Cable) 窗格。
- 2 编辑必要参数，点击应用 (Apply)。

点击选项缩短 (Shorter) 或延长 (Longer)，以伸长缆线或使其歪斜。

应用特性到具体对象

使用行为特征来设置某一RobotStudio物件的各种运动相关特征。在仿真期间，物理对象遵循物理规则。右键单击布置浏览器中的某部分，选择物理，设置各种行为选项。可能出现如下设置：

- 非活动：在仿真期间，该物件不会与其他物件交互作用。
- 固定：在仿真期间，物件的位置固定不变。
- 运动：在仿真期间，RobotStudio控制物件的运动。
- 动态：在仿真期间，物件运动时，遵循物理规则。

同理，使用物理关节 (Physics Joint) 选项创建的任何关节都将遵循物理规则。所述选项包括旋转关节 (Rotational joint)、移动关节 (Prismatic joint)、球形关节 (Ball joint) 和锁紧关节 (Lock joint)。

下一页继续

物理仿真中的材料选择

RobotStudio中包含大量默认材料，用于在仿真中添加材料属性。您可以创建其中一项默认材料的副本，再对其属性进行操作，以影响仿真中各项目的表现。

属性	描述
密度	每体积单位的质量。
杨氏模量	衡量固体材料硬度的力学特性。
泊松比	泊松比衡量物体在被拉伸时出现的收缩。
恢复系数	两个对象相撞后，其最终与最初相对速度的比率，通常为0到1，其中1表示为完全弹性碰撞。
粗糙度（摩擦力）	摩擦力是抵抗相互滑动立体表面出现相对运动的力。
线缆属性	线缆在内部建模为带有弹簧的立体。这些弹簧可以对线缆产生减振效果，且其硬度可能变化。 除了标准属性以外，线缆会受到弹簧减振（接触减振）和硬度（杨氏模量）的影响。

物理建模中的碰撞几何体

调整机器人的运动行为以进行仿真时，调整效果在很大程度上取决于仿真参与对象的物理属性。重量、密度、表面摩擦力和重力作用等均可能使对象在**工作站**中的预测表现出现偏差。RobotStudio用对象的碰撞几何体进行碰撞计算。对PC而言，创建碰撞几何体是一项计算密集型功能，这是因为PC用更多CPU资源来进行碰撞计算。因此，建议在碰撞计算中必须排除静态对象。

RobotStudio在物理仿真中使用**碰撞几何体**和规则**几何体**来进行碰撞检测。

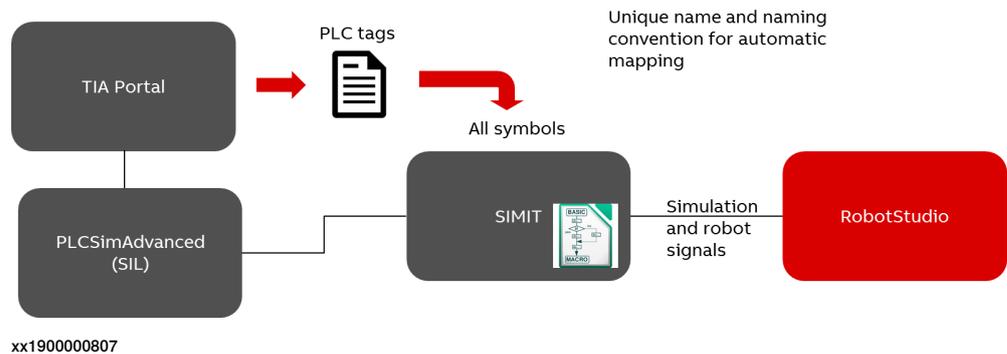
7.4 物理关节

关节定义了在一定情况下，应满足的刚性体相对于世界坐标系，或两个或以上刚性体相对于对方的几何关系。每个关节都建立在定义几何关系的基本关节或[链接](#)的基础上。电机、限值或锁具等二级关节根据这些基本关节行动。RobotStudio的可用关节有旋转、[移动](#)、[圆柱形](#)、[球形](#)和[锁紧](#)关节。

7.5 利用SIMIT SmartComponent进行虚拟调试

概述

SIMIT *SmartComponent* 实现西门子SIMIT仿真平台和RobotStudio之间的信号通信，以进行虚拟调试。SIMIT使用共享内存与RobotStudio通信。在SIMIT内创建共享内存。SIMIT将输入信号写入存储区，并从存储区读出输出信号。设置的概述图如下：



操作前提

同一台计算机上，必须安装RobotStudio 2019和SIMIT ULTIMATE 9.1和以上版本。

信号/符号

SIMITConnection Smart组件按照命名约定，识别三类**符号**，即机器人、工作站和过程符号。机器人符号为机器人控制器信号。工作站符号（非机器人信号）在仿真过程中控制PLC和传感器及启动器等各种**工作站组件**之间的连接。过程符号为只存在于SIMIT，且不会传送到RobotStudio的内部信号。

工作流程

使用下列工作流程来配置、启动和执行SIMIT和RobotStudio之间的信号交流。

- 1 在SIMIT内配置TIA项目。配置**符号**时，确保每个符号在TIA项目内都有唯一的名称。
- 2 通过TIA Portal，将符号以Excel符号文件的形式导出。
- 3 将符号文件导入SIMIT。
- 4 在SIMIT和PLC仿真器（PLCSim、*PLCSimAdvanced*、OPC或其他程序）之间成功耦合。
- 5 成功建立共享内存耦合，可通过RobotStudio使用。
- 6 过程符号只存在于SIMIT内，且必须通过SIMIT宏命令和UI等来处理。

下一页继续

7 利用Smart组件和物理进行高级仿真

7.5 利用SIMIT SmartComponent进行虚拟调试 续前页

7 将机器人和工作站符号导入共享内存，并进行下列设置。

Shared Memory	
Property	Value
Time slice	2
Shared memory name	SIMITShared Memory
Mutex name	SIMITShared MemoryMutex
Signal description in header	<input checked="" type="checkbox"/>
Header size	555
Big/Little Endian	little

xx1900000805

- 时间片：设置耦合交换数据的周期。时间片2是默认设置，对应周期为100ms。
- 共享内存名称：输入可以用于对共享存储区进行寻址的名称。
- 标题信号说明：选择SIMIT是否会创建扩展标题区。必须检查标题内的信号说明。
- 大/小端：小端表示先保存最低有效字节（最低内存地址）。必须选中该项。

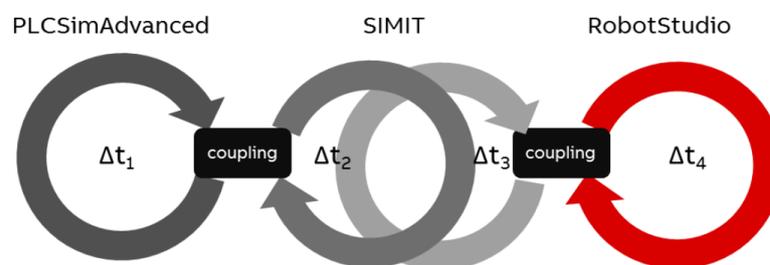
8 在SIMIT内启动仿真。

9 在RobotStudio内连接SIMITConnection *SmartComponent*。

- a 在RobotStudio内，在仿真选项卡的配置分组内单击工作站逻辑。
- b 在工作站逻辑窗口，单击添加组件，再在PLC下选择SIMIT Connection Smart组件。
- c 在布局浏览器内，右键单击SIMITConnection，再单击属性，输入共享内存的名称。由于RobotStudio与SIMIT通过共享内存连接，因此共享内存存在SIMIT和RobotStudio内的名称必须一致，这一点非常重要。
- d 启动SIMIT仿真，切换至RobotStudio。在布局浏览器内，右键单击SIMIT Connection，再单击连接，建立SIMIT与RobotStudio之间的连接。

10 在RobotStudio内启动仿真。

时间同步



$$\text{Max signal delay} = \Delta t_1 + \Delta t_2 + \Delta t_3 + \Delta t_4$$

xx1900000808

最大信号延时是单独产品周期时间的总额。周期结束后，耦合交换数据。这种延时会影响生产车间的总周期时间。通常在PLC和车间装置之间建立连接，由于这是一个设置等待信号，因此在继续仿真前会复制信号延时。这对仿真周期时间造成了巨大影响。

下一页继续

从RobotStudio到SIMIT检索机器人关节值

关节信号命名约定

可以检索从RobotStudio到SIMIT共享内存的关节值。仿真时，这些值每24毫秒更新一次。关节信号（实际数据类型）必须遵守共享存储区的下列命名约定。关节符号必须命名为`Joint[joint_index]symbol_id`或者

`Joint[system_name][mech_unit][joint_index]symbol_id`。

关节符号命名约定	描述
<code>Joint[joint_index]symbol_id</code>	<ul style="list-style-type: none"> <code>[Joint_index]</code> 为1—7之间的整数。根据这项约定，只能使用具有单个机械装置的一台机器人。 <code>symbol_id</code> 是可选的任意标识符，用于为关节确定描述性名称。<code>symbol_id</code> 是可选字段，可排除。例如要通过RobotStudio内单个机器人的轴3检索数据时，SIMIT内的符号名称为<code>[Joint{3}]</code>。
<code>Joint[system_name][mech_unit][joint_index]symbol_id</code>	<ul style="list-style-type: none"> <code>[system_name]</code> 是机器人系统的唯一标识，因此可通过RobotStudio检索多个机器人的关节值。 <code>[mech_unit]</code> 是机器人的机械单元。 <code>[joint_index]</code> 是1—7之间的整数。 <code>Symbol_id</code> 是可选用的任意标识符，可用于确定关节的描述性名称。<code>symbol_id</code> 是可排除的可选字段。例如，要通过RobotStudio中名为系统1的系统的机器人，利用其<code>ROB_1</code>机械装置的轴3检索数据时，SIMIT内的符号名为<code>Joint[System1][ROB_1][3]</code>。

操作步骤

这个过程需要处于活动状态的虚拟控制器。

- 1 在SIMIT中创建项目，在项目树视图内，右键单击耦合，再选择共享内存。
- 2 在输出窗口，输入关节符号名称。这个例子中的关节符号名称遵守规定的命名约定。

Symbol name	Address	Data type	Comment
Joint[1]	MD18	REAL	
Joint[Controller1][Rob_1][2]	MD25	REAL	

xx190000810

下一页继续

7 利用Smart组件和物理进行高级仿真

7.5 利用SIMIT SmartComponent进行虚拟调试

续前页

- 3 在共享内存窗口进行下列设置。

Shared Memory	
Property	Value
Time slice	2
Shared memory name	RS_SIMIT_1
Mutex name	SIMITShared MemoryMutex
Signal description in header	<input checked="" type="checkbox"/>
Header size	91
Big/Little Endian	little

xx1900000809

- 4 在RobotStudio内，在仿真选项卡的配置分组内单击工作站逻辑。
- 5 在工作站逻辑窗口，单击添加组件，再在PLC下选择SIMIT Connection Smart组件。
- 6 在布局浏览器内，右键单击SIMIT Connection，再单击属性，输入共享内存名称。由于RobotStudio与SIMIT通过共享内存连接，因此共享内存存在SIMIT和RobotStudio内的名称必须一致，这一点非常重要，例如RS_SIMIT_1。
- 7 启动SIMIT仿真，切换至RobotStudio。在布局浏览器内，右键单击SIMIT Connection，再单击连接，以建立SIMIT和RobotStudio之间的连接。成功建立连接后，SIMIT会显示关节值。

▼ Outputs		Reset filter	Symbol name	Address	Data type	Comment
0.6283185	Joint[1]			MD18	REAL	
-0.029089	Joint[Controller1][Rob_1][2]			MD25	REAL	
*						

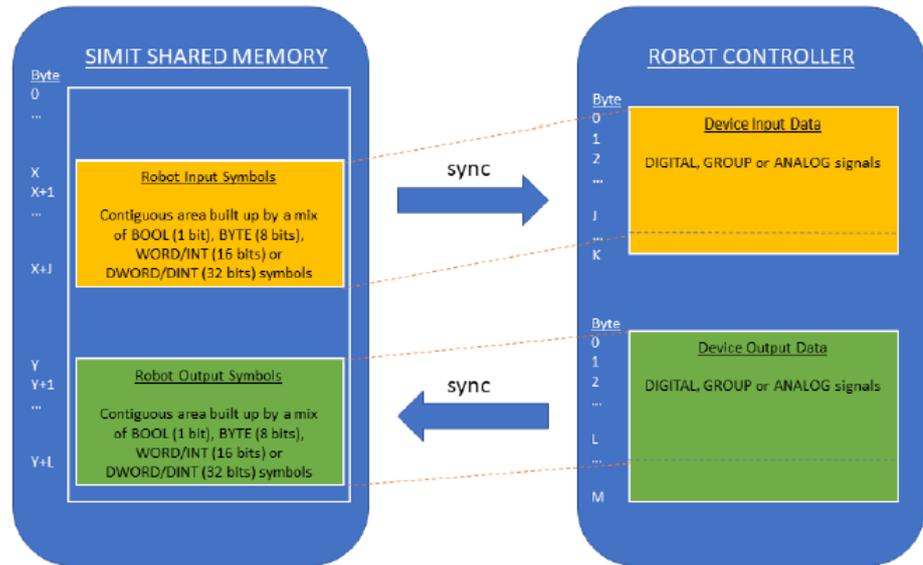
xx1900000811

下一页继续

将机器人信号与SIMIT耦合

机器人信号命名约定

基于以下条件，SIMIT *SmartComponent* 可以使一套SIMIT符号与采用机器人控制器的EIO配置的输入或输出装置同步。



xx190000832

- 特定EIO装置的机器人输入或输出符号必须包含连续的共享内存。
在下面这个例子中，SIMIT内显示了具有装置映射17的数字输入信号。为确保共享内存的连续性，使用了WORD数据类型的假位符号。WORD类型的符号在SIMIT中表示为16位。映射到装置[Dev123]的共享存储区自第一个字节开始，例如MW1中的“1”。Robot[Controller1][Dev123]Dummy1符号占两个字节。这就是RobotSignalInput映射到第三个字节M3.1的第一位的原因。这可以确保共享存储器内不存在存储器间距。

Default	Symbol name	Address	Data type	Comment
0	Robot[Controller1][Dev123]Dummy1	MW1	WORD	
	Robot[Controller1][Dev123]RobotSignalInput	M3.1	BOOL	

Name	Type	Value	Min Value	Max Value	Simulated	Network	Device	Device Mapping	Categ
MyAiSig	AI	0	0	0	No	DeviceNet	Dev123	8-15	
MyAOSign1	AO	0	0	222	No	DeviceNet	Dev123	0-7	
RobotSignalInput	DI	0	0	1	No	DeviceNet	Dev123	17	

xx190000837

- 机器人输入和输出符号区可以在共享存储器的任何地址启动，但需要始终映射至EIO装置输入或输出数据的起点。

下一页继续

7 利用Smart组件和物理进行高级仿真

7.5 利用SIMIT SmartComponent进行虚拟调试

续前页

- 机器人符号区的起点和终点由特定机器人系统和EIO装置的第一个和最后一个机器人符号确定。
- 共享内存内，机器人输入或输出符号区的规模必须小于或等于EIO装置输入或输出数据区的规模。
- 机器人符号可以属于任何数据类型：BOOL（1位）、BYTE（8位）、WORD/INT（16位）或DWORD/DINT（32位）。如果使用BOOL符号，除非该符号为无需分配最后位的最后一个字节，否则字节内的所有位均必须分配给BOOL符号。对机器人符号而言，不支持实际类型。
- SIMIT的机器人符号无需与机器人控制器的单独I/O信号相对应（或必须具有相同规模）。例如：
 - 单字节（8位）机器人符号可以映射至装置数据，形成机器人控制器的8个数字I/O信号。
 - 2WORD（各16位）机器人符号可以映射至机器人控制器的32位群信号。可以创建与特定符号完全对应的机器人符号，例如可以创建BOOL（1位）机器人符号，对应机器人控制器内的数字I/O信号。

机器人符号命名约定	描述
Robot[system_name][device_name]symbol_id	<ul style="list-style-type: none">• [system_name]是机器人系统的唯一标识，因此可以连接从多个机器人到PLC的信号。• [device_name]是采用机器人控制器EIO配置的装置名称。• [symbol_id]是任意标识符，使不同机器人符号在SIMIT内均是独一无二的。 例如，在SIMIT机器人系统System1内，PLC EIO装置的第一个输入数据符号可以命名为Robot[System1][PLC]_IN1。

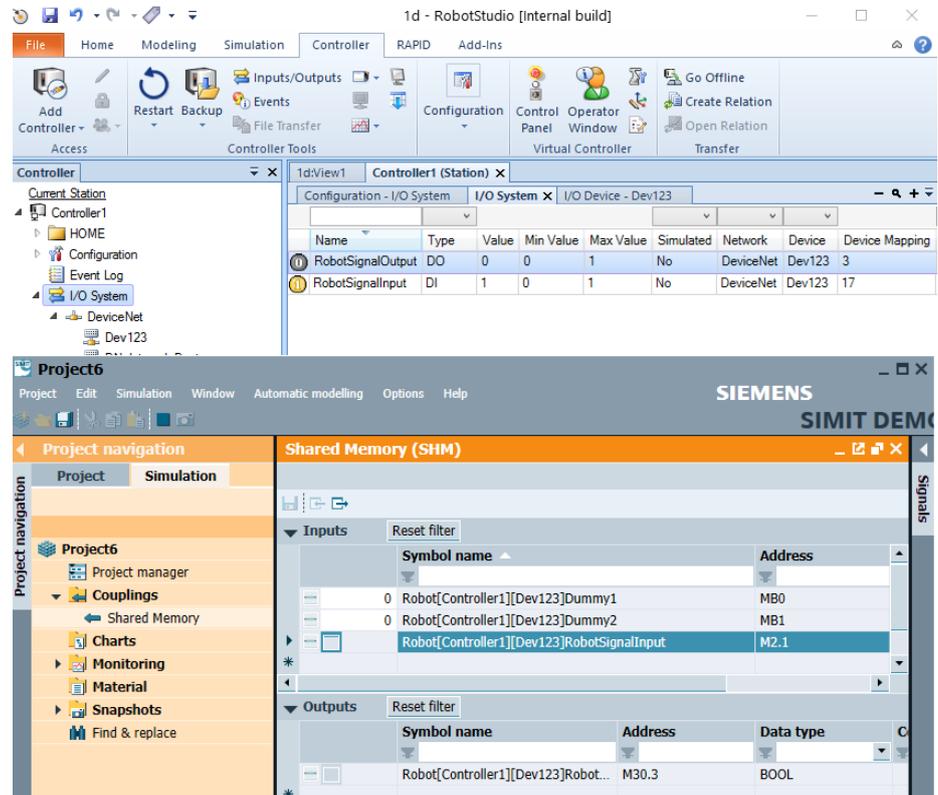
操作步骤

这个例子中需要具有DeviceNet装置的活动状态虚拟控制器。

- 1 在配置编辑器内，为装置（或任何装置）生成I/O信号，例如RobotSignalOutput和RobotSignalinout。
- 2 在RobotStudio内，在仿真选项卡的配置分组内单击工作站逻辑。
- 3 在工作站逻辑窗口，单击添加组件，再在PLC下选择SIMIT Connection Smart组件。
- 4 在布局浏览器内，右键单击SIMITConnection，再单击属性，输入共享内存名称。由于RobotStudio与SIMIT通过共享内存连接，因此共享内存存在SIMIT和RobotStudio内的名称必须一致，这一点非常重要，例如RS_SIMIT_1。
- 5 切换到SIMIT，按照规定的命名约定，添加输入和输出符号。

下一页继续

- 6 启动SIMIT仿真，切换至RobotStudio。在布局浏览器内，右键单击 **SIMITConnection**，再单击连接，以建立SIMIT和RobotStudio之间的连接。成功建立连接后，SIMIT的I/O信号自动连接至SIMITConnection **Smart**组件。



xx190000831

工作站信号与SIMIT耦合

工作站信号命名约定

仿真过程中，工作站信号控制PLC和传感器和执行器等各种工作站元素之间的连接。**Smart**组件在RobotStudio中复制这些工作站元素，显示必须连接到PLC的I/O信号。工作站信号可以使用SIMIT中的任何信号类型。BOOL符号分配给RobotStudio中的数字信号，REAL信号更改为模拟信号，同样BYTE、WORD、INT、DWORD和DINT符号转换为组信号。

要自动映射PLC和工作站逻辑内的其他Smart组件，信号在PLC和Smart组件内的名称必须一致。这种独一无二的名称有助于RobotStudio找到正确的Smart组件，并在PLC内映射相应符号。如果多个组件均使用相同信号名称，那么用户必须在**工作站逻辑**内进行手动映射。

操作步骤

这个例子中需要处于活动状态的**虚拟控制器**。

- 1 在RobotStudio内，在仿真选项卡的配置分组内单击工作站逻辑。
- 2 在工作站逻辑窗口，单击添加组件，再在PLC下选择SIMIT Connection Smart组件。

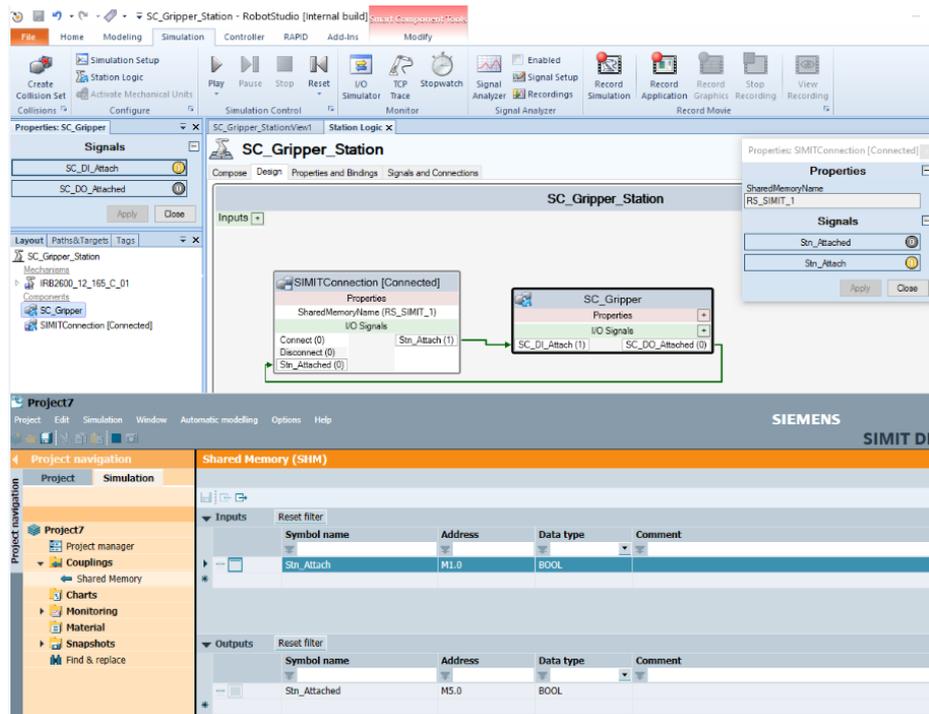
下一页继续

7 利用Smart组件和物理进行高级仿真

7.5 利用SIMIT SmartComponent进行虚拟调试

续前页

- 3 在布局浏览器内，右键单击**SIMIT Connection**，再单击属性，输入共享内存名称。由于RobotStudio与SIMIT通过共享内存连接，因此共享内存存在SIMIT和RobotStudio内的名称必须一致，这一点非常重要，例如**RS_SIMIT_1**。
- 4 切换至SIMIT，并在输入和输出下添加I/O信号，例如**Stn_Attach**和**Stn_Attached**。
- 5 启动SIMIT仿真，切换至RobotStudio。在布局浏览器内，右键单击**SIMIT Connection**，再单击连接，以建立SIMIT与RobotStudio之间的连接。成功建立连接后，SIMIT的I/O信号自动连接到SIMITConnection Smart组件。



xx190000830

8 配置和共享

8.1 保存和加载RAPID程序与模块

概述

在RobotStudio中创建仿真的其中一个目的是创建机器人程序，该程序应可以转移至**实际控制器**。RAPID程序保存在**虚拟控制器**内，即各**工作站**的控制器。可以保存整个程序或具体模块。

可通过三种方式与目标控制器共享这些程序，包括将程序以文件形式保存在上位机中、将这些文件转移到目标控制器和创建备份后在目标控制器内恢复文件或用转移功能转移文件。

8 配置和共享

8.2 工作站共享

8.2 工作站共享

概述

用Pack & Go功能创建活动工作站的文件包 (*.rspag)。Unpack & Work功能可以用于在另一台计算机上解压Pack & Go文件。Pack & Go文件内不含RobotWare，但包含构成工作站的RobotWare插件。所需RobotWare必须安装目标计算机内，但任何所需RobotWare插件均包含在Pack&Go文件内，或由该文件分发。

Pack&Go文件格式是建议用于分项RobotStudio工作站的方式。

打包工作站

- 1 在文件选项卡上，在共享下单击Pack and Go。这时Pack & Go对话框打开。
- 2 输入数据包名称，然后浏览并选择数据包的位置。
- 3 如有需要，可选择密码保护包复选框。
- 4 在密码框输入密码以保护数据包。
- 5 点击 OK (确定)。

解包工作站

- 1 在文件选项卡上，单击打开，然后浏览文件夹。选择Pack&Go文件，这时Unpack & Work向导打开。
- 2 在欢迎使用解包向导页面上，点击下一步。



注意

将有密码保护的Pack&Go文件加载到工作站时需使用密码。

- 3 在选择包页面，单击浏览器，再选择Pack & Go文件 (待解压) 和目标文件夹。单击下一步。
- 4 在程序库处理方式页面，选择目标程序库。有两个选项可供选择，即从PC本地加载文件和从Pack & Go加载文件。单击选择选项，确定用于加载所需文件的位置。



注意

Pack & Go的工作站文件使用库文件 (*.rslib)。如果PC有更新版本的库文件，那么应选择从PC本地加载文件，加载库文件的PC版。

- 5 在控制器系统页面中，选择RobotWare版本，然后单击位置，以访问RobotWare插件。或者，选择自动恢复备份的复选框。单击下一步。
- 6 在解包准备就绪页面，查看解包信息然后单击结束。
- 7 在解包已完成页面上，查看结果，然后单击关闭。



注意

在解包操作时，如果您选择**Copy configuration files to SYSPAR folder**选项，那么**Pack& Go**文件中备用虚拟控制器的配置（CFG）文件将被复制到新**虚拟控制器**的SYSPAR文件夹。这样可以避免在I-启动期间丢失配置数据。对于如涂料系统等复杂配置，选择该选项。

8.3 捕捉选中屏幕

概述

屏幕截图包含的以下两个功能，在示范及培训时非常有帮助：

- 通过截图功能，可以捕捉应用程序的图像。
- 通过录制短片功能，您可以记录您在RobotStudio中的工作，可以选择是记录整个GUI还是仅记录图形窗口中的工作。

创建截图

使用屏幕截图功能捕捉整个应用或活动文件窗口的图像，例如图像窗口。可使用键盘快捷键`CTRL+B`或快速访问工具栏的屏幕截图按钮实现屏幕截图。

要启用快速访问工具栏的屏幕截图命令：

- 1 单击快速访问工具栏，再在下拉菜单中单击自定义命令。选项：通用：屏幕截图。
自定义命令和快速访问工具栏对话框打开。
- 2 在显示命令的设备方框内，选择其他命令，再选择屏幕截图。
- 3 单击添加>>按钮，将该选项添加到快速访问工具栏，再单击关闭。
屏幕截图图标添加到工具栏。
- 4 在快速访问工具栏，单击屏幕截图，将屏幕截图保存到C:\Users\`<user name>`\Pictures文件夹。

录制短片

概述

RobotStudio提供了三个录制短片的选项，分别为录制仿真、录制应用和录制图形。其中，录制应用选项记录RobotStudio的整个用户界面，包括仿真的光标和鼠标点击情况。这些录像用于展示具体功能。录制仿真选项与录制应用类似，但录制时采用虚拟时间。

仿真录像

- 1 在仿真选项卡上，在录制短片分组内单击录制应用，捕捉整个应用窗口，或者单击录制图形，只捕捉图形窗口。
- 2 录制后，单击停止录制。
- 3 点击 **View Recording** (查看录像) 重放最近捕获的内容。

8.4 录制仿真

只录制图形视图，用虚拟时间录制画面。采用虚拟时间的优势是，由于使用虚拟时间戳录制画面，因此录制不会受到PC配置或录制时PC负载的影响。

- 1 在 **Record Movie** (录制短片) 组中，点击 **Record Simulation** (仿真录像) 将下一个仿真录制为一段视频。
- 2 录制后，单击停止录制。
仿真录像将保存在默认的地址，您可以在输出窗口查看该地址。
- 3 单击查看录像即可回放录像。

8 配置和共享

8.5 创建仿真的三维动画

8.5 创建仿真的三维动画

概述

使用工作站演示功能可以在没有安装RobotStudio的计算机上进行3D工作站演示。该功能将工作站文件和3D演示文件打包到一起。也可以使用该功能播放仿真录像。

操作前提

- Visual C++ Redistributable for Visual Studio 2015.
- 回放计算机上必须安装 .NET Framework 4.5。

创建或加载工作站演示

- 1 在文件选项卡上，单击共享，再选择将工作站保存为查看器。
- 2 选择合适的位置，输入文件名，再单击保存。
 - 选中启动时显示备注选项并在框中添加文本。这个备注会在工作站查看器启动时显示。
 - 要将仿真保存为工作站查看器，在仿真控制分组内，点击运行按钮的下部，再选择录制到查看器。这次仿真可以保存为*.exe和*.gltf (gltf文件)格式。



注意

“录制到查看器”在**时间片模式**下启用，而在启用**自由运行**模式时禁用。

- 3 要加载 Station Viewer（工作站查看器），在目标计算机上双击程序包（.exe）。在输出窗口中会出现提示信息。内含的工作站文件会自动加载并显示在3D视图中。



注意

工作站查看器将承继RobotStudio的默认设置。要自定义这些设置，可以在文件选项卡单击选项，以编辑设置。

仿真

运行仿真时，将录制对象的移动和可见性。可以选择工作站查看器中是否包含该录像。工作站查看器中包含录制的仿真时，仿真控制按钮将启用。

8.6 将RAPID程序部署到实际控制器中

概述

使用转移功能，将 **RAPID** 程序（在虚拟控制器中 **离线** 创建的程序）转移到车间的实际控制器或另一个虚拟控制器。利用转移功能，您还可以对比 **虚拟控制器** 和 **实际控制器** 内的数据，再选择待转移的数据。

用于传输数据的关系

要转移数据，必须定义两个控制器之间的关系。Relation规定了在两个控制器之间转移数据的规则。

创建 Relation

控制器浏览器中列出了两个控制器时，可建立它们之间的Relation。要建立Relation：

- 1 在控制器选项卡的传输组中，单击创建关系。
建立关系对话框打开。
- 2 为此关系输入一个关系名称。
- 3 从列表中选择第一控制器（First Controller）。
第一控制器也被称为“源”，它包含要传输的数据。
- 4 在列表中指定第二控制器。这可以是**实际控制器**，也可以是另一**虚拟控制器**。
第二控制器也被称为“目标”，它接收传输来的数据。
- 5 点击 OK（确定）。
控制器之间的关系现已创建。

Relation对话框打开，这时您可以配置和执行转移。控制器的Relations在控制器浏览器的Relations节点下列出。



注意

关系属性将保存在一个XML文件中。此文件位于第一个控制器（源）内系统文件夹的内部文件夹下。

传输数据

在 *Relation* 对话框中，可以配置数据传输的细节，并执行传输。

要打开 *Relation* 对话框，请双击某个关系。或者在控制器浏览器中选择某个关系，然后在传输组中单击打开关系。

配置传输

执行转移前，在 *Transfer Configuration* 标题下，对待转移的数据进行配置。按照下列指南进行转移配置。

- 使用 *Included* 列中的复选框包含或排除在树视图中显示的对应项。所包含模块中的所有项都将被传输。模块中其他未列出的项，比如备注、记录等，将自动包含在传输中。
- *Action* 栏根据包含或排除的项目，显示转移操作结果的预览。
- 如果在源和目标控制器都存在某个模块，并且 *Action* 列显示了 *Update*，则请单击分析列中的比较。这时 *Compare* 框打开，其中的不同窗格显示 **模块** 的两个版

下一页继续

本。受影响的行将突出显示，并且您还可以浏览更改位置。您可以选择以下比较选项之一：

- 源与目标 - 比较源模块和目标模块
- 源与结果 - 比较源模块和完成传输操作之后所得到的模块
- 默认情况下，BASE（模块）、工作对象数据和工具数据将被排除在外。
- 无法包含BASE模块的工作对象数据 wobj0、工具数据 tool0 和载荷数据 load0。

只能传输以下任务：

- 拥有对目标控制器的写访问权限（必须手动获得）。
- 任务不在运行。
- 程序执行状态为“已停止”。

执行转移

在*Transfer*标题下将显示源和目标模块，以及表明了传输方向的箭头。通过单击更改方向，可以更改传输方向。这还将使源和目标模块发生对调。

要执行传输，请单击立即传输。随即会打开一个对话框，其中显示了传输概况。单击是，以完成传输。在输出窗口中将显示各个模块的传输结果。

在以下情况中，立即传输按钮将被禁用：

- 所包含的任务均不可传输。
- 要求写访问权限，但不具备此权限。



注意

如果多个模块中有一个失败，则会显示以下错误消息。

```
Module xxx.zzz has failed. Do you want to continue?
```

9 安装机器人控制器软件

9.1 用系统生成器管理RW 5

9.1.1 系统生成器简介

概述

本节介绍了如何创建、修改及复制系统至虚拟或真实控制器。这些系统能被转化为引导盘并加载至真实控制器。

系统规定了要使用的机器人型号和RobotWare选项，还保存有机器人配置和程序。因此即使工作站之间拥有类似的设置，也推荐每个工作站拥有各自独立的系统。否则，当对一个工作站进行修改时，会意外修改另一工作站内的数据。



注意

请使用系统生成器创建并修改基于RobotWare 5.xx的系统。使用安装管理器创建和修改RobotWare 6.0及更高版本。

关于虚拟和真实系统

在虚拟控制器上运行的系统可以是有真实RobotWare许可的并在真实控制上创建的真实系统，也可以是使用虚拟许可创建的虚拟系统。

当使用真实系统时，RobotWare许可文件规定了机器人使用的选项，可以帮助您正确配置系统。真实系统既可以在虚拟控制器上运行，也可以在真实IRC5控制器上运行。

当使用虚拟许可时，所有的选项和机器人类型都可选，这样有助于您进行评估，但同时需要您在创建系统时进行进一步的配置。使用虚拟许可创建的系统只能在虚拟控制器上运行。

操作前提

要创建系统可以将一个已定义的模板系统应用至工作站，重用现有系统或使用RobotStudio基于工作站布局创建系统。

要创建系统必须满足如下条件：

- 必须在计算机上安装 RobotWare 媒体池。
- 如果要创建在真实控制器上运行的系统，您必须拥有RobotWare许可。RobotWare许可密钥规定了哪个机器人和哪些RobotWare选项在控制器上运行。许可密钥随控制器一起交付。
- 如果您要创建一个仅在虚拟环境运行的系统，您可以使用虚拟许可密钥。虚拟密钥由系统生成器向导生成。当使用虚拟密钥时，您需要在向导的修改选项页面选择您要使用的机器人类型和RobotWare选项。
- 要将系统加载至真实控制器，您需要首先将您的计算机连接至控制器的以太网端口或服务端口。

9 安装机器人控制器软件

9.1.2 查看系统属性

9.1.2 查看系统属性

概述

所有通过系统生成器生成的系统都保存在您本地计算机上。推荐您将这些系统保存至专门的系统目录。

查看系统属性

要查看系统属性并添加备注，请执行以下操作：

- 1 在 **System Builder** (系统生成器) 对话框中的 **Systems** (系统) 框中选择系统。
如有必要，在 **System directory** (系统目录) 列表中，导览至要存储系统的文件夹。
- 2 系统属性随即显示在 **System Properties** (系统属性) 框中。如有需要，在 **Comments** (备注) 中键入备注，然后单击 **Save** (保存)。

9.1.3 构建新系统

概述

从 System Builder (系统生成器) 对话框启动用于构建新控制器系统的 **New Controller System Wizard (新控制器系统向导)** 。

启动向导

要启动向导，请执行下列操作：

- 1 单击 **System Builder (系统生成器)** 打开对话框。
- 2 在 **Actions (动作)** 组中，单击 **Create New (创建新系统)**，以启动向导。
- 3 仔细阅读欢迎页面上的信息然后单击 **下一步**。

指定系统名称和地址

执行以下步骤，指定您创建系统在您计算机上的保存地址：

- 1 在 **名称** 框中，输入您创建系统的名称。
- 2 在 **Path (路径)** 框中，输入通往您要将系统保存在其中的系统目录的路径。您也可以单击 **浏览** 浏览至系统目录。
- 3 单击 **下一步**。

输入RobotWare序列号

RobotWare序列号规定了当前系统使用的RobotWare版本和选项。

要创建在 IRC5 控制器或虚拟控制器上运行的系统，您至少需要两个序列号：一个用于控制器模块，另一个用于控制器柜内的每个驱动模块。许可密钥随控制器一起交付。

要创建仅在虚拟控制器上运行的系统（如虚拟IRC5），您可以使用虚拟序列号。使用虚拟序列号您可以为当前系统选择所有选项和机器人类型，但系统仅能在虚拟控制器上运行。

执行以下步骤输入控制器序列号：

- 1 在 **Controller Key (控制器序列号)** 框中，输入控制器序列号。您还可单击 **Browse (浏览)** 按钮选择许可文件。如果要创建仅在虚拟环境使用的系统，选中 **Virtual Key (虚拟序列号)** 复选框，向导将会生成控制器序列号。
- 2 在 **Media Pool (媒体库)** 框中，输入媒体库路径，或单击 **Browse (浏览)** 按钮找到 folder.system 文件
- 3 在 **RobotWare Version (RobotWare 版本)** 列表中选择所需的 RobotWare 版本。只可选择您使用的序列号许可的 RobotWare 版本。
- 4 单击 **下一步**。

输入驱动器序列号

输入驱动器序列号：

- 1 在 **驱动器序列号** 框中，输入驱动模块所需的序列号。您可以单击 **浏览**，打开许可文件。如果您使用的是虚拟控制器序列，向导将自动生成序列号。
- 2 单击 **驱动键**框旁边的右箭头按钮。驱动键随即显示在已添加驱动键列表中。真实系统的驱动器序列号决定了所连接的机器人型号。若使用虚拟系统，您可以在 **修改选项** 页面选择您所需的机器人型号。默认为IRB140。

下一页继续

9 安装机器人控制器软件

9.1.3 构建新系统

续前页

- 3 如果您要修改的是MultiMove系统，重复步骤1和2修改每个添加的驱动器序列号。

如果您使用MultiMove系统，请确保驱动器序列号的顺序和连接至控制模块的驱动模块移至，如有需要使用上下箭头调整驱动器序列号顺序。

- 4 如果您要现在就创建系统（不进行接下来的操作），单击 **完成**。

如果您要修改选项，添加选项，参数数据或添加附加文件到Home目录，单击 **下一步**。

添加选项

在此页面您可以添加选项，如外轴和特殊的应用程序等不包含在基本系统中的选项。要添加选项您需要有该选项的许可密钥，而且必须在已导入到了机器人系统库中。使用以下步骤添加选项：

- 1 在 **输入密码** 框中，输入选项密码。或单击 **浏览** 打开选项许可文件。
- 2 单击箭头按钮。

被解锁的选项将显示在 **已添加的选项** 列表中。



注意

如果同一附加选项存在多个版本，仅能选择最新的版本。要使用较旧的版本，请将机器人程序库中的其他版本移除。

系统生成器仅在所有参照附加选项和 RobotWare 媒体库都放在同一个文件夹时方可修改系统。如果系统使用嵌入 Pack and Go 的媒体库，则将无法修改。您必须将媒体库复制到一个普通媒体库文件夹并从备份创建系统。

- 3 重复步骤1和2修改您所需的所有选项。
- 4 选择创建系统，或继续完成向导。

如果您要现在就创建系统（不进行接下来的操作），单击 **完成**。

如果您要修改选项，添加选项，参数数据或添加附加文件到Home目录，单击 **下一步**。

修改选项

在此页您可以设置配置系统选项。若使用虚拟机器人控制器，您可以在此页选择要使用的机器人型号。修改选项时请执行以下步骤：

- 1 在 **选项** 树形结构中，展开您要修改选项所在的选项文件夹。
仅有使用选项密码解锁的选项可用。
- 2 修改选项。
- 3 重复步骤1和2修改您所要修改的所有选项。
- 4 选择创建系统，或继续完成向导。

如果您要现在就创建系统（不进行接下来的操作），单击 **完成**。

如果您要修改选项，添加选项，参数数据或添加附加文件到Home目录，单击 **下一步**。

下一页继续

添加参数数据

参数数据存储在参数数据文件中 (.cfg)。每个参数主题都有自己的参数文件。您可以为每个主题添加一个参数文件。要添加参数文件，请执行以下操作：

- 1 在 参数数据 框中，输入参数文件所在文件夹的路径。或单击 浏览 浏览至该文件夹。
- 2 在参数数据文件列表中，选择您要添加的文件单击箭头按钮。重复此步骤添加所有您所需的数据文件。

选中的文件将显示在 已添加参数文件 列表中。

重复步骤1和2添加您所需的其他文件。

- 3 选择创建系统，或继续完成向导。

如果您要现在就创建系统（不进行接下来的操作），单击 完成。

如果您要修改选项，添加选项，参数数据或添加附加文件到Home目录，单击 下一步。

向Home目录下添加文件

您可以向系统Home目录下添加任何格式的文件。当系统下载到控制器时，添加的文件也会同时被下载。要向系统Home目录添加文件，请执行以下操作：

- 1 在文件框内，输入您要添加到程序主目录的文件所在的文件夹路径。或单击 浏览 浏览至该文件夹。
- 2 在文件列表中，选择您要添加的文件然后单击箭头按钮。重复此步骤添加所有您所需的文件。

添加的文件将显示在 已添加的文件 列表中。

- 3 选择创建系统，或继续完成向导。

如果您要现在就创建系统（不进行接下来的操作），单击 完成。

如果您要修改选项，添加选项，参数数据或添加附加文件到Home目录，单击 下一步。

完成新控制器系统向导

使用以下步骤完成向导：

- 1 阅读系统概要。
- 2 如果您对系统满意，单击 完成。

如果您对系统不满意，单击返回对系统进行修改。

9 安装机器人控制器软件

9.1.4 修改系统

9.1.4 修改系统

概述

从“System Builder”（系统生成器）可以打开 **Modify Controller System Wizard**（修改控制器系统向导），用来修改现有的系统。此向导可帮助您执行的任务包括变更机器人、添加和删除外轴以及其他选项等。要修改正在运行的系统，必须先关闭此系统。

启动向导

要启动向导请执行以下操作：

- 1 如果系统当前在运行状态，在 **控制器** 菜单上，指向 **关机** 然后单击 **关机**。
 - 2 在 **Controller**（控制器）菜单上，单击 **System Builder**（系统生成器）以打开对话框。
 - 3 在 **System directory**（系统目录）列表中，输入或浏览到系统目录。在下方列表中选择所需的系统，查看系统属性，添加并保存任何的备注。
 - 4 在 **Actions**（动作）组中，单击 **Modify**（修改）。此时会启动向导。
 - 5 仔细阅读欢迎页面上的信息然后单击 **下一步**。
-

修改系统版本

系统可用的RobotWare版本由控制器序列号决定。该序列号对系统必不可少且不能修改。

要使用除当前版本外的RobotWare版本，请使用其他控制器序列号创建一个新系统。

要对程序版本做其他的修改请执行以下步骤：

- 1 要保留现在的RobotWare版本，选择 **是**，单击 **下一步**。
 - 2 要替换当前的RobotWare版本，选择 **不**，要替换。
 - 3 在 **机器人系统库** 框中，输入到机器人系统库的路径。或单击 **浏览** 浏览至该文件夹。
 - 4 在 **选择程序版本** 框中，选择您所需的RobotWare版本。仅有RobotWare序列号中包含的版本可用。
 - 5 单击 **下一步**。
-

添加或删除驱动器序列号

驱动器序列号与您控制器中的驱动模块相对应。如使用MultiMove系统，每个机器人都有各自的驱动模块（和驱动序列号）。您系统的序列号和您的控制器一并交付。

系统用虚拟机器人控制器密钥构件，虚拟驱动密钥由向导自动生成。当您为每个机器人添加了相应的虚拟驱动密钥后，请在修改选项页面中选择要使用的机器人型号。

要修改或删除驱动模块的的序列，请执行以下步骤：

- 1 要添加驱动模块的序列号，在 **输入驱动器序列号** 框中输入序列号，或使用 **浏览** 按钮浏览至序列文件所在的文件夹。
- 2 单击向右按钮。序列号将显示在 **已添加的驱动器序列号** 列表中。
如果您要修改的是MultiMove系统，重复步骤1和2修改每个添加的驱动器序列号。
- 3 要移除驱动模块，在 **已添加的驱动器序列号** 列表中选择相应的序列号，然后单击 **删除驱动器序列号**。

下一页继续

如果您要修改的时MultiMove系统，请重复步骤3移除每个驱动器序列号。

- 4 如果您使用MultiMove系统，请确保驱动器序列号的顺序和连接至控制模块的驱动模块移至，如有需要使用上下箭头调整驱动器序列号顺序。
- 5 选择创建系统，或继续完成向导。

如果您要现在就创建系统（不进行接下来的操作），单击 **完成**。

如果您要修改选项，添加选项，参数数据或添加附加文件到Home目录，单击 **下一步**。

添加或删除附加选项

要添加或删除附加选项，请执行以下步骤：

- 1 要添加插件，在输入密钥框，输入一个选项密钥。您也可以单击浏览按钮并浏览到选项的密钥文件。
- 2 单击箭头按钮。

被解锁的选项将显示在 **已添加的选项** 列表中。



注意

如果同一附加选项存在多个版本，仅能选择最新的版本。要使用较旧的版本，请将机器人程序库中的其他版本移除。

- 3 重复步骤1和2修改您所需的所有选项。
- 4 要移除插件，在附加选项的“已添加的选项”列表中，选择要删除的插件。
- 5 单击 **删除**。
- 6 选择创建系统，或继续完成向导。

如果您要现在就创建系统（不进行接下来的操作），单击 **完成**。

如果您要修改选项，添加选项，参数数据或添加附加文件到Home目录，单击 **下一步**。

修改选项

要修改选项，请执行以下步骤：

- 1 在 **选项** 树形结构中，展开您要修改选项所在的选项文件夹。
仅有使用选项密码解锁的选项可用。
- 2 修改选项。
- 3 重复步骤1和2修改您所要修改的所有选项。
- 4 选择创建系统，或继续完成向导。

如果您要现在就创建系统（不进行接下来的操作），单击 **完成**。

如果您要修改选项，添加选项，参数数据或添加附加文件到Home目录，单击 **下一步**。

添加或移除参数数据

参数数据存储在参数数据文件中（.cfg）。每个参数主题都有自己的参数文件。您可以为每个主题添加一个参数文件。要添加或删除参数文件，请执行以下操作：

- 1 要添加参数文件，在 **参数** 框中输入参数数据文件所在的文件夹路径，或单击 **浏览** 浏览至参数文件所在的文件夹。

下一页继续

9 安装机器人控制器软件

9.1.4 修改系统

续前页

- 2 在参数数据文件列表中，选择您要添加的文件单击箭头按钮。重复此步骤添加所有您所需的数据文件。

选中的文件将显示在 **已添加参数文件** 列表中。

重复步骤1和2添加您所需的其他文件。

- 3 如要删除参数数据文件，在 **已添加的参数文件** 列表中，选择要删除的文件。

- 4 单击 **删除**。

- 5 选择**创建系统**，或**继续完成向导**。

如果您要现在就创建系统（不进行接下来的操作），单击 **完成**。

如果您要修改选项，添加选项，参数数据或添加附加文件到Home目录，单击 **下一步**。

向Home目录添加后删除文件

您可以向系统Home目录下添加任何格式的文件，或将文件从Home目录中移除。当系统下载到控制器时，添加的文件也会同时被下载。要向系统Home目录添加或移除文件，请执行以下操作：

- 1 要添加文件，在 **文件** 框中输入文件所在的文件夹路径或单击 **浏览** 浏览至所需的文件夹。

- 2 在文件列表中，选择您要添加的文件然后单击箭头按钮。重复此步骤添加所有您所需的文件。

添加的文件将显示在 **已添加的文件** 列表中。

- 3 要移除文件，在 **已添加文件** 列表中，选择要移除的文件。

- 4 单击 **删除**。

- 5 选择**创建系统**，或**继续完成向导**。

如果您要现在就创建系统（不进行接下来的操作），单击 **完成**。

如果您要修改选项，添加选项，参数数据或添加附加文件到Home目录，单击 **下一步**。

完成修改控制器系统向导

使用以下步骤完成向导：

- 1 阅读系统概要。
- 2 如果您对系统满意，单击 **完成**。

如果您对系统不满意，单击**返回**对系统进行修改。

结果

当关闭向导时修改即生效。

如果系统需要下载的控制器，在修改生效后将系统重新下载到控制器。

如果系统是由虚拟控制器使用的，请使用**重启模式**重置控制器来重启控制器，以便让修改生效。

删除系统

要删除系统，请执行下列步骤：

- 1 在 **System Builder**（系统生成器）对话框中，选择要删除的系统，然后单击 **Delete**（删除）。

9.1.5 复制系统

复制系统

要复制系统，请执行以下步骤：

- 1 在 **System Builder** (系统生成器) 对话框中，选择系统然后单击 **Copy** (复制) 以打开对话框。
- 2 为新系统输入名称，路径，然后单击 **复制**。

9 安装机器人控制器软件

9.1.6 从备份创建系统

9.1.6 从备份创建系统

概述

使用系统生成器可以启动 **Create System from Backup Wizard** (从备份创建系统向导)，使用该向导可从控制器系统备份创建新系统。此外您还可以修改程序版本和选项。

启动向导

要启动向导，请执行下列操作：

- 1 在 **System Builder** (系统生成器) 对话框，单击 **Create from Backup** (从备份创建系统) 启动向导。
- 2 仔细阅读欢迎页面上的信息然后单击 **下一步**。

指定系统名称和地址

要指定系统地址，请执行以下步骤：

- 1 在 **名称** 框中，输入您创建系统的名称。
- 2 在 **Path** (路径) 框中，输入通往您要将系统保存在其中的系统目录的路径。您也可以单击 **浏览** 浏览至系统目录。
- 3 单击 **下一步**。

查找备份

要在备份中查找所需的系统，请执行以下步骤：

- 1 在 **Backup folder** (备份文件夹) 框中，输入备份所在文件夹的路径。或单击 **Browse** (浏览) 按钮浏览至该文件夹。单击 **Next** (下一步)。
- 2 在 **Media Pool** (媒体库) 框中，输入包含有相应 RobotWare 程序的媒体库路径。请确认备份信息随即显示在向导上。单击 **Next** (下一步)。

9.1.7 将系统下载至控制器

概述

所有从系统生成器访问到的系统都存储在您的计算机上。若要在机器人控制器上运行系统，您需要首先将系统下载到控制器上，之后重启系统。

下载系统

要将系统下载至控制器，请执行以下操作：

- 1 在系统生成器对话框，选择要下载的系统，然后单击 **将系统下载到控制器** 打开对话框。



注意

Download to Controller (下载到控制器) 对话框中将不显示硬件版本不兼容的系统。

- 2 为系统指定在控制器上的目的地。

请选择	如果
从列表中选择控制器 选项	控制器已经被自动检测到。
指定IP地址或控制器名称 选项	您的PC和机器人连接到同一网络。 在DHCP网络中，您可以仅使用控制器名称。
使用服务端口 选项	您的PC直接连接到控制器的服务端口。

- 3 如有需要，请单击 **测试连接** 确认计算机和控制器之间的连接正常。
- 4 单击 **下载**。
- 5 当系统提示 **Do you want to restart the controller now? (是否立即重启控制器)** 时，单击 **Yes (是)** 。

是	控制器立刻重启，下载的系统将自动启动。
No	控制器不会立刻重启。 要开始使用下载的系统，您需要： a 使用重启模式启动引导应用程序来重启控制器。 b 手动选择所需系统
取消	下载的系统将从控制器中移除。

9 安装机器人控制器软件

9.1.8.1 支持一个机器人和一个定位器外轴的系统

9.1.8 离线使用系统生成器的示例

9.1.8.1 支持一个机器人和一个定位器外轴的系统

概述

在本示例中，我们将使用系统生成器创建一个带IRB1600 机器人和一个IRBP250D的外轴变位机的离线系统，和使用该系统的RobotStudio工作站。

操作前提

当创建带变位机外轴的系统时，您需要机器人系统库和该变位机的选项序列号。在本例中，我们将使用demo 变位机的系统库和选项序列号。

本例中设定为RobotStudio和RobotWare系统库安装在Windows XP系统默认的文件夹下。如果使用的不是默认路径，请指定您的安装路径。

启动创建新控制器系统向导

要创建上述的系统，请执行以下操作：

- 1 单击 **System Builder** (系统生成器) 打开对话框。
 - 2 在对话框中，单击 **Create New** (创建新系统) 打开 **New Controller System Wizard** (新控制器系统向导)。
 - 3 阅读欢迎文本，并单击 **Next** (下一步) 继续至下一页。
-

输入控制器序列号

- 1 选择 **虚拟序列号** 复选框。虚拟序列号将显示在 **控制器序列号** 框中。在本例中我们将使用默认的系统库和RobotWare版本。
 - 2 单击下一步执行下一页的操作。
-

输入驱动器序列号

- 1 单击在 **输入驱动器序列号** 框旁的右箭头，为机器人添加驱动器序列号。
 - 2 单击下一步执行下一页的操作。
-

添加选项

请在此页面中添加所需变位机选项的序列号文件。

- 1 单击 **输入密码** 框旁边的 **浏览** 按钮查找并选择序列号文件。
在本例中，在 *C:\Program Files\ABB Industrial IT\Robotics IT\MediaPool\3HEA-000-00022.01* 文件夹下选择 *extkey.kxt*。



提示

在系统库中已安装了几个标准的变位机,并以变位机的编号命名,且以后缀名表示出该变位机适用于单个机器人系统还是MultiMove系统。

- 2 单击 **Enter key** (输入密码) 框旁的向右箭头按钮为变位机添加密码。
 - 3 单击 **下一步** 执行下一页的操作。
-

下一页继续

修改选项

当使用真实机器人序列号创建机器人系统时，序列号中会设定系统包含的选项。在本例中我们使用虚拟序列号。要设置变位机所需的选项，请执行以下操作：

- 1 向下拖动滚动条至 **RobotWare / Hardware** 组，并选择**709-x DeviceNet** 复选框。
该选项用来进行控制器和外轴跟踪之间的通讯。
- 2 向下拖动滚动条至 **DriveModule1 / Drive module application** 组，并展开 **ABB Standard manipulator** 选项。选择 **IRB 1600** 选项。
该选项将机器人型号设定为 IRB 1600-5/1.2。
- 3 向下拖动滚动条至 **DriveModule1 (驱动模块 1) > Drive module configuration (驱动模块配置)** 组，选择 **Drive System 04 1600/2400/260 (驱动系统 04 1600/2400/260)** 选项，展开 **Additional axes drive module (额外轴驱动模块)** 组并选择 **R2C2 Add drive (R2C2 添加驱动)** 选项。
 - a 展开 **Drive type in position Z4** 组并选择 **753-1 Drive C in pos Z4** 选项。
 - b 展开 **Drive type in position Y4** 组并选择 **754-1 Drive C in pos Y4** 选项。
 - c 展开 **Drive type in position X4** 组并选择 **755-1 Drive C in pos X4** 选项。

使用该选项为变位机添加驱动模块。



注意

使用最新的驱动系统时，执行以下操作：

向下拖动滚动条至 **DriveModule1 > Drive module configuration** 组；选择 **Drive System 09 120/140/1400/1600 Compact** 选项，展开 **Power supply configuration** 组并选择 **1-Phase Power supply** 或 **3-Phase Power supply** (视情况选择) > **Additional axes drive module > Additional drive**

- a 展开 **Drive type in position X3** 组并选择 **Drive ADU-790A in position X3** 选项
- b 展开 **Drive type in position Y3** 组并选择 **Drive ADU-790A in position Y3** 选项
- c 展开 **Drive type in position Z3** 组并选择 **Drive ADU-790A in position Z3** 选项

- 4 单击完成，成功创建系统。当在RobotStudio工作站中启动该系统时，您必须设置系统，为定位器加载一个模块并确保运动系统正常。

9 安装机器人控制器软件

9.1.8.2 带变位机系统的选项设置

9.1.8.2 带变位机系统的选项设置

概述

本节概述了创建变位机系统的RobotWare选项设置。请注意除要设置RobotWare选项之外，您还需要添加变位机的选项序列号。

变位机的引导启动安装和选项序列号

如果您在系统库安装了您所需要的变位机并有变位机序列号，则您可以使用系统库中的变位机文件。

如果没有，您可以使用RobotStudio安装的标准变位机。默认安装情况下机器人系统库的安装路径为 *C:\program files\ABB Industrial IT\Robotics IT\MediaPool*。在系统库中包含所有变位机文件，以变位机的编号命名。后缀名显示该变位机适用于单个机器人系统或MultiMove系统。

在 **System Builder**（系统生成器）的 **Additional option**（添加附加选项）页面，您应该打开变位机的媒体库文件夹库并选择 *extkey.kxt* 文件，添加变位机选项。

在单个机器人系统中的变位机选项

将变位机添加至单一机器人系统时，变位机和机器人添加至同一任务。以下列出了在 **System Builder**（系统生成器）的 **Modify Options**（修改选项）页面上要设置的选项：

- **RobotWare > Hardware > 709-x DeviceNet > 709-1 Master/Slave Single**
- 为了系统使用 ArcWare，也可选择添加 **RobotWare > Application arc > 633-1 Arc**
- **DriveModule 1 > Drive module configuration > Drive System 04
1600/2400/260 > RC2C Add drive > 753-1 Drive C in pos Z4 > 754-2 Drive
T in pos Y4 > 755-3 Drive U in pos X4**

在MultiMove机器人系统中的变位机选项

将变位机添加至 MultiMove 机器人系统时，应将变位机添加至其所属的任务（因此您还需要为变位机添加驱动器序列号）。以下列出了在 **System Builder**（系统生成器）的 **Modify Options**（编辑选项）页面上要设置的选项：

- **RobotWare > Hardware > 709-x DeviceNet > 709-1 Master/Slave Single**
- **RobotWare > Motion coordinated part 1 > 604-1 MultiMove Coordinated**
如有需要，展开 MultiMove Coordinated 选项并选择机器人过程选项。
- 为了系统使用 ArcWare，也可选择添加 **RobotWare > Application Arc > 633-1 Arc**
- **DriveModule 1 > Drive module configuration > Drive System 04
1600/2400/260 > RC2C Add drive > 753-1 Drive C in pos Z4 > 754-2 Drive
T in pos Y4 > 755-3 Drive U in pos X4**。其他驱动模块没有需要进行配置的附加轴。

9.2 用安装管理器管理RW 6和RW 7。

9.2.1 安装管理器

9.2.1.1 关于安装管理器

概述

本节介绍如何使用安装管理器创建、修改和复制在[实际](#)和[虚拟控制器](#)上运行的系统。



注意

使用安装管理器创建和修改`RobotWare` 6.0 及以上系统版本的系统。使用系统生成器按照`RobotWare`更早版本创建和修改系统。

关于真实和虚拟系统以及许可证文件

当使用真实许可证文件创建实际控制器时，许可证文件包含用户已经订购的选项，在大部分情况下无需额外配置。实际[许可证文件](#)用于创建[真实](#)和[虚拟控制器](#)。

当使用虚拟许可证文件创建虚拟控制器时，所有的选型和机器人类型都可选，这样有助于进行评估，但同时在创建虚拟控制器时需要更多配置。虚拟许可证文件只能创建虚拟控制器。

产品

[产品](#)是`RobotWare`、`RobotWare`插件以及第三方软件等不同软件的总称。产品既可以是免费的，也可以是许可型的。许可型产品要求有效的许可文件。

部署包和储存库

安装管理器可用于在USB存储器内离线创建安装包或更新包。这个包随后可从FlexPendant安装。储存库用于保存创建和修改[RobotWare](#)系统所需的一切文件。

操作前提

要创建系统，需满足以下条件：

- 在创建用于在实际控制器上运行的系统时，需要[RobotWare](#)许可证文件。许可文件随控制器交付。
- 创建虚拟使用的系统时，需要虚拟许可文件。所有[产品](#)都附带了虚拟许可文件。
- 要将系统安装至[实际控制器](#)，您需要首先将计算机连接至控制器的服务端口或以太网端口。

9 安装机器人控制器软件

9.2.1.2 启动与设置

9.2.1.2 启动与设置

启动安装管理器

在 **Controller** 选项卡，单击 **Configuration** 组中的 **Installation Manager** 来启动 **Installation Manager** 应用程序。

此窗口有两个选项。选择网络可创建**实际控制器**的系统，选择虚拟可创建**虚拟控制器**的系统。

设置应用程序首选项

使用安装管理器创建系统前，推荐将路径设置为**产品**、**许可证**和备份所在以及将创建虚拟系统的预定位置。

- 1 在**控制器**选项卡的配置组中，单击**安装管理器**。
- 2 在**安装管理器**窗口，单击**首选项**。首选项窗口将打开。
- 3 浏览并在相应列表中选择**产品路径**、**许可路径**、**虚拟系统路径**和**备份路径**。

用户名和密码框已经填入了随您的 RobotStudio 许可提供的默认凭据。这些凭据仅适用于**真实控制器**。

- 4 在**默认系统名称**框输入**默认系统名称**。当您创建新系统时，默认将分配此名称。
- 5 单击**确定**设置首选项。

高级用户可以选择安装**虚拟控制器**的位置。选择**虚拟产品安装路径**复选框，然后单击**浏览**选择目录。您可以在**下拉列表框**中查看选择的路径。清除复选框可启用**默认路径**。

设置文件

设置文件只包含选中的选项。当安装管理器连接到**机器人联轴器**时，安装管理器会从设置文件读取选项。任何对选项的修改都会映射在此文件中。

使用**设置按钮**用设置文件执行下列任务。

按钮	描述
导出设置	单击此按钮，导出 机器人控制器 的当前设置。
导入设置	单击此按钮，将设置导入 机器人控制器 。系统的当前设置将会在执行此操作前被清除。
添加设置	单击此按钮，添加设置到 机器人控制器 的当前设置。
复原	单击此按钮，恢复到 机器人控制器 的当前设置。

9.2.1.3 创建新的机器人控制器

为真实控制器创建新系统

- 1 在安装管理器窗口单击控制器，然后单击网络选项卡。
网络选项卡显示了局域网上所有可用控制器和/或通过服务端口连接的任何控制器的名称和 IP 地址。
- 2 在控制器列表中选择您的控制器并单击 **Open** (打开)。安装管理器从控制器提取信息。
- 3 单击新建。将会显示新建窗格。
- 4 在新建窗格的名称框，输入新系统的名称。
- 5 单击下一步。产品选项卡会被选中。
- 6 单击添加，选择产品窗口将会打开。选择产品清单文件并单击确定。



注意

对于RobotWare 7.0系统，添加RobotOS、RobotControl和RobotWareInstallationUtilities，单击确定，以创建包文件。这个包文件可用于多次安装。必须首先选择RobotControl。

如果您系统添加更多产品（例如插件），请再次单击添加并选择产品。要找到列表中未列出的产品，请单击浏览然后从特定位置选择文件。

- 7 单击下一步。许可选项卡会被选中。
- 8 单击添加，选择许可窗口将会打开。选择许可文件并单击确定。
重复以上步骤可在系统中添加多个许可文件。
- 9 单击下一步，选项选项卡将会被选中。窗格会显示系统选项、驱动模块和应用程序。您可以在这里自定义选项。
- 10 单击下一步，确认选项卡会被选中，并会显示系统选项概况。
- 11 单击应用将会在控制器上创建系统。



注意

对于RobotWare 7.0系统，这个文件包创建在首选文件夹内。

一旦安装完成，将会显示重启控制器对话框，单击是将重启控制器。单击否可稍后手动重启控制器，控制器会保存新系统或修改后的系统，所有变化将在下次重启后生效。



注意

修改RobotWare版本需要BootServer更新。BootServer更新要求必须重启控制器。因此当您修改RobotWare后，控制器将会自动重启。

为虚拟控制器创建新系统

- 1 在安装管理器窗口单击控制器，然后单击虚拟选项卡。
- 2 单击新建，新建窗格将会打开。
- 3 在新建窗格的名称框，输入新系统的名称。
- 4 单击下一步。产品选项卡会被选中。

下一页继续

9 安装机器人控制器软件

9.2.1.3 创建新的机器人控制器

续前页

- 5 单击添加，选择产品窗口将会打开。选择产品清单文件并单击确定。
如果您系统添加更多产品（例如插件），请再次单击添加并选择产品。要找到列表中未列出的产品，请单击浏览然后从特定位置选择文件。



注意

对于RobotWare 7.0系统，添加*RobotOS*、*RobotControl*和*RobotWareInstallationutilities*，单击确定，以创建包文件。这个包文件可用于多次安装。必须首先选择*RobotControl*。

- 6 单击下一步。许可选项卡会被选中。
- 7 单击添加，选择许可窗口将会打开。选择许可文件并单击确定。
重复以上步骤可在系统中添加多个许可文件。
- 8 单击下一步，选项选项卡将会被选中。此窗格会显示系统选项、驱动模块和应用程序。您可以在这里自定义选项。
- 9 单击下一步，确认选项卡会被选中，并会显示系统选项概况。
- 10 单击应用将会创建系统。



注意

对于RobotWare 7.0系统，这个文件包创建在首选文件夹内。

9.2.1.4 修改机器人控制器

修改真实控制器的系统

- 1 在安装管理器窗口选择控制器，然后选择网络选项卡。
- 2 在控制器列表中选择您的控制器并单击 **Open** (打开)。安装管理器从控制器提取信息。
- 3 选择希望修改的系统。
概况窗格会显示所选系统的系统选项。



注意

要能修改系统，系统必须首先被激活。选择希望修改的系统并按下激活按钮。

- 4 单击下一步。产品选项卡会被选中。属于所选系统的全部产品和插件将会在此显示。
 - 要升级/降级产品，请选择产品，然后单击 **Replace** (替换)。
 - 要移除产品，请选择产品，然后单击 **删除**。



注意

不能删除 RobotWare 产品。

- 5 单击下一步。许可选项卡将会被选中。所选系统的许可详情将会在此显示。您可以在这里添加/删除许可。
- 6 单击下一步。选项选项卡将会被选中。您可以在这里自定义选项。
- 7 单击下一步，确认选项卡会被选中，并会显示系统选项概况。
- 8 单击应用让修改生效。

一旦安装完成，将会显示重启控制器对话框，单击是将重启控制器。单击否可稍后手动重启控制器，控制器会保存新系统或修改后的系统，所有变化将在下次重启后生效。



注意

RobotWare版本的任何修改都要求 **BootServer**更新，而 **BootServer**更新则要求控制器重启。控制器将会自动重启。

修改虚拟控制器的系统

- 1 在安装管理器窗口，并选择控制器，然后选择虚拟。您可以在这里查看所有虚拟系统的列表。
- 2 选择希望修改的系统。
概况窗格会显示所选系统的系统选项。
- 3 单击下一步。产品选项卡会被选中。属于所选系统的全部产品和插件将会在此显示。
 - 要升级/降级产品，请选择产品，然后单击 **Replace** (替换)。

下一页继续

9 安装机器人控制器软件

9.2.1.4 修改机器人控制器

续前页

- 要移除产品，请选择产品，然后单击 删除。



注意

无法删除 **RobotWare** 产品。

- 4 单击下一步。许可选项卡将会打开。所选系统的许可详情将会在此显示。您可以在这里添加/删除许可。
- 5 单击下一步，选项选项卡将会打开。此窗格会显示系统选项、驱动模块和应用程序。您可以在这里自定义选项。
- 6 单击下一步，确认选项卡会被选中，并会显示系统选项概况。
- 7 单击应用让修改生效。

从真实控制器删除系统

- 1 在安装管理器窗口选择控制器，然后选择网络选项卡。
- 2 在控制器列表中选择您的控制器并单击 **Open** (打开)。安装管理器从控制器提取信息。
- 3 选择要删除的系统，然后单击删除。
选定的系统会被删除。



注意

无法检测到活动系统。首先启用另一个系统，或使用启动引导应用程序来停用系统。

从虚拟控制器删除系统

- 1 在安装管理器窗口，并选择控制器，然后选择虚拟或网络选项卡。您可以在这里查看所有虚拟系统的列表。
- 2 选择要删除的系统，然后单击删除。
选定的系统会被删除。



注意

当您为 **虚拟控制器** 创建系统时，对应的产品安装在用户的 APPDATA 目录，很多虚拟控制器系统都会指向这些 **产品**。因此，从虚拟控制器删除系统时，不会删除产品。

9.2.1.5 复制机器人控制器

从虚拟控制器复制系统到真实控制器

要将**虚拟控制器**复制到**实际控制器**，虚拟控制器系统必须是使用真实许可文件创建的。

- 1 在安装管理器窗口选择控制器，然后选择网络选项卡。
- 2 在控制器列表选择您的控制器并单击修改。安装管理器会从控制器提取信息。
- 3 单击新建，新建窗格将会打开。
- 4 在名称框中输入虚拟系统名称，然后在新建来源下单击虚拟系统选项。
- 5 单击选择打开选择虚拟系统窗格，选择相应的系统，然后单击确定。
- 6 单击下一步。成功选中产品选项卡会。属于所选虚拟控制器的全部产品和插件将会在此显示。
- 7 单击下一步。成功选中许可证选项卡。属于所选虚拟控制器的许可详情将会在此显示。
- 8 单击下一步。选项选项卡将会被选中。您可以在这里选择选项或取消选项选择来自定义选项。
- 9 单击下一步，确认选项卡会被选中，并会显示系统选项概况。
- 10 单击应用将会创建系统。

一旦安装完成，将会出现重启控制器对话框，单击是即可重启控制器。单击否即可在稍后手动重启控制器，控制器会保存新系统或修改后的虚拟控制器，所有更改将在下次重启后生效。

复制虚拟控制器

- 1 在安装管理器窗口，并选择控制器，然后选择虚拟选项卡。您可以在这里查看所有虚拟系统的列表。
- 2 单击新建，新建窗格将会打开。
- 3 在名称框中输入虚拟系统名称，然后在新建来源下单击虚拟系统选项。
- 4 单击选择打开选择虚拟系统窗格，选择相应的系统，然后单击确定。
- 5 单击下一步。产品选项卡会被选中。属于所选系统的全部产品和插件将会在此显示。
- 6 单击下一步。许可选项卡会被选中。属于所选系统的许可详情将会在此显示。
- 7 单击下一步。选项选项卡将会被选中。您可以在这里选择选项或取消选项选择来自定义选项。
- 8 单击下一步，确认选项卡会被选中，并会显示系统选项概况。
- 9 单击应用让修改生效。

9 安装机器人控制器软件

9.2.1.6 利用备份创建机器人控制器

9.2.1.6 利用备份创建机器人控制器

从实际控制器备份创建机器人控制器

- 1 在安装管理器窗口选择控制器，然后选择网络选项卡。
- 2 在控制器列表中选择您的控制器并单击 **Open** (打开)。安装管理器从控制器提取信息。
- 3 单击**新建**，新建窗格将会打开。
- 4 在名称框中输入机器人控制器名称，然后在新建来源下单击备份选项。
- 5 单击**选择**打开选择备份窗格，您可以选择某个特定备份系统然后单击确定。如果正确的 RobotWare 已经存在，则将会选中该版本。



注意

在备份路径的文件夹层次结构中，必须选择的有效备份系统文件夹的名称标为**粗体**。同样，所有有效备份系统的名称在文件夹层次结构中都标为**粗体**。用户必须选择一个有效备份文件夹，然后才能创建系统。

- 6 单击**下一步**，产品选项卡会被选中。属于备份的所有产品和插件将会在此显示。如有必要，您可以添加新增/其他产品和/或替换RobotWare版本。
- 7 单击**下一步**，许可证选项卡会被选中。备份的许可详情会在此显示。您可以查看备份的许可证。您可以在此添加新/更多许可证。
- 8 单击**下一步**。选项选项卡将会被选中，请在此选择选项或取消选项选择来自自定义选项。
- 9 单击**下一步**，确认选项卡会被选中，并会显示系统选项概况。
- 10 单击**应用**将会创建系统。
一旦安装完成，将会显示重启控制器对话框，单击是**将重启控制器**。单击**否**可稍后手动重启控制器，控制器会保存新系统或修改后的系统，所有变化将在下次重启后生效。

从虚拟控制器备份创建机器人控制器

- 1 在安装管理器窗口，并选择控制器，然后选择虚拟选项卡。您可以在这里查看所有虚拟系统的列表。
- 2 单击**新建**，新建窗格将会打开。
- 3 在名称框中输入系统名称，然后在新建来源下单击备份选项。
- 4 单击**选择**打开选择备份窗格，选择相应的备份系统，然后单击确定。
如果正确的 RobotWare 已经存在，则会选中该版本。如果 RobotWare 不存在，单击**替换**选择 RobotWare。



注意

在备份路径的文件夹层次结构中，必须选择的有效备份系统文件夹的名称标为**粗体**。同样，所有有效备份的名称在文件夹层次结构中都标为**粗体**。用户必须选择一个有效备份文件夹，然后才能创建系统。

- 5 单击**下一步**。产品选项卡会被选中。

属于备份的所有**产品**和**插件**将会在此显示。如有必要，您可以添加新增/其他产品和/或替换RobotWare。

- 6 单击下一步。许可证选项卡会被选中。您可以在这里查看备份系统的许可详情。
- 7 单击下一步。选项选项卡将会被选中，请在此选择选项或取消选项选择来自定义选项。
- 8 单击下一步，确认选项卡会被选中，并会显示系统选项概况。
- 9 单击应用即可成功创建虚拟控制器。

9 安装机器人控制器软件

9.2.1.7 机器人控制器重命名

9.2.1.7 机器人控制器重命名

机器人控制器重命名

无需重新安装即可实现实际控制器重命名。

- 1 在安装管理器窗口选择控制器，然后选择网络选项卡。
- 2 选择要重命名的活动系统。
- 3 单击Rename（重命名）。Rename System（重命名系统）对话框打开。
- 4 在Enter the new name for the system（输入系统的新名称）框，输入新名称。
- 5 单击Rename（重命名）。

9.2.2 两个协调工作机器人的MultiMove系统

9.2.2.1 使用系统构建器创建协调系统

概述

在本示例中，我们将使用系统生成器离线创建一个包含有一个IRB2400和一个IRB1600协调工作的机器人系统，和使用该系统的RobotStudio工作站。

启动创建新控制器系统向导

要创建上述的系统，请执行以下操作：

- 1 单击 **System Builder**（系统生成器）打开对话框。
- 2 在对话框中，单击 **Create New**（创建新系统）打开 **New Controller System Wizard**（新控制器系统向导）。
- 3 阅读欢迎文本，并单击 **Next**（下一步）继续至下一页。

输入名称和路径

- 1 在 **Name**（名称）框中，输入系统名称。名称中不能包含空格和非ASCII字符。在本例中，系统名称为 *MyMultiMove*。
- 2 在 **Path**（路径）框中，输入保存系统的文件夹路径，或单击 **Browse**（浏览）按钮浏览至所需的文件夹，或创建一个新文件夹。
在本例中，请将系统保存至 *C:\Program Files\ABB\RobotStudio\ABB Library\Training Systems*。
- 3 单击 **Next**（下一步）继续至下一页。

输入控制器序列号

- 1 选择 **虚拟序列号** 复选框。虚拟序列号将显示在 **控制器序列号** 框中。在本例中我们将使用默认的系统库和RobotWare版本。
- 2 单击下一步执行下一页的操作。

输入驱动器序列号

- 1 单击 **输入驱动器序列号** 框旁的向右箭头（两次），为每个机器人创建驱动器序列号。
- 2 单击下一步执行下一页的操作。

添加选项

- 1 本例中的系统不需要附加的选项。单击 **下一步** 执行下一页的操作。

修改选项

当使用真实机器人序列号创建机器人系统时，序列号中会设定系统包含的选项。在本例中我们使用虚拟序列号。

下一页继续

9 安装机器人控制器软件

9.2.2.1 使用系统构建器创建协调系统

续前页

在为多个机械手（最多 4 个）创建系统时，您必须为要启动的相关动作任务包含 RobotWare 选项 **MultiMove Independent** 或 **MultiMove Coordinated**。



注意

在创建 RobotStudio 机器人系统时，建议使用从布局创建系统功能。这样 MultiMove 会被自动添加。

要设置 MultiMove 系统所需的选项，请执行以下操作：

- 1 向下拖动滚动条至 **RobotWare / 运动坐标第 1 部分组**，选择 **MultiMove Coordinated** 复选框。
- 2 向下拖动滚动条至 **RobotWare / Engineering Tools 组**，选择 **Multitasking** 复选框。



注意

RobotWare 5.60 以及后续版本在 RobotWare 操作系统中包含了选项高级 **RAPID**。

- 3 向下拖动滚动条至 **DriveModule1 / Drive module application 组** 并展开 **ABB Standard manipulator** 选项。选择 **IRB 2400 Type A** 选项，机器人型号为 **IRB 2400L Type A**。
- 4 向下拖动滚动条至 **DriveModule2 / Drive module application 组** 并展开 **ABB Standard manipulator** 选项。选择 **IRB 1600** 选项，机器人型号为 **IRB 1600-5/1.2**。
- 5 单击 **完成** 完成系统创建。

9.2.2.2 使用安装管理器创建协调系统

概述

在本例中，我们将使用安装管理器创建一个协调的**离线**系统，用于新的RobotStudio**工作站**。

创建一个协调的系统

要创建上述的系统，请执行以下操作：

- 1 在安装管理器中，在**控制器** 页面中选择一个系统，然后单击下一步。
- 2 在产品页面中，单击**添加**，将显示选择产品对话框。
- 3 选择所需的产品，然后单击**确定**。
- 4 选择添加的产品，然后单击下一步。
- 5 在**Licenses“许可证”**页面中，选择所需的许可证，然后单击**Next“下一步”**。
- 6 在**选项”“**页面的**系统选项卡**下，选中**运动协调 > 多移动协调选项 > 604-1**复选框。
工程工具选项将自动展开。
- 7 在**工程工具选项**下，选中所需复选框，然后单击下一步。
- 8 在**确认**页面中，查看系统配置并单击**应用**，以创建系统。

此页刻意留白

10 按系统参数工作

10.1 系统参数

概述

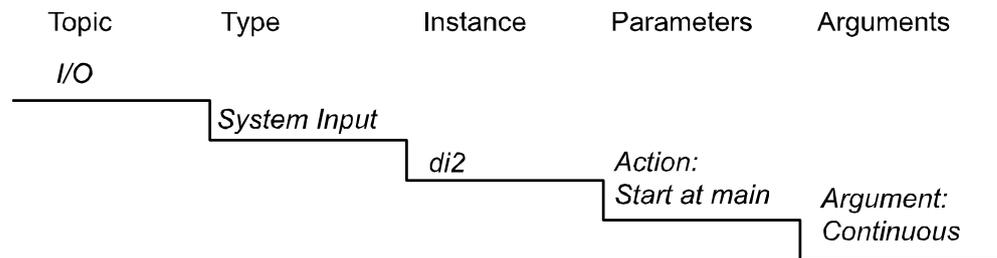
控制器配置包含六个主题，每个主题说明控制器的一个配置区域。控制器按照在交付时选择的`RobotWare`选件，在工厂完成配置。工厂默认配置只在更新或任何更改过程中更改。配置参数可保存为文本文件（*.cfg），在其中列出系统参数值。如果为参数分配了默认值，那么该参数将不在配置文件中列出。

创建控制器备份时，配置文件将保存在备份文件结构的`SYSPAR`文件夹中。恢复备份时，配置文件会加载到控制器存储器内。

在控制器系统文件夹中，`SYSPAR`文件夹保存在... \MySystem\SYSPAR\。控制器重置时，会加载这个文件夹内的配置文件。请注意，控制器重置时，会删除对配置和`RAPID`的更改。关于装置且不受正在执行程序影响的配置更改可以从`SYSPAR`文件夹加载。可以加载例如背景任务配置和相应`RAPID`模块等文件夹。

主题：	配置域：	配置文件：
Communication	通信协议与设备	SIO.cfg
Controller	安全性与RAPID专用函数	SYS.cfg
I/O	I / O板与信号	EIO.cfg
Man-machine communication	用于简化虚拟控制器工作的函数	MMC.cfg
Motion	机器人与外轴	MOC.cfg
Process	工艺专用工具与设备	PROC.cfg

主题是指一系列同类系统参数，代表控制器的配置区域。每个主题的单独立配置文件均会保存，也可以在创建备份时生成配置文件。类型控制参数定义。参数值通常在交付时事先确定。数值受数据类型限制，有时会在一个区间内。用户定义的选中类型变量就是这样的例子。某些情况下，系统参数会按照其数值，进一步构成子参数，也称为变元或行动值。下图展示了I/O信号`di2`的详细情况。



en080000183

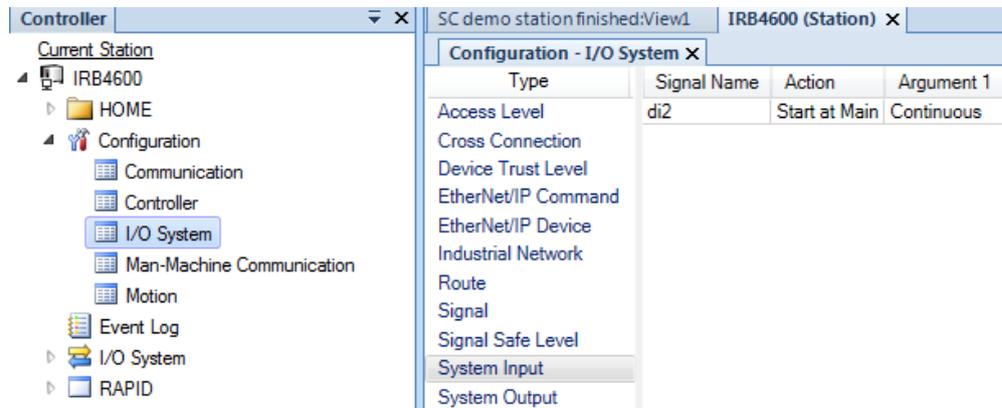
下一页继续

10 按系统参数工作

10.1 系统参数

续前页

用RobotStudio或FlexPendant配置系统参数。



xx1800003052

查看配置

- 1 要查看控制器主题，请在控制器选项卡上，展开控制器的配置节点。
所有主题将作为配置节点子节点显示。
- 2 要查看一个主题的类型和实例，双击所需主题节点。
配置编辑器打开，在类型名称列表内列出了该主题的所有类型。在实例列表内，其中的行会显示选中的类型，列会显示各实例的参数值。
- 3 要查看实例详细参数信息，双击该实例。
实例编辑器显示当前值，实例中每个参数的限制和约束。

10.2 添加实例

使用配置编辑器选择类型并创建该类型的新实例。例如，添加信号类型信号的新实例，在虚拟控制器中创建一个新信号。

- 1 在控制器选项卡上，展开控制器和配置节点，然后双击包含待添加实例所属类型的主题。这时配置编辑器打开。
- 2 在类型名称列表，选择要添加实例的类型。
- 3 在控制器菜单上，指向配置然后单击添加类型（文字类型替换为先前选定的类型）。

右键单击配置编辑器的任意位置，然后在快捷菜单菜单中选择添加类型。

一个使用默认值的新实例将添加并显示在实例编辑器窗口中。

- 4 单击 **确定** 保存新实例。

这时会验证新实例中的数值。如果数值有效，将保存该实例。另外，如果参数数值错误，也会显示相应通知。某些更改只有在控制器重启后才会生效。

10.3 复制实例

- 1 在控制器选项卡上，展开控制器和配置节点，然后双击包含待复制实例的主题。这时配置编辑器打开。
- 2 在配置编辑器的类型名称列表中，选择要复制实例的类型。
- 3 在实例列中，选择一个或多个要复制的实例。
如果您选择的多个实例并非所有参数都有同样的值，则在新实例中这些参数将不会有默认值。
- 4 在控制器菜单上，指向配置并单击复制类型（文字类型将替换为先前选定的类型）。
右键单击要复制的实例，然后在快捷菜单上选择复制类型。
实例编辑器窗口中成功添加并显示新实例，且新实例的值和复制的实例值一致。
- 5 更改实例名称，单击确认，保存这个新实例。
这时会验证新实例中的数值。如果数值有效，将保存该实例。另外，如果参数数值错误，也会显示相应通知。某些更改只有在控制器重启后才会生效。

10.4 删除实例

- 1 在控制器选项卡上，展开控制器和配置节点，然后双击包含待删除实例所属类型的主题。这时配置编辑器打开。
- 2 在配置编辑器的 **类型名称** 列中，选择您要删除实例所属类型。
- 3 在 **实例** 列中，选择一个或多个要删除的实例。
- 4 在 **控制器** 菜单上，指向 **配置** 然后单击 **删除类型**（文字类型将被替换为您先前选定的类型）。

您也可以右击要复制的实例然后在右键快捷菜单上选择 **复制类型**。

- 5 将显示提示框提示您是否要删除或保留该实例。单击 **是** 删除实例。这时会验证新实例中的数值。如果数值有效，将保存该实例。另外，如果参数数值错误，也会显示相应通知。某些更改只有在控制器重启后才会生效。

10.5 保存一个配置文件

主题配置参数信息可以保存为至配置文件，并存储至PC或其他网络硬盘中。

配置信息可以以后被加载到控制器中。因此，这些配置文件可以作为备份，也可以通过这种方式将配置信息从一个控制器转移到另一个控制器。

- 1 在控制器选项卡上，展开配置节点，然后选择要保存到文件的主题。
- 2 在控制器菜单上，指向配置，然后选择保存参数。
您也可以右击主题然后在右键快捷菜单上选择 保存系统参数。
- 3 在另存为对话框中，选择您要保存文件的地址。
- 4 单击保存。

10.6 保存多个配置文件

- 1 在控制器选项卡上，选择配置节点。
- 2 在 控制器 菜单上，指向 配置 然后选择 保存系统参数。
您也可以右击主题然后在右键快捷菜单上选择 保存系统参数。
- 3 在 保存系统参数 对话框中，选择多个要保存的主题，然后单击 保存。
- 4 在 浏览至文件夹 对话框中，选择文件要保存至哪个文件夹，然后单击 确定。
所选主题将保存为配置文件，以默认的名称存储在指定文件夹内。

10.7 加载配置文件

配置文件包含配置主题的系统参数。因此，这些文件非常用，既可以用作备份，也可以用于将配置从一台控制器转移到另一台控制器。将配置文件加载到控制器时，文件系统的主版本必须与控制器版本相同。例如：您不能将S4系统的配置文件加载到IRC5控制器。

- 1 在 **控制器** 选项卡上，选择配置节点。
- 2 在控制器菜单上，指向配置，然后选择**加载参数**。
也可以右键单击配置节点，再在上下文菜单中选择**加载参数**。这时选择模式对话框打开。
- 3 在选择模式对话框内，选择下列选项：
 - 选择**加载前删除现有参数**，用配置文件的配置替换主题的整体配置。
 - 单击**若无相同参数则载入参数**，在不修改已存在配置内容的情况下，将配置文件的新参数添加至主题。
 - 单击**加载参数并替换副本**，将配置文件的新参数添加到主题下，并使用配置文件中的值更新已存在的值。只在控制器中存在，而配置文件中不存在的参数则不会被修改。
- 4 单击 **打开**，选择要下载的文件，再次单击 **打开**。
- 5 在提示信息窗口，单击**确定**，以确认您要从配置文件加载参数。
- 6 当完成配置文件加载时，关闭选择模式对话框。
某些更改只有在控制器重启后才会生效。

11 机器人信号监控

11.1 信号分析器

概述

信号分析器用于记录从**实际或虚拟控制器**发出的机器人信号。用于实际控制器的信号分析器版本称为信号在线分析器。

- 要打开信号分析器，在仿真选项卡的信号分析器分组内，单击信号分析器。
- 要打开信号在线分析器，在控制器选项卡的控制器工具组中，单击信号在线分析器。

信号分析器的重要性

信号分析器的数据可以用于微调机器人行为，使机器人在生产中的性能达到最佳。例如，如果机器人用连续工艺运行，且恒定速度是关键因素，那么可以用信号分析器监控机器人移动系统发出的速度信号。持续监控有助于识别任何速度波动，可以追溯至造成速度波动的相应RAPID代码行。确定波动的根本原因后，可以编辑机器人程序，以纠正这些问题。

信号分析器还可以用于线缆仿真，这时物理信号将架空线缆张力、长度和扭曲。这些信号可以用于确认线缆磨损。根据这些信号数据，可更改线缆（路径和长度）和程序，以减少磨损。

11 机器人信号监控

11.2 监控信号

11.2 监控信号

信号分析器只能监控一组选中的信号。对于实际控制器和虚拟控制器，选择的信号不相同。下表提供了信号分析器可以监控的实际和虚拟控制器信号列表。

类别	可用信号
控制器信号	总电机功率
	总功耗
事件日志	全部域
I/O系统	全部信号
接点	J1-J6
	接近限制
目标点	静止点
	目标改变, 工具改变, 工件坐标系改变
TCP	大地坐标系最大线性加速
	方向 Q1-Q4 当前工件
	当前工件方向速度
	当前工件的位置 X、Y、Z
	机器人配置 cf1, cf4, cf6, cfx
	当前工件速度
Smart组件	全部信号
物理	线缆张力、长度和扭曲（仅适用于带有线缆的工作站）
停止距离估算	所有信号，只适用于虚拟控制器。
设备（查询）	CPU负载、CPU温度和RAPID存储器。

停止距离估算

这些信号显示了在规定时间步长内，机器人在紧急停止时的停止距离。例如，如果在时间=48ms时，关节J1的停止距离信号为7°，这表示如果机器人在t=48 ms的条件下停止时，J1将朝正向移动7°。

总电机功率

“总电机功率”信号显示了每个关节瞬时功耗的总和。这可以是正值或负值。

当某个接点加速时其瞬时功耗为正值，减速时则为负值。如果一个接点加速的同时另一个在减速，则减速接点的多出能量将由加速接点重新利用。如果所有接点的瞬时功耗都是负值，则多余的电力将无法被重新利用，只能在泄流器中消耗掉。

对于虚拟机器人，此信号基于典型条件下的标准机器人；对于真实机器人，信号基于实际条件下该特定机器人的转矩。对于真实机器人，电机功率信号的值取决于多个因素，如机器人的温度和电缆的长度等。



注意

“总电机功率”信号代表了机器人机械臂所消耗的电力而非从电网输入控制器机柜的电力。不包括控制器机柜所使用的电力。

下一页继续

总电机能量

总电机能量信号是功率随时间变化的集成。

信号用途

“总电机功率”和“总电机能量”信号旨在提供机器人所使用电力和能量的估计值。对于虚拟机器人，这些信号可用于确定电力使用的峰值情况，以便机器人程序员能调整机器人程序，以便降低功耗。对于真实机器人，这些信号可用于比较运行相同机器人程序时，不同机器人的功耗情况，查看是否有任何机器人与其他机器人有显著不同。任何此类差异可能意味着该机器人需要维护。

接近限制

“接近限制”检查每个[关节](#)距离最近限制的距离。如果有任何关节距离限制都小于20度，则“接近限制”信号会显示当前值。否则该信号值将会是保持在20度。如果超过一个关节距离限制少于20度，则会显示距离最近的那个。

11.3 记录信号

记录虚拟控制器信号

启动信号分析器前，在信号设置窗口选择必须记录的信号。

- 1 为[工作站](#)加载[虚拟控制器](#)
- 2 在仿真选项卡中，在信号分析器组内，单击信号设置。
随即显示信号设置窗口。
- 3 在信号视图中，选择要仿真过程中要记录的信号。
选中的信号成功添加到选择视图。
- 4 信号记录可以设置为从仿真开始。要在仿真过程中启用信号记录，在信号分析器分组内选择已启用。
- 5 每个信号记录时间内产生的信号数据均会保存。要查看信号记录，在信号分析器分组内单击记录。

记录实际控制器信号

要使用下列程序，RobotStudio必须连接实际控制器。

- 1 在控制器选项卡的控制器工具分组内，单击信号在线分析器，再单击信号设置。
这时信号设置窗口打开。
- 2 在信号视图中，选择要仿真过程中必须记录的信号。
选中的信号成功添加到选择视图。
- 3 启动仿真，在控制器工具分组内单击信号在线分析器，再单击开始记录。
- 4 要停止记录，可在控制器工具分组内单击信号在线分析器，再单击停止记录。
- 5 每个信号记录时间内产生的信号数据均会保存。要查看信号记录，在信号分析器分组内单击记录。

11.4 记录

概述

当前工作站保存的信号记录保存在下列位置。

- RobotStudio文档文件夹内：
虚拟控制器，C:\Users\- 各解决方案的解决方案文件夹：
C:\Users\

信号记录可以导出为下列格式：

- RobotStudio信号记录 (*.rssigdata)。
- Excel工作簿 (*.xlsx)。
- 文本（制表符定界） (*.txt)。

可以用RobotStudio信号记录 (*.rssigdata) 格式导入信号记录。

从信号记录访问RAPID代码

分析信号记录，以查明任何机器人意外事件的根本原因。可以从信号分析器打开造成机器人事件的RAPID模块。使用下列程序，从信号分析器访问RAPID代码。必须记录更改目标事件，以使用下列程序。

- 1 在记录窗口内，右键单击信号记录，再单击打开。
信号分析器窗口打开，显示选中的信号记录。
- 2 向下滚动，访问事件表格，单击所需RAPID事件，以查看当前目标的详情。
- 3 单击位置链接，打开各RAPID模块。

此页刻意留白

12 作业

12.1 了解作业

概述

在线RobotStudio设计为每次与一个**实际控制器**配合运行。可利用作业功能在大量机器人控制器上执行具体操作。设备队或设备组是指网络中选中的控制器组集合，通过IP地址或DNS名称识别这些控制器。作业以设备列表和动作来定义。将对设备列表内选中的控制器执行相应动作。

动作的默认设置设计用于监控和收集设备列表中控制器发出的数据。可对数据进行分析，以检测错误和进一步整改，使设备队内所有控制器均保持统一配置。

Jobs (作业) 选项卡

作业功能通过作业上下文选项卡管理。在控制器选项卡的控制器工具组，单击作业以打开作业上下文选项卡。

作业上下文选项卡包含以下组：

组	描述
设备列表	用于申请作业的机器人控制器的用户定义组。设备列表可以在不同作业之间重复使用。
作业	包含各种作业选项的命令组。

设备列表组

设备列表组包含以下命令和控制选项：

命令	描述
New Device List (新建设备列表)	打开一个新的空设备列表窗口，用于创建一个新的机器人控制器组。
Open Device List (打开设备列表)	打开此前保存的设备列表以编辑或查看。
Save Device List (保存设备列表)	将活动设备列表窗口的内容以.xlsx格式保存到磁盘。这些文件可以在不改变表格结构的情况下用Microsoft Excel编辑。
Scan Subnet (扫描子网)	在活动设备列表窗口载入 Netscan 在本地子网找到的所有控制器。

作业组

作业组包含以下命令和控制选项：

命令	描述
New job (新建作业)	创建新的作业窗口。
模板	提供选项，保存作业和编辑作业模板。 <ul style="list-style-type: none"> 保存作业：保存作业规格为.xml文件。 编辑作业模板：允许编辑现有模板文件。
Verify (验证)	验证机器人控制器组的状态。
Execute (执行)	执行用户选择的操作。
Pause (暂停)	暂时停止活动操作。

下一页继续

12 作业

12.1 了解作业 续前页

命令	描述
Resume (恢复)	恢复暂停的操作。
取消	中止活动作业。

设备列表窗口

您可以使用设备列表窗口来定义作业要应用的机器人控制器数量。此窗口包含了组中所有机器人控制器的元数据。

- **Network Address (网络地址)** : 控制器的 IP 地址或 DNS 名称, 此字段是必填字段。控制器可以分配到多个子网。您可以添加从当前位置用 Netscan 无法直接找到的控制器。
- **Controller Name (控制器名称)** : 这是选填字段。其值用于验证可以通过网络地址识别的控制器名称。
- **系统名称** : 这是选填字段。其值用于验证控制器上运行的系统的名称, 此名称可以通过网络地址识别。
- **组** : 这是选填字段。其值用于在执行作业时从列表中筛选出某个子集的机器人控制器。
- **子组** : 这是选填字段。其值用于在执行作业时从列表中筛选出某个子集的机器人控制器。
- **Comments (说明)** : 这是选填字段。您可以在此字段输入说明。如果使用 **Scan Subnet (扫描子网)** 命令向列表添加了控制器, 则系统会在此字段显示 **Found by Netscan (由 Netscan 找到)**。

允许执行状态运行中

在控制器程序执行正处于运行中时, 您不能执行作业。这是为了防止在机器人沿敏感路径执行激光切割或弧焊等应用程序时作业被打断。

备份或搜索 **RAPID** 数据等作业会给控制器施加负载。在执行这些作业时, 在设备选择区域内选择可用的允许执行状态运行复选框。

支持的操作

使用作业功能可以对一组机器人控制器执行以下操作。您必须在作业窗口的已选择的操作列表选择所需的操作。部分操作要求下列附加数据。

操作	描述
备份	<ul style="list-style-type: none">• 备份路径 : 用户定义的用于保存备份文件的目标文件夹。备份文件包含特定控制器的备份文件夹, 并以 Backup_{日期}_{时间} 格式附有时间戳。• 备份名称 : 备份文件的名称, 格式为 {系统名称}_{日期}。名称模板可以根据用户需要修改。花括号中的字符串将被当前值替换。 <p> 注意</p> <p>用于创建文件和文件夹名称的完整选项列表为 {NetworkAddress}、{ControllerName}、{SystemName}、{SerialNumber}、{Comments}、{Group}、{Date} 和 {Time}。</p>
备份程序模块	以 Backup_{Date}_{Time} 格式创建程序模块带有时间戳的备份。您可以在 Backup name (备份名称) 和 Backup Path (备份路径) 字段指定备份程序模块的名称与目标文件夹。

下一页继续

操作	描述
设置时间	阈值 (秒) : 用户定义的以秒为单位的阈值时间。阈值定义了允许的时间差异。
验证时间	读取每个控制器的时间并将其与本地 PC 时间对比。
设置时间服务器和时区	选择此操作来设置NTP (网络时间协议) 服务器的时区。在NTP服务器框输入服务器名称, 并在时区列表选择所需的时区。
保存事件日志	读取指定事件日志并将其保存到 PC 的指定位置。
搜索事件日志	在事件日志中搜索可选天数范围内的指定类型 (全部、警告和错误、错误)。您还可以在搜索中指定要包括的错误代码的范围。
读取单个数据	<p>您可以使用此功能读取RAPID数据、I/O信号值、配置参数和设备信息。</p> <ul style="list-style-type: none"> 对于RAPID数据, 必须将RAPID实例的URL指定为 Task/Module/Data或仅为Task/Data, 例如 T_ROB1/Module1/myToolData或T_ROB1/myToolData。结果为实例的值。 对于 I/O 信号, 必须指定信号的名称, 例如, <i>mySignal</i>。结果将是信号值。 对于配置参数, 必须以 DOMAIN/TYPE/InstanceName/AttributeName的形式指定实例属性的URL, 例如MOC/ARM_LOAD/r1_load_4/mass或 EIO/EIO_SIGNAL/diMySignal/access。 选择Devices (设备)选项, 在Copy From the device browser (从设备浏览器复制) 中选择所需选项以读取Main Computer Fan Speed (主计算机风扇速度)、Main Computer Module Temperature (主计算机模块温度)、CPU Temperature (CPU 温度) 和Free RAPID Memory(MB) (可用RAPID内存(MB)) 等设备信息。 要读取其他属性, 从Device Browser (设备浏览器) 复制设备属性ID。右键单击所需属性并从上下文菜单选择Copy device property ID (复制设备属性ID)。将ID粘贴到上方的文字框。
搜索 RAPID 数据	搜索匹配指定搜索值的RAPID实例。您可以将搜索限制为匹配记录字段指定模式的 任务、模块 、数据类型和名称。
搜索 RAPID 文字	搜索包含指定字符串的行。您可以限制搜索范围为包含指定名称的任务或模块。
写文件或目录	将所选文件或目录写入到指定目标目录。
读文件或目录	从主文件夹或任务读取所选文件或目录。
系统信息	读取控制器的选件、语言和媒体版本。
运行外部工具	<p>调用外部可执行程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 外部工具路径: 放置外部工具的文件夹位置。 参数: 外部工具传递的用户指定参数, 例如{SystemName}、{Network address}、{Group}等。 超时: 指定命令超时时长。
比较文件夹	比较两个文件夹并生成一个差异报告。报告以Excel和xml两种格式提供。报告不仅限于比较文件夹。
分发更新程序包	复制控制器的选中发布包

带有数个操作的作业

- 使用添加按钮, 创建包含多个动作的作业。
- 使用上和下按钮更改执行顺序。在生成的Excel报告中, 每个动作一个工作表。
- 使用删除按钮, 删除选中动作。
- 保存功能、验证和执行并不仅限多操作作业。

12.2 创建设备列表

- 1 在设备列表组单击新建设备列表。此时会打开未命名的设备列表窗口。
此设备列表可以保存为.x/sx格式。
- 2 输入要求的详细信息，例如网络地址和控制器名称等。在设备列表分组内，单击保存设备列表。
- 3 要创建包含网络内所有可用设备的列表，在设备列表分组内单击扫描子网络。

12.3 创建新作业

- 1 在 **Controller (控制器)** 选项卡的 **Controller Tools (控制器工具)** 组中，单击 **Jobs (作业)**。此时会打开 **Jobs (作业)** 上下文选项卡。
- 2 在设备列表组单击新建设备列表。此时会打开未命名的设备列表窗口。
此设备列表可以保存为 .x/sx 格式。
- 3 在设备选择区域，选择设备列表中的某个设备列表。如果所选列表的组字段包含数据，则组过滤器列表将会载入数据。
- 4 在用户名和密码框输入有效凭据，或选择默认凭据（如果默认用户权限足够完成所选操作）。
指定的用户必须可用且此用户应该对所有涉及控制器有足够权限。
- 5 在 **Action (操作)** 列表，单击希望执行的操作。根据所选的操作，可能会需要更多与操作相关的数据。
要配置这些操作，必须提供必要的的数据。
- 6 在 **Jobs (作业)** 组中，单击 **Verify/Execute (验证/执行)**，以执行所选操作。
操作完成后将会创建一个报告和一个日志文件。您可以在历史浏览器中打开此报告（.x/sx 格式）。日志文件可用于故障排除和技术支持。

12 作业

12.4 作业模板复用

12.4 作业模板复用

作业保存为xml文件。稍后可以在RoboStudio内编辑这些文件。作业文件必须保存在C:\Users\rs_user\Documents\RobotStudio\JobTemplates才能编辑。在该位置的文件将在模板下拉菜单中列出。

- 1 在作业分组内单击模板。在C:\Users\rs_user\Documents\RobotStudio\JobTemplates位置的可用作业将在这里显示。
- 2 单击具体工作文件即可打开该文件。
- 3 对进行文件自定义编辑，再单击模板，然后单击保存作业和保存文件。

12.5 作业安排

从命令行窗口运行作业

适用下列步骤从命令行窗口运行作业或一批作业。

步骤	操作
1	创建作业并用适当名称保存，例如 <i>Job1</i> 。 对于RobotStudio的默认安装，作业在C:\Users\ <user name="">\Documents\RobotStudio\JobTemplates文件夹保存为*.xml文件。</user>
2	打开记事本，输入 C:\Program Files (x86)\ABB\RobotStudio\YY.xx\Bin\Addins\FleetManagement\runjob.exe C:\Users\ <user name="">\Documents\RobotStudio\JobTemplates\Job1.xml/defaultcredentials。 示例中假定RobotStudio安装在默认位置。用选项/user:<user name>和/password:<password>可以提供特定用户名和密码。</user>
3	使用*.cmd扩展名保存*.txt文件。
4	双击*.cmd文件运行作业。 会生成日志文件和报告并可在作业浏览器中查看。



注意

您可以使用Windows内置的任务调度器来安排作业计划。

此页刻意留白

13 Screenmaker

13.1 ScreenMaker简介

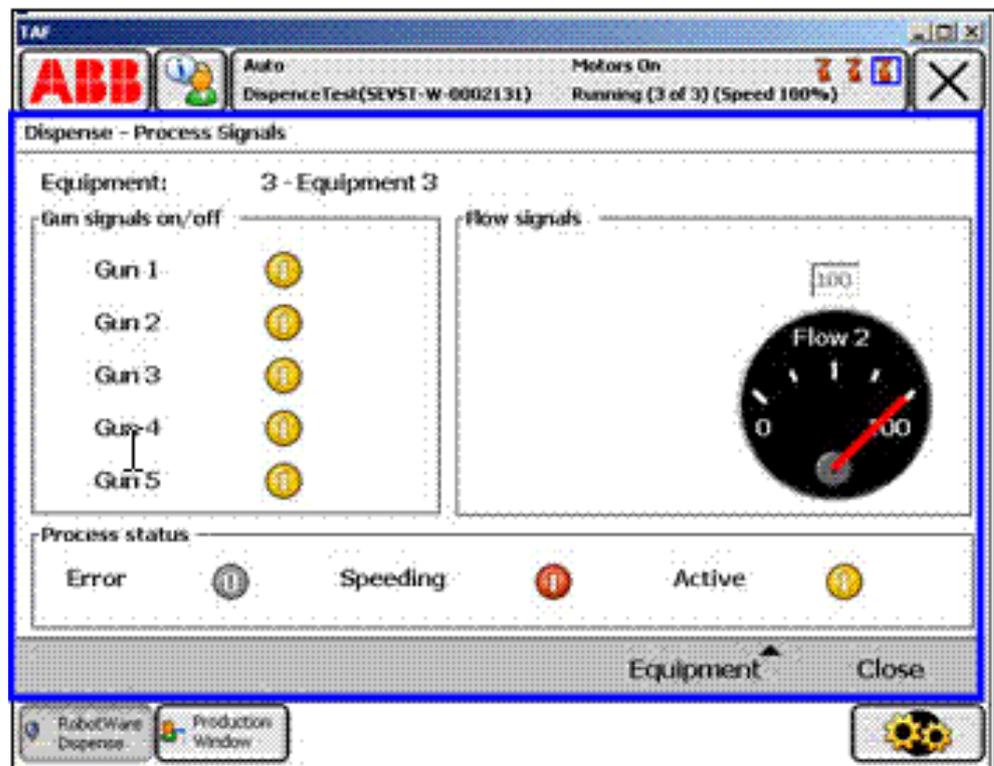
什么是ScreenMaker ?

ScreenMaker是用来创建用户自定义界面的RobotStudio工具。使用该工具您无需学习Visual Studio开发环境和.NET编程即可创建自定义FlexPendant GUI。

使用 ScreenMaker 的原因

使用自定义的操作员界面在工厂实地能简化机器人系统操作。设计合理的操作员界面能在正确的时间以正确的格式将正确的信息显示给用户。

GUI概念



xx080000226

图形用户界面（GUI）通过将机器人系统的内在工作转化为图形化的前端界面，从而简化工业机器人的操作。如在示教器的GUI应用中，图形化界面由多个屏幕组成，每个占用示教器触屏的用户窗口区域（上图中蓝色框中的部分）。每个屏幕又由一定数量的较小的图形组件构成，并按照设计的布局进行摆放。常用的控件有（有时又称作窗口部件或图形组件）：按钮，菜单，图像和文本框。

用户可以通过以下方式与GUI进行交互：

- 单击按钮
- 从菜单中选择
- 在文本框输入文字
- 滚动页面浏览

下一页继续

13 Screenmaker

13.1 ScreenMaker简介

续前页

一个操作例如单击按钮即调用一个事件。无论在何时执行操作，事件将被发送至GUI上的应用程序中。事件的具体内容取决于图形组件的定义。不同的组件触发不同的事件。GUI应用程序根据用户定义的顺序对事件作出响应。由于GUI应用程序的流程由事件发生的顺序决定，而非固定的从头到尾的顺序，所以也叫做事件驱动编程。由于用户操作不可预计，设计GUI应用程序的主要任务之一就是确保无论用户作任何操作，程序都能正确运行。当然GUI应用程序也可以忽略无关的事件。

在事件发生后，事件处理器控制执行一组可能的响应操作。类似于RAPID程序里的陷阱例行程序，事件处理器允许执行程序动作指令指定的操作，例如，运行RAPID程序，打开夹具，处理逻辑或进行运算。

综上所述，从开发者角度来说，GUI至少由以下两部分组成：

- 视图部分:控件布局和配置
- 处理器部分:事件处理器对事件作出响应

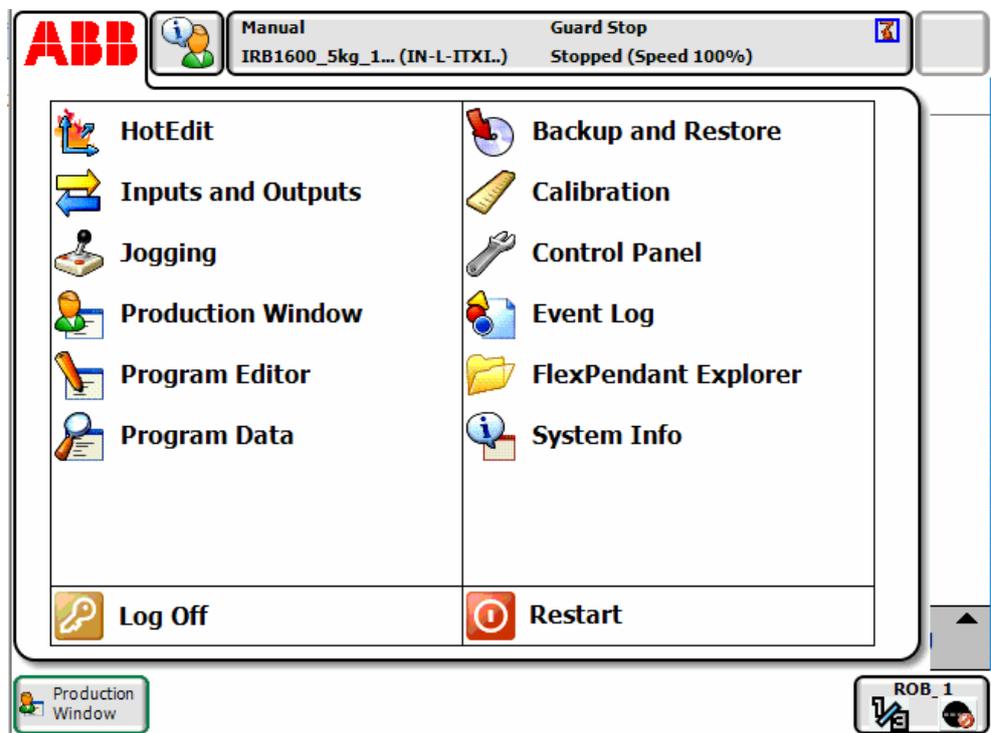
现在GUI开发环境通常会提供设计模板，一个所见即所得 (WYSIWYG) 工具，允许用户选择，摆放及配置窗口部件。对于事件处理器，通常情况下，开发者需要使用开发环境推荐的指定编程语言。



注意

ScreenMaker 不支持撤销/重做操作。

示教器概念



xx0800000228

与PC相比，ABB FlexPendant运行Windows CE时，内存和CPU处理能力都相对有限。因此要加载的定制GUI应用程序必须存入控制器硬盘上指定的文件夹内。在加载后，如上图所示，该程序将显示在ABB菜单下。单击在菜单上的选项将启动GUI应用程序。

下一页继续

由于机器人控制器通过执行RAPID程序控制机器人和其外围设备，因此，GUI应用程序需要与RAPID程序服务器通讯，以便对RAPID变量进行读写并设置或重设I/O信号。RAPID程序员必须了解，有两个不同层级对工作单元进行控制：在示教器上运行的事件驱动 GUI 应用程序，以及在控制器上运行的连续 RAPID 程序。两者在不同的CPU上，使用不同的操作系统，因此两者间的通讯和协同工作十分重要，需要精心的设计。

限制

ScreenMaker 在 RobotStudio 中构建应用程序时支持英语。ScreenMaker Designer 未提供本地化工具。因此，无论 FlexPendant 所选语言如何，用 ScreenMaker 创建的应用程序都只会显示设计时指定的文字。

在使用亚洲语言（中文、日语、韩语）时，这些屏幕只有在 FlexPendant 语言与 ScreenMaker 语言匹配时才会精确显示。否则，将会显示空标记而非文字字符。

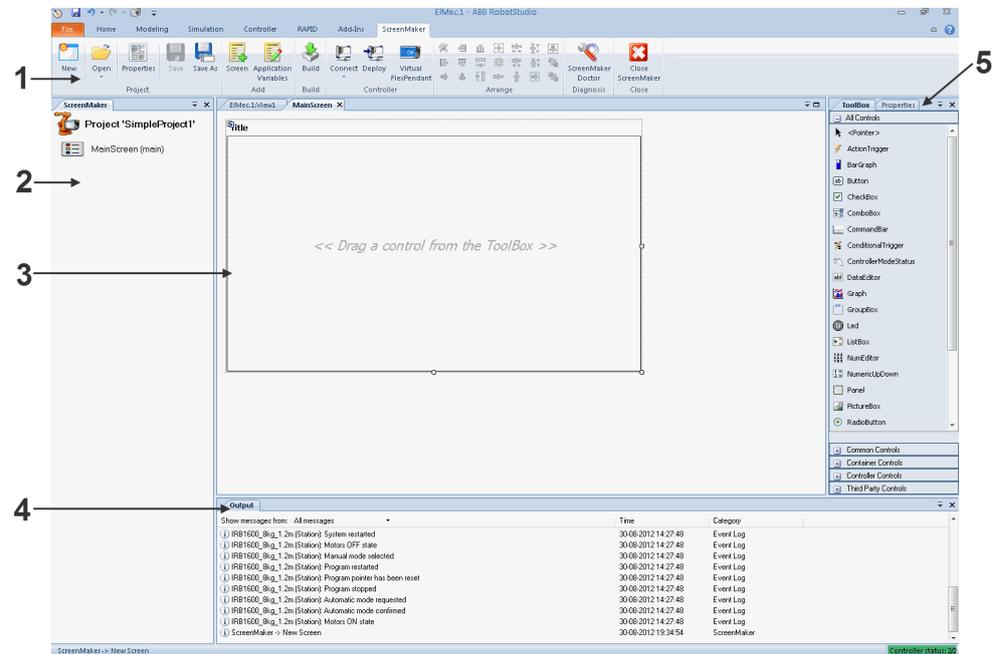
13 Screenmaker

13.2 开发环境

13.2 开发环境

概述

本节简单介绍了创建用户屏幕的 ScreenMaker 开发环境。



en0900000584

	部件说明	描述
1	Ribbon	根据不同的功能逻辑序列，分组显示图标。
2	Project explorer	显示当前激活的屏幕工程和工程内定义屏幕列表。更多信息，
3	Design area	使用可用控件设计屏幕的工作区域。
4	Output window	显示在使用ScreenMaker工作时发生的事件信息。
5	ToolBox/属性	显示可用控件的列表。详细信息请参阅..... 包含选中控件的属性和事件信息。属性值可以为定值、链接至IRC5数据链接或应用程序变量。

Ribbon

ScreenMaker 选项卡包含按功能的逻辑顺序组织的成组命令，以使用户管理 ScreenMaker 项目。该选项卡包含以下命令组：

组	用于以下对象的功能：
Project	管理ScreenMaker项目管理。参见管理ScreenMaker项目。
Add	添加屏幕和应用程序变量。参见管理屏幕和管理应用程序变量。
Build	创建项目。参见创建项目。
Controller	连接和部署至控制器。参见连接和部署至控制器。 还用于打开虚拟 FlexPendant。
Arrange	调整设计区中的控件大小，并确定其位置。
Diagnosis	检测项目中的问题并提供诊断解决方法。

下一页继续

组	用于以下对象的功能：
Close	关闭项目。

Arrange

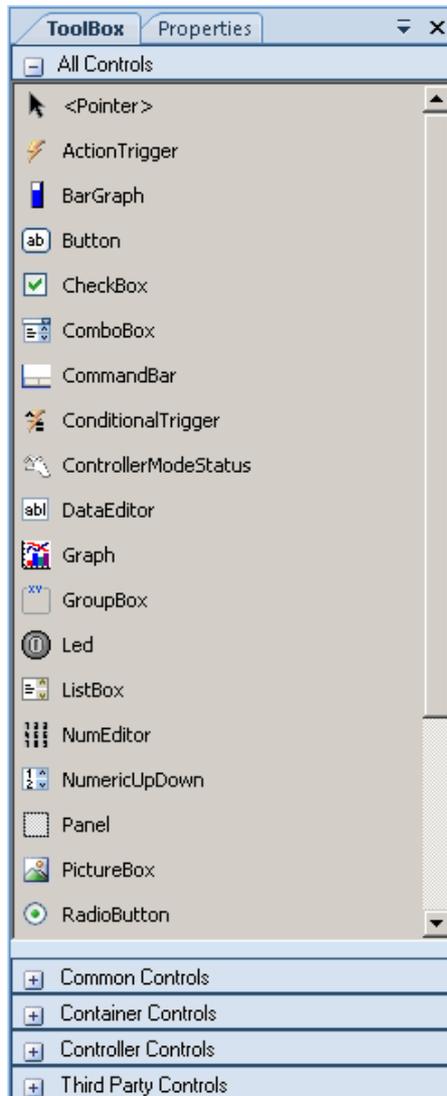
该工具栏中显示用来改变 design area 控件尺寸和位置的图标。
一旦在 design area 选中一个或一组控件，这些图标便会被启用。



en0900000592

ToolBox

ToolBox 充当容器，其中含有可以放置到屏幕上的所有控件。



en0900000407

下表显示了可以拖放至 design area. 的 GUI 控件

控制	描述
ActionTrigger	在信号或RAPID数据发生改变时允许运行一系列动作
BarGraph	使用柱形模拟相应的值。
Button	表示可以被单击的控件。 提供一种简单的触发事件的方法，通常用来执行命令。该控件可以使用图片或文字作为标签。
CheckBox	允许在多个选项中做多重选择。该控件显示为空白方框（未选中状态）或标记符号（选中状态）。
ComboBox	允许在列表中选择项目的控件 将下拉列表和文本框组合在一起。您可以选择直接输入值或在列表中选择已存在的选项。 单选框/列表框控件无法添加 I/O 信号。

下一页继续

控制	描述
CommandBar	为屏幕窗体提供菜单系统
ConditionalTrigger	可在定义动作触发器时定义条件。如果数据绑定的值发生任何变化都将触发动作。
ControllerModeStatus	显示控制器模式（自动或手动）
DataEditor	可以用来编辑数据的文本框控件。
Graph	表示使用线或条的绘图数据控件。
GroupBox	在一组控件外显示的框架。 框架内包括一组图形组件，通常在框架上方会显示标题。
LED	显示两个状态值，如数字信号。
ListBox	表示显示项目列表的控件。 通常是静态多行文本框，允许用户在列表中选择一个或多个选项。
NumEditor	用来编辑数字的文本框控件。单击该控件将弹出一个数字软键盘。 在容器控件中建议不要添加 NumEditor。
NumericUpDown	表示数值的数值设定框（用箭头控制数值大小）。
Panel	用来分组控件集合。
PictureBox	表示可显示图片的图片框。
RadioButton	仅允许选择一个预先设定的选项。
RapidExecutionStatus	显示控制器RAPID域的执行状态（运行-自动）
RunRoutineButton	Windows按钮控件，单击该按钮将调用一个RAPID例行程序
Switch	显示并允许改变两个状态值，如数字输出信号。
TabControl	控制一组选项卡页面。
TpsLabel	显示文本最常使用的窗口小部件，标记通常为静态，即没有任何交互性。标记通常可确定附近的文本框或其他图形组件。
VariantButton	用于更改 RAPID 变量或应用程序变量的值。

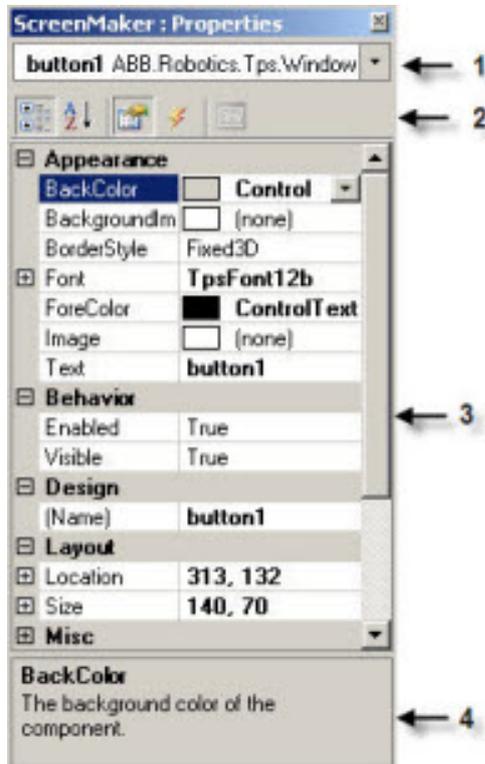
13 Screenmaker

13.2 开发环境

续前页

Properties window

每个控件都有其独特的属性和事件。Properties 描述了组件的外观和动作行为，事件则描述了控件以何种方式通知其他部件其内部状态的变化。通过修改控件属性值可以修改空间的外观和动作行为。



en0900000408

	组件	描述
1	图形组件名称栏	显示所选的组件，和可用当前编辑屏幕的可用组件列表。
2	属性窗口工具栏	 <p>en0900000409</p> <ol style="list-style-type: none"> 按类型排列表格栏 按字母顺序排列表格栏 在表格栏中显示属性 在表格栏中显示事件
3	表格栏	在两列中显示所有属性或事件。第一列显示属性或事件名称，第二列显示属性值或事件处理器名称。
4	信息栏	显示属性和事件的相关信息。

13.3 使用 ScreenMaker

13.3.1 管理项目

概述

本节介绍了如何在 ScreenMaker 中管理项目。完整的周期包括 ScreenMaker 项目的创建、保存、生成、连接和部署。

您可以从 ScreenMaker 功能区或上下文菜单来管理项目（创建、删除、加载或保存）。

创建新项目

ScreenMaker 不支持 Unicode 字符。因此，在创建 ScreenMaker 项目时请勿使用此类字符。

使用如下步骤创建新项目：

- 1 单击 ScreenMaker 功能区中的 **New**，或右键单击 **Project** 上下文菜单，然后选择 **New Project**。

将显示 **New ScreenMaker Project** 对话框。



注意

您可以在 *ScreenMaker installed templates* 或 *ScreenMaker custom templates* 中创建一个新项目。

- 2 要在 *ScreenMaker installed templates* 中创建新项目，
 - a 单击 *Simple Project*。
 - b 输入该新项目的名称并指定其位置。默认情况下，该新项目将保存在 *C:\My Documents\RobotStudio\My ScreenMaker Projects*。
 - c 单击 **OK**。
 - d 树形视图中将添加 *MainScreen(main)* 屏幕。
- 3 要在 *ScreenMaker custom templates* 中创建新项目，
 - a 单击 **Basic**、**Standard** 或 **Extended**。
 - b 输入该新项目的名称并指定其位置。默认情况下，该新项目将保存在 *C:\My Documents\RobotStudio\My ScreenMaker Projects*。
 - c 单击 **OK**。



注意

- 如果您选择模板 **Basic**，可创建具有两个屏幕的项目。
- 如果您选择模板 **Standard**，可创建具有四个屏幕的项目。
- 如果您选择模板 **Extended**，可创建具有六个屏幕的项目。

下一页继续

13 Screenmaker

13.3.1 管理项目 续前页

加载项目或模板

根据此程序加载现有的项目或现有的模板：

- 1 单击 ScreenMaker 功能区中的 *Open*，或右键单击 **Project** 上下文菜单，然后选择 **Open Project**。

将显示 **Open Screen Project File** 对话框。



警告

当打开一个现有 ScreenMaker 项目时，如果 FlexPendant SDK 的版本与创建该项目的版本不同，将出现一个警告消息。

- 2 浏览到要加载的项目文件或模板文件的位置，然后单击 **Open**。



注意

您也可以使用如下快捷方式加载已存在工程。

- 1 单击 ScreenMaker 功能区中的 **Recent**，或右键单击 **Project** 上下文菜单，然后选择 **Recent Projects**。
- 2 在最近打开的工程列表中选择您需要的工程。

保存项目

要保存项目或模板，可根据以下步骤执行操作：

- 单击 ScreenMaker 功能区中的 **Save**，或右键单击 **Project** 上下文菜单，然后选择 **Save**。

要用新名称保存现有的项目或模板，可根据以下步骤执行操作：

- 单击 ScreenMaker 功能区中的 **SaveAs**，或右键单击 **Project** 上下文菜单，然后选择 **SaveAs**。



注意

- 工程将保存为带 **.smk* 扩展名的文件。
- 所保存的模板文件的扩展名为 **.smt*。

SaveAs FlexPendant Project

要保存 ScreenMaker 工程为 FlexPendant 工程，在工程的上下文菜单，单击 **SaveAs FlexPendant Project**。

工程使用 **.csproj* 扩展名保存，可以使用 Microsoft Visual Studio 2008 打开。

设计屏幕

本节介绍如何添加、复制、重命名、删除和编辑 screen。

概述

窗体设计器是用来编辑或设计屏幕的工具。使用该工具您可以使用提供的控件和设计区域设计出类似于视角其屏幕的窗体。

下一页继续

编辑 screen

要编辑 screen，请按以下步骤操作：

- 1 在 toolbox 中拖拽一个控件，并将其放在设计区域。
Properties窗口可显示该控件的所有属性。
- 2 选中控件，根据需要调整大控件小和位置。



注意

您可以选中一个或多个控件：

- 单个控件：在设计区域左击控件，或在属性窗口中选中控件。
- 选中多个控件：在设计区域左击并拖拽鼠标，在鼠标拖拽区域内的控件都被选中。

- 3 单击控件右上角的智能标记以执行配置的基本任务。



注意

可以通过在Properties窗口内编辑属性，以执行其他配置。

使用 ScreenMaker 控件

本节描述了如何使用 ToolBox 中的下列控件创建 GUI。

ActionTrigger

action trigger 会启动一个事件，如使用控件执行操作时显示隐藏对象。它允许在改变属性值时运行一系列动作。属性值可以连接到 signal、rapid data 或 application variable。

ActionTrigger 控件也可以用来从 RAPID 调用应用程序。

使用以下步骤添加ActionTrigger控件：

	操作
1	将ActionTrigger 控件从ToolBox 中拖动至设计区域。
2	您可以为 ActionTrigger 控件修改名称、设置默认值和配置数据连接值。 <ul style="list-style-type: none"> • 在属性窗口设置属性的值。 • 您可将一个 ActionTrigger 的触发事件设置到任何一个从控件或 Events Manager 选项创建的事件处理器。 • 利用配置数据绑定来配置数据绑定数值。 • 利用管理应用程序变量来设置应用程序变量。



注意

在屏幕首次启动时不会触发操作，但只要绑定值发生变化，就会触发操作。该功能仅在 RobotWare5.12.02 或更高版本中支持。

示例：考虑连接到值属性的信号。执行具体操作时信号值会更改。为 ActionTrigger 控件配置的事件处理器会在该信号值更改时触发。

下一页继续

13 Screenmaker

13.3.1 管理项目 续前页

TpsLabel

TpsLabel 是显示描述性文字的标准 Windows 标签。

使用下列步骤添加 TpsLabel 控件：

步骤	操作
1	将 TpsLabel 控件从 ToolBox 拖拽至设计区域。
2	您可以为 TpsLabel 控件设置值、设置事件、配置数据连接值和设置应用程序值。 <ul style="list-style-type: none">在属性窗口设置属性的值。要设置事件，请参阅设置事件。要配置数据绑定值，请参阅配置数据绑定。要设置应用程序变量，请参阅管理应用程序变量。
3	您可以将 Allow Multiple States 选项设置为 True 并修改属性。 <ol style="list-style-type: none">单击 Allow Multiple States。将出现 StatesEditor 对话框。单击 Allow Multi-States 复选框，在“状态属性”中选择要修改的属性，单击 OK。

控件 Button, PictureBox 和 TpsLabel 支持 AllowMultipleStates。有关如何使用 AllowMultipleStates 的详细信息，请参阅[图片对象和根据 I/O 更换图像](#)。

Panel

Panel 用来集合一组控件。

使用下列步骤添加 Panel 控件：

步骤	操作
1	将 Panel 控件从 ToolBox 拖拽至设计区域。
2	您可以将一组控件添加至 Panel。
3	您可以对 Panel 进行修改名称，设置默认值或连接值的操作。 <ul style="list-style-type: none">要设置属性值，请参阅属性窗口。要设置事件，请参阅设置事件。要配置数据绑定值，请参阅配置数据绑定。要设置应用程序变量，请参阅管理应用程序变量。



注意

当前仅支持 EventHandler、CancelEventHandlers 和 MouseEventArgs。

ControllerModeStatus

ControllerModeStatus 显示控制器模式（自动 - 手动）。

使用下列步骤添加 ControllerModeStatus 控件：

步骤	操作
1	将 ControllerModeStatus 控件从 ToolBox 拖拽至设计区域。
2	您可以为 ControllerModeStatus 控件设置值、设置事件、配置数据连接值和设置应用程序值。 <ul style="list-style-type: none">要设置属性值，请参阅属性窗口。要设置事件，请参阅设置事件。要配置数据绑定值，请参阅配置数据绑定。要设置应用程序变量，请参阅管理应用程序变量。
3	您可以选择在自动或手动模式时显示的图片。 <ul style="list-style-type: none">在 Properties 窗口中单击 AutoImage，并浏览选择在“自动”模式下显示的图片。在 Properties 窗口中单击 ManualImage，并浏览选择在“手动”模式下显示的图片。

下一页继续

RapidExecutionStatus

RapidExecutionStatus 显示控制器 RAPID 域的执行状态（运行 - 自动）。使用此控件

使用下列步骤添加RapidExecutionStatus控件:

步骤	操作
1	将 RapidExecutionStatus 控件从 ToolBox 拖拽至设计区域.
2	您可以编辑值，设置事件，配置连接值或设置应用程序值。 <ul style="list-style-type: none"> 要设置属性值，请参阅属性窗口。 要设置事件，请参阅“设置事件”。 要配置数据绑定值，请参阅配置数据绑定。 要设置应用程序变量，请参阅管理应用程序变量。
3	您可以选择在程序运行和停止时显示的图片。 <ul style="list-style-type: none"> 在 Properties 窗口中单击 RunningImage，然后浏览选择在程序运行时显示的图片。 在 Properties 窗口中单击 StoppedImage，然后浏览选择在程序停止时显示的图片。

RunRoutineButton

RunRoutineButton 表示 Windows 按钮，在单击该按钮将调用 RapidRoutine.



注意

在调用包含运动的例行程序时，建议勿使用运行例行程序按钮控件，而是使用普通按钮控件来调用陷阱例行程序。在陷阱例行程序中，请使用 StopMove、StorePath、RestorePath 和 StartMove 等指令来控制机器人的运动。

使用下列步骤添加 RunRoutineButton 控件：

步骤	操作
1	将 RunRoutineButton 控件从 ToolBox 拖拽至设计区域.
2	单击RunRoutineButton上的智能标记，然后选择下面的RunRoutineButtonTasks之一。 <ul style="list-style-type: none"> Define Actions before calling Routine Select Routine to call Define Actions after calling Routine
3	在调用例行程序前，单击Define Actions before calling Routine以定义动作/事件。将显示“事件面板”对话框。
4	单击Define Actions after calling Routine，在调用例程后定义动作/事件。将显示“事件面板”对话框。
5	单击 Select Routine to call。 将显示“控制器对象绑定”对话框。
6	在Properties 窗口中，设置以下属性的值： <ul style="list-style-type: none"> RoutineToCall - 设置要调用的例行程序。按下此按钮时指示将调用 RAPID Routin。 AllowInAuto - 设置为True 或False。指示例行程序是否可在自动模式下调用。 TextAlign - 设置为MiddleLeft 和MiddleCenter.指示文本的对齐。 注意以下限制： <ul style="list-style-type: none"> 不可以对内嵌服务例行程序使用 RunRoutineButton。 只能绑定由用户定义的并且无变元的程序。 通过 RunRoutineButton 执行动作时，将 PP 设置到任务。

下一页继续

13 Screenmaker

13.3.1 管理项目 续前页

CommandBar

您可以在命令栏中以有组织的受控顺序添加菜单项。

根据此程序向CommandBar控件中添加菜单项：

步骤	操作
1	将 CommandBar 控件从 ToolBox 拖拽至设计区域。 屏幕底部将出现CommandBar。
2	单击CommandBar上的智能标记，然后选择“添加/移除项目”。 将显示MenuItem Collection Editor窗口。
3	单击 Add。 这样就添加了一个新菜单项，同时显示其属性，其属性可编辑。 注意，在编辑菜单项时，请确保属性 Text 已填写。如果未填写，在命令栏中将不会显示任何信息。
4	要移除菜单项，请选择该菜单项，然后单击Remove。
5	单击Close关闭MenuItem Collection Editor窗口。

要将事件添加至菜单项，例如命令栏上的 *menuItem1*，请按以下程序操作：

步骤	操作
1	转到 Properties 窗口，从下拉列表中选择 <i>menuItem1</i> 。
2	单击 Events 图标，然后双击 Click 事件。此时将打开 Click 事件的 Events Panel 对话框。
3	在 Events Panel 对话框中单击 Add Action。此时将打开动作子列表。
4	在动作子列表中单击一个动作，将其添加到 <i>menuItem1</i> 的 Click 事件中。



注意

ScreenMaker 不支持 FlexPendant 在命令栏上添加子菜单项的控制功能。

VariantButton

VariantButton 控件是具有多项附加功能和属性的简单按钮控件。利用此控件可以更改 RAPID 或应用程序变量的值。

根据此程序添加 VariantButton 控件：

步骤	操作
1	将 VariantButton 控件从 ToolBox 拖拽至设计区域。
2	通过智能标记，您可以执行以下 VariantButton 任务： <ul style="list-style-type: none">Define Actions before value changeDefine Actions after value change
3	您可以在Properties窗口中设置以下 VariantButton 特定属性： <ul style="list-style-type: none">从Behavior下拉列表中选择Increment或Decrement。VariantButton 的默认行为是Increment。选择StepRate，然后在必须变化的值位置处设置速率。选择该值应绑定的DataType，然后设置该选定数据类型的值属性。 仅支持RAPID数据类型Num和Dnum。有关数据绑定的详细信息，请参阅 配置数据绑定 。
4	在“属性”窗口中，您还可以执行以下常用任务： <ul style="list-style-type: none">设置控件的BackColor、ForeColor、Location和Size。在Visible下拉列表中选择True或False 以隐藏或取消隐藏该控件。在Enabled下拉列表中选择True 或False 以启用或禁用该控件。

下一页继续

ConditionalTrigger

ConditionalTrigger按钮可在定义动作触发器时定义条件。如果数据绑定的值发生任何变化都将触发动作。

根据此程序添加ConditionalTrigger 控件：

步骤	操作
1	将ConditionalTrigger 控件从ToolBox 中拖动至设计区域。
2	您可以在Properties窗口中设置以下ConditionalTrigger属性： <ul style="list-style-type: none"> 在Condition下拉列表中选择要执行的条件。以下为受支持的条件 AND、OR、XOR、NOT, 和 EQUAL。 在Enabled下拉列表中选择True 或False 以启用或禁用该控件。 选择LHS和RHS, 将数据值绑定至Controller Object或Application Variable。

定义事件

事件处理器指在事件发生后执行的一组动作。

使用以下步骤设置事件：

- 1 选择要定义事件处理器的控件。
- 2 以下面任一种方式打开Events Panel对话框：
 - 双击控件。
 - 右键单击控件, 选择Events Manager, 单击Add输入名称, 然后单击OK并关闭。
 - 单击智能选项卡并在列表中选择任务。
 - 在Properties窗口中, 单击Events图标, 然后从列表中选择所需的值。
- 3 单击Add Action添加预定义动作列表中的动作。

下表列出了预先设定的动作：

Screen	<ul style="list-style-type: none"> • Open Screen • Close Screen
Signals	<ul style="list-style-type: none"> • Set a Digital Signal • Invert a Digital Signal • Pulse a Digital Signal • Read a Signal • Write a Signal • Reset a Digital Signal
RapidData	<ul style="list-style-type: none"> • Read a Rapid Data • Write a Rapid Data
Application Variable	<ul style="list-style-type: none"> • Read and Write
Advanced	<ul style="list-style-type: none"> • Call another Action list • Call .NET method • Call Custom Action • Call FP Standard View

- 4 在左侧窗口中选择动作执行以下操作：
 - 单击Delete删除该动作。
 - 单击Move Up或Move Down 更改动作的执行顺序。
- 5 单击OK

下一页继续

13 Screenmaker

13.3.1 管理项目 续前页

删除事件处理程序

使用如下方式删除用户创建的事件处理器：

- 1 右键单击控件，然后选择**Events Manager**。将显示**Events Manager**对话框。
- 2 从列表中选择要删除的事件处理程序，然后单击**Delete**。

Advanced操作

Call another Action List

Events Manager 中已有的事件处理器可以在定义事件动作时被其他控件使用。您可以调用已存在事件处理器中的事件。

在下面的示例中，**listbox1_SelectedIndexChanged** 事件处理器调用自 **comboBox1_SelectionIndexChanged** 事件处理器。

若选中 *Show warning message before performing actions* 复选框，系统首先将显示警告，然后才可以执行这些操作。

Call .NET Method

您可以向**Project Properties**对话框的**Advanced**选项卡中导入 dll 和添加参照。

在定义参照后，**NET** 方法将显示在**Project Properties**对话框中并可包括在**Actions**列表中，此列表将在执行所需的动作时执行。

.NET 套件只支持公开静态方式。

双击该方法将返回值连接至应用程序变量。

仅能对应用程序变量进行绑定。



注意

ScreenMaker 可让您调用其他 DLL 中定义的公开分类静态方式。该 DLL 通常为分类库或控制库。它通常具有以下限制，用户使用 .Net DLL 时，应注意这些限制。

- DLL 的参考文件必须位于同一目录下，便于加载 DLL。
- ScreenMaker 提供了仅针对静态模式的访问，其中包含字符串、整数、加倍、布尔运算、对象之类的基本数据类型。

下面的程序提供创建 .NET 套件的信息。此套件可作为参考添加到 ScreenMaker 项目中，并用于执行使用 ScreenMaker 或调用 FlexPendant 或 PCSDK 法不能直接进行的特定计算。

使用 Visual Studio 2010 或以上版本创建 .NET 套件。

- 1 用分类库作为模板创建新项目。
- 2 用如下方法创建公开静态方式。

```
namespace SMDotNetMethods
{
    public class Methods
    {
        /// <summary>
        /// Inverts a boolean value
        /// </summary>
        /// <param name = "Value">input boolean value</param>
        /// <returns>inverted boolean value</returns>
        public static bool InvertBool(bool value)
        {
```

下一页继续

```

return (value == false);
}

/// <summary>
/// Increments a numerical value
/// </summary>
/// <param name="value">value to be incremented</param>
/// <returns>incremented value</returns>
public static double Increment(double value)
{
return (value + 1);
}
}
}
}

```

- 3 构建项目。
- 4 使用从该分类库项目中生成的套件。
- 5 将其作为参考添加到 ScreenMaker 项目中。

Call Custom Action

您可以向 *ScreenMaker toolbox* 中添加用户控件，还可通过在 *ScreenMaker.dll.config* 文件中对其进行定义来调用该控件的自定义方法。

Call Custom Action 仅支持 Graph 控件。

Call FP Standard View

在控件上执行的任何操作时，都可以打开标准的 FlexPendant 屏幕。标准的 FlexPendant 屏幕包括 Rapid 编辑器、Rapid 数据、LogOff（注销）、Jogging（微动控制）以及 Backup and Restore（备份与恢复）。

例如，在 button1_click 事件时，打开了 Rapid 编辑器视图。

编辑属性值

在 *Properties window* 中，您可以用三种方法编辑控件的属性值：

- 1 输入数字，字符串或文字。例如，Location、Size、Name 等。
- 2 在列表中选择预先定义的值。例如，BackColor、Font 等。
- 3 在对话框中输入值。例如，Enabled、States、BaseValue 等。

删除事件处理程序

使用如下方式删除用户创建的事件处理器：

- 1 右键单击控件，然后选择 **Events Manager**。将显示 **Events Manager** 对话框。
- 2 从列表中选择要删除的事件处理程序，然后单击 **Delete**。

修改 Project properties

Project properties 定义了 ScreenMaker 项目的属性，包括在示教器中如何加载并显示 GUI。

使用以下步骤修改 project properties：

- 1 右键单击 **Project** 上下文菜单，然后选择 **Properties**。
将显示 **Project Properties** 对话框。

下一页继续

- 2 在Caption下的Display选项卡中，在Caption of the Application字段中输入文本以编辑该标题。

更新后的标题将显示在右侧的 ABB Menu中。

- 3 在 ABB Menu下的Display选项卡中，选择以下选项，

选项	描述
左	应用程序在 ABB Menu 的左侧显示.
右	应用程序在 ABB Menu 的右侧显示.
无	应用程序不在 ABB 菜单中显示.



注意

使用 None 选项的应用程序不能在早于 5.11.01 的 RobotWare 版本上运行.

- 4 在 ABB Menu下的Display选项卡中，浏览并选择ABB menu image.
- 5 在 TaskBar下的Display选项卡中，浏览并选择TaskBar image.



注意

默认情况下，Use Default Image和Use Menu Image复选框处于启用状态，默认图像 *tpu-Operator32.gif* 处于选中状态。

- 6 在Startup下的Display选项卡中，选择Automatic以自动在Startup中加载屏幕。



注意

默认情况下，启动类型为Manual。

- 7 在Run Settings下的Advanced选项卡中，选择Launch virtual FlexPendant after deploying复选框。

向虚拟控制器部署 ScreenMaker project后将启动virtual FlexPendant 。



注意

如连接到真实控制器，则此功能不适用，

- 8 在 Project Properties 对话框中，选择 General 选项卡查看它所包含的项目属性、Name、Assembly、Version 和 Path。

版本显示控制器和 ScreenMaker 项目使用的 FlexPendant SDK 的特定版本。

连接控制器

可使用此程序连接至真实和虚拟控制器：

- 1 单击 ScreenMaker 功能区中的Connect，或右键单击Project上下文菜单，然后选择Connect。

将显示Select a Robot Controller对话框。

**注意**

单击 ScreenMaker 功能区中的Connect下拉列表可直接连接控制器。

2 单击Refresh可找到所有可用控制器的列表。

**注意**

默认情况下，当前连接的控制器将会突出显示，并在其所在行显示指示图标。

3 从列表中选择要连接的控制器，然后单击Connect。

连接状态将显示在 Project 树视图中。

要移除与控制器的连接，请单击Project上下文菜单中的Disconnect。

创建工程

使用ScreenMaker创建工程将得到一组文件其中包括DLL文件和图像文件。
ScreenMaker工程可以被编译为部署在FlexPendant上的二进制格式文件 (.dll) 。

使用以下步骤创建 project :

- 1 单击 ScreenMaker 功能区中的Build，或右键单击Project上下文菜单，然后选择Build
结果将显示在 output 窗口中。

部署至控制器

使用以下步骤将ScreenMaker工程部署至真实或虚拟控制器：

- 1 连接您想要将工程部署到的控制器。
- 2 单击 ScreenMaker 功能区中的Deploy，或右键单击Project上下文菜单，然后选择Deploy Screen to Controller。
将出现可显示下载进度的Download对话框。下载成功后此对话框将立即消失。
TpsViewxxxxxx.dll 文件下载完成。
- 3 重启控制器。

**注意**

- 如果使用真实控制器，您可以通过将其控制杆向右移动三次、向左移动一次、面向自己移动一次的方式重新启动 FlexPendant 。
- 如果使用虚拟控制器，您可以通过关闭 virtual FlexPendant 窗口来重新启动 FlexPendant 。

关闭工程

使用以下步骤关闭工程：

- 右键单击Project上下文菜单，然后选择Close Project。

下一页继续

13 Screenmaker

13.3.1 管理项目

续前页

关闭 ScreenMaker

要关闭 ScreenMaker, 可根据以下步骤执行操作 :

- 在 ScreenMaker 功能区中, 单击**Close ScreenMaker**。

管理 ScreenMaker 窗口小部件

什么是窗口小部件

窗口小部件是一个可视化构成块, 包含一定的信息, 显示了机器人应用程序的某个方面。这是一种可用重新实用和可分享的用户界面构成块, 可以帮助加快屏幕程序的开发。

ScreenMaker 窗口小部件的功能类似于计算机编程中使用的窗口小部件。窗口小部件是一种图形用户界面 (GUI) 元素, 显示一系列用户可修改的信息。搭配应用程序的窗口小部件, 可保存应用处理的数据, 并提供数据的可用互动。

窗口小部件工作流程

可以在 ScreenMaker 应用程序和生产屏幕应用程序中使用从 ScreenMaker 创建的窗口小部件。

下面是在 ScreenMaker 中创建窗口小部件所需的步骤。

- 1 启动 RobotStudio。
- 2 启动 ScreenMaker。
- 3 创建一个新的窗口小部件工程或打开现有的窗口小部件工程。
有关如何创建新小部件项目的信息。
- 4 按需要连接到真实或虚拟控制器。
- 5 如有必要, 使用窗口小部件属性对话框修改窗口小部件属性。
有关窗口小部件属性对话框的信息。
- 6 拖放所需的用户界面组件, 和在一般的 ScreenMaker 工程操作相同。
- 7 将用户界面属性关联到 IRC5 数据或应用程序变量
- 8 构建窗口小部件项目。窗口小部件组件被创建并保存在
...\Documents\RobotStudio\Widget Components 文件夹中。

用例示范

假设您希望设计一个生产屏幕, 可以完成以下功能 :

- 显示图像
- 显示警报
- 显示控制器状态

要实现这一目标 :

- 1 在 ScreenMaker 中创建一个新的窗口小部件工程并命名, 比如 GraphWidget。
- 2 拖放图像控件和其他必要控件到窗口小部件框。
- 3 按需要连接到真实或虚拟控制器。
- 4 将控件绑定到控制器数据。
- 5 使用窗口小部件属性对话框修改窗口小部件的大小。
- 6 构建工程
- 7 下载输出到生产屏幕。

下一页继续

然后，重复上述步骤，您就可以根据需要在同一个工程或不同工程创建窗口小部件来显示警报和控制器的状态。

创建 ScreenMaker 窗口小部件工程。

- 1 在 ScreenMaker 选项卡上，单击新建。或者，在工程上下文菜单，单击新工程。

新建ScreenMaker工程对话框打开。

- 2 在窗口小部件模板中单击窗口小部件。
- 3 指定窗口小部件工程的名称。

ScreenMaker 窗口小部件工程默认存储在

...\Documents\RobotStudio\Widget Projects 文件夹。

- 4 单击确定。

在树状目录视图中，会显示窗口小部件工程，并显示MainScreen(main)。窗口小部件工程的文件扩展名是 .wzp。窗口小部件也会显示在工具箱中。



注意

- 您可以随时打开一个窗口小部件项目。要打开新的窗口小部件项目请关闭打开的项目。
- 窗口小部件工程只有一个主屏幕，窗口小部件设计就在其中进行。窗口小部件中定义的所有控件都会被当成同一个窗口小部件。
- 窗口小部件被从包含窗口小部件组件 DLL 的文件夹、媒体库下面的附加选项文件夹和 RobotApps 库加载到工具箱中。如果您从这些位置 (... \Documents\RobotStudio\Widget Components) 删除了窗口小部件组件，窗口小部件将不会出现在工具箱中。

创建生产屏幕窗口小部件

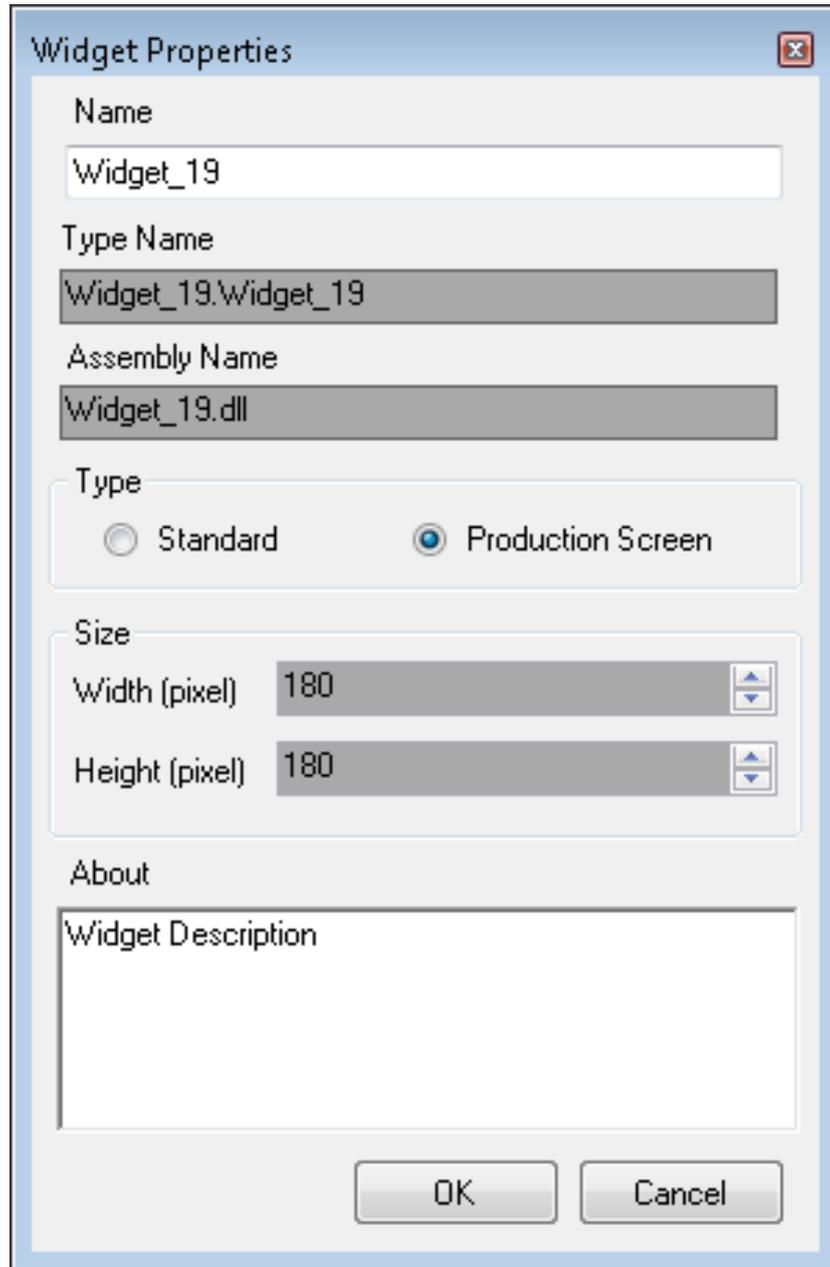
ScreenMaker 帮助用户创建两种窗口小部件：生产屏幕窗口小部件和标准窗口小部件。窗口小部件中的控件可以绑定到 Rapid 或信号数据。

Production Screen（生产屏幕）选项是一种用来创建自定义图形用户界面（GUI）的框架，这种 GUI 可用于呈现过程数据和状态并执行 FlexPendant 应用程序。

要在生产屏幕上运行窗口小部件，必须选中FlexPendant接口选项。使用下面的步骤创建生产屏幕窗口小部件。

- 1 在 Screenmaker 功能区中，选择 New（新建）。New Project（新项目）对话框打开
- 2 选择 Widget Template（窗口小部件模板）以创建新的窗口小部件项目。
- 3 拖放控件到窗口小部件。
- 4 选择 Widget Properties（窗口小部件属性），Widget Properties（窗口小部件属性）对话框打开。
- 5 在 Type（类型）下，单击 Production Screen（生产屏幕），然后单击 OK。

6 构建项目。



xx1400000275

ProductionSetup.xml 文件必须更新有窗口小部件详细信息，以便查看在生产屏幕中创建的窗口小部件。您可以在 `$System\HOME\ProdScr` 目录下找到 *ProductionSetup.xml* 文件，在 `$System\HOME\ProdScr\tps` 目录下找到窗口小部件组件。

此处提供窗口小部件详细信息示例：

```
< >  
< >Widget_9</ >  
< >1</ >  
< >Widget_9.dll</ >  
< >Widget_9.Widget_9</ >
```

```

< >
<X>1</X>
<Y>2<Y>
</ >
<ZIndex>1</ZIndex>
< >
< PropertyName ="led1.Value" BindingType="SIGNAL"
  DataName="MOTLMP" />
<Binding PropertyName ="button1.Text" BindingType="RAPID"
  DataName="T_ROB1/BASE/wobj0" />
</ >
</ >

```

生产屏幕提供了修改窗口小部件绑定的灵活性，这在 Bindings（绑定）选项卡上提供，如此处所示：

```

< >
< PropertyName ="led1.Value" BindingType="SIGNAL"
  DataName="MOTLMP" />
<Binding PropertyName ="button1.Text" BindingType="RAPID"
  DataName="T_ROB1/BASE/wobj0" />
</ >

```

指定窗口小部件属性

要指定窗口小部件工程的属性，右键单击窗口小部件工程，然后单击属性。将显示“窗口小部件属性”对话框。

您可以设置和修改窗口小部件工程的属性：

- 工程名称
- 窗口小部件的尺寸 - x,y（精确到毫米）
- Select the type of Widget（选择窗口小部件类型）
 - 生产屏幕：窗口小部件可以在生产屏幕环境中使用
 - ScreenMaker：窗口小部件可以在 ScreenMaker 应用程序中使用

Modifying Binding Information of Widget（修改窗口小部件的绑定信息）

使用此选项可修改窗口小部件的绑定信息。当从 Widget Project（窗口小部件项目）构建了一个窗口小部件时，会创建一个 xml 文件。此 xml 文件包含窗口小部件的详细信息和绑定信息。要在生产屏幕环境中使用，此条目必须在 *Production.xml* 文件中可用。

```

< >
< PropertyName ="meter1.Value" BindingType="IO"
  DataName="aoMeterSignal" />
< PropertyName ="meter1.Title" BindingType="RAPID"
  DataName="Flow1Title" />
</ >

```

可以创建、使用和修改从 ScreenMaker 创建的窗口小部件的绑定，并在生产屏幕和 ScreenMaker 应用程序环境中查看结果。

创建和部署

Widget Project (窗口小部件项目) 的输出是单个窗口小部件组件 dll 文件, 例如, *TpsViewMyWidget.dll*。从 Widget Project (窗口小部件项目) 构建的窗口小部件被用在 ScreenMaker 项目中。不能将窗口小部件部署到来自 ScreenMaker 的控制器。如果窗口小部件被用在 ScreenMaker 项目中, 则会被部署。

当构建了使用窗口小部件的 ScreenMaker 项目时, 窗口小部件组件作为参考被添加到项目中。

当 ScreenMaker 项目输出被部署到控制器时, 所引用的窗口小部件组件也被拷贝到系统 *HOME* 文件夹中。

13.3.2 应用程序变量

概述

“应用程序变量”是在 ScreenMaker 应用程序中定义的变量。应用程序变量类似于 RAPID 变量。它支持 RAPID 所支持的数据类型，比如 num, dnum, string, tooldata, wobjdata 等。

应用程序变量的定义包括其名称、数据类型和初始值。在应用程序 ScreenMaker 执行期间，应用程序变量拥有持续值。它可以存储来自控制器数据的值，也可以用于向控制器数据写入值。因此，它类似于 RAPID 执行期间随其他 RAPID 变量一起使用的中间持续变量。

管理应用程序变量

使用以下步骤创建，删除或重命名应用程序变量：

- 1 在 ScreenMaker 选项卡的添加组中，单击应用程序变量。
或者在 ScreenMaker 浏览器中，右键单击项目，然后单击 **Application Variables**。
将显示 **Project Application Variables** 对话框。
- 2 单击 **Add**，然后定义新变量的 name、type 和 value。
- 3 选择该变量，单击 **Delete** 删除一个变量。
- 4 选择该变量，单击 **Rename**，输入新名称，然后单击 **OK** 重命名变量。
- 5 单击 **Close**。

您可以查看与在 **Project Application Variables** 对话框中列出的项目有关的应用程序变量。要按照数据类型过滤并查看变量，请使用类型列表。

13.3.3 数据绑定

概述

数据绑定是一种将GUI属性与外部数据源链接的机制。这样每当数据源被更新时，GUI属性就会自动更新，反之亦然。

有两种方式来关联数据和GUI属性：

- Controller object data binding
- Application variable data binding

配置数据绑定

可用“属性”窗口来配置数据绑定。

使用属性窗口

- 1 在设计区域，选择一个控件。
- 2 在 Properties 窗口中，在表格中找到要进行数据连接的行。
- 3 选择属性，然后单击列表以显示“绑定”菜单。

单击...	用来...
Remove actual binding	解除现有的数据绑定。
Bind to a Controller object	在控制器中选择可用的数据进行绑定。
Bind to an Application variable	在项目应用程序变量中选中可供绑定的数据。
Bind to an Array	选中控制器中可供绑定的RAPID数组。

对不同控件的数据连接配置

下列控件可连接至数组：

控制	描述
DataEditor	默认索引值为 1。DataEditor 默认的值设计为 RAPID 数组起始为 1 且不为 0。
ComboBox 和 ListBox	默认值为-1。您可以输入适当的值但不能连接控制器对象或应用程序变量。 注意以下事项： <ul style="list-style-type: none">• 您可以限定显示在数组的 ComboBox 和 ListBox 中的项目数量。• 使用 ComboBox 时，RAPID 索引始于 1（1 指定第一个元素），ComboBox 索引始于 0（0 指定第一个索引）。• 在想 ListBox 或 ComboBox 控件添加项目时，无法添加 I/O 信号。

Controller object数据绑定

Controller object 数据连接允许您在控制器选择数据进行连接。

按以下程序来设置与controller objects之间的绑定。

打开“控制器对象绑定”对话框，然后执行下列步骤：

- 1 在Type of Object组中，选择 Rapid data或Signal data。
- 2 在Shared组中，选择Built-in data only以访问共享的 Rapid data。

当您选中“Built-in data only”时，选项“Signal data”和文本框“模块”会被禁用。

- 3 若您已选中“Rapid data数据”，那么您可在“Scope范围”组中从列表上选择一项任务和模块。
当选择 **Signal data** 后，**Scope** 组将被禁用。
- 4 在**See**列表中选择所需的数据。

**小心**

在对“已启用”的属性使用数据绑定时，无需切换I / O信号和RAPID数据

当您“已启用”的属性绑定到某一控制器对象上时，顶部会显示一条对话框（比如确认“执行自动操作”），然后您的屏幕将被禁用，且其所有控件的全部“已启用”属性都将被设置成“假”，同时所有已绑定的控制器对象也将被设置成“假”。

为避免这种情况，建议将“已启用”的属性绑定到具有以下权限等级的I / O信号上：这种“只读”产生的是单向绑定。

**注意**

ScreenMaker只支持绑定到常量和持久变量。变量不能声明为局部变量。支持TASK PERS。

例如，以下绑定是受支持的：

```
PERS num n1:=0;
TASK PERS num n2:=0;
CONST num n3:=0;
```

下列绑定不受支持：

```
LOCAL PERS num n1:=0;
VAR num n1:=0
```

**注意**

数据绑定快速数组应该声明为PERS，它不会作为常量工作。

Application variable data binding

按以下程序来设置与项目application variables应用程序变量之间的绑定。

打开“Application Variables Bind Form应用程序变量绑定表”对话框，然后执行以下步骤：

- 1 选择 application variable 和要连接的 field.
- 2 单击**Setup Variables**管理这些变量。
将显示**Project Application Variables**对话框。
- 3 单击 **OK**。

13.3.4 ScreenMaker Doctor

概述

ScreenMaker Doctor 是一套诊断解决方案，可以检测 ScreenMaker 项目中存在的问题。它有助于分析项目和修复各种错误，例如：

- 未使用的事件
- 损坏的引用、应用程序变量、信号、模块和 Rapid 数据
- RunRoutine 问题

使用 ScreenMaker Doctor

按照此程序操作可启动 ScreenMaker Doctor，检测并报告问题，以及查看原因和解决方法：

- 1 在 ScreenMaker 功能区中，单击 **ScreenMaker Doctor**。
将打开 **ScreenMaker Doctor** 向导。

- 2 单击 **Next**。

向导开始检测问题并在已完成检查中进行报告。检测到的问题将被进行如下分类：

- Broken References
- Unused Events
- Broken ApplicationVariables
- Broken Signals
- Broken Modules
- Broken RapidData
- RunRoutine issue
- Broken Routine
- Other Dependencies

- 3 单击 **View Causes and Solutions** 可生成报告。

报告的左侧显示各分类下的问题，报告的右侧显示可能的原因和这些问题的解决方法。

要使用相同实例再次检查问题，请单击重新检测问题。



注意

为便于检测信号数据和 RAPID，应将 ScreenMaker 项目连接到控制器。

ScreenMaker Doctor 修复的错误

下列各节介绍了可以由 ScreenMaker Doctor 修复的错误出现的情况。

未使用的事件

下列操作将会创建无用的事件。

- 1 创建一个 ScreenMaker 项目。
- 2 为控件指定事件。
- 3 分别为控件 *Button1* 和 *Button2* 定义事件 *Button1_Click* 和 *Button2_Click*。

下一页继续

- 4 删除控件 *Button1*。事件 *Button1_Click* 将仍然存在。已创建一个未使用的事件。

您可以运行 ScreenMaker Doctor 检测并修复此错误。

引用已损坏

下列操作将会导致引用被破坏。

- 1 创建一个 ScreenMaker 项目。
- 2 为控件指定事件。
- 3 分别为控件 *Button1* 和 *Button2* 定义事件 *Button1_Click* 和 *Button2_Click*。
- 4 为事件 *Button1_Click* 定义动作 *ScreenOpen - Screen2*。
- 5 删除或重命名该屏幕。已创建一个已损坏的引用。

您可以运行 ScreenMaker Doctor 检测并修复此错误。

已损坏的应用程序变量

下列操作将会导致产生应用程序变量被损坏。

- 1 创建一个 ScreenMaker 项目。
- 2 向项目中添加 Application variable。
- 3 重命名或删除 Application variable。未报告任何错误。

由于变量被损坏，在运行时将会报错。

您可以运行 ScreenMaker Doctor 检测并修复此错误。

已损坏的 Rapid 数据/信号

如果 Rapid 数据已绑定到 ScreenMaker 项目中的已连接控制器，但在其中并未找到该数据，则按以下程序操作：

- 1 创建 ScreenMaker 项目。
- 2 连接到控制器。
- 3 将控件的属性与控制器数据绑定。
- 4 创建项目并将其部署到控制器。
应用程序开始运行。
- 5 将 ScreenMaker 项目连接到另一个控制器，然后部署同一项目。
应用程序将在 FlexPendant 中生成错误。
- 6 运行 ScreenMaker Doctor。这样将检测到控制器中未找到 Rapid 数据，因此建议定义相同的数据。

已损坏的模块

如果模块已绑定到 ScreenMaker 项目中的已连接控制器，但在其中并未找到该数据，则按以下程序操作：

- 1 创建 ScreenMaker 项目。
- 2 连接到控制器。
- 3 将控件的属性与控制器数据绑定。
- 4 创建项目并将其部署到控制器。
应用程序开始运行。
- 5 将 ScreenMaker 项目连接到另一个控制器，然后部署同一项目。
应用程序将在 FlexPendant 中生成错误。

下一页继续

13 Screenmaker

13.3.4 ScreenMaker Doctor

续前页

6 运行 ScreenMaker Doctor。

这样将检测到在控制器中未找到定义了 rapid 数据的模块，因此建议定义相同的数据。ScreenMaker doctor 还能检测到隐藏模块。

RunRoutine 问题

系统将检查控制器上是否加载了 *ScreenMaker.sys* 文件。如果未加载系统模块，将检测到相应问题。

您可以运行 ScreenMaker Doctor 检测并修复此错误。

如果在机器人系统的 *SYS.CFG* 文件中没有 *ScreenMaker.sys* 项，则会显示 *System.NullReferenceException* 消息。要解决此问题，请在 *SYS.CFG* 中的 *CAB_TASKS_MODULES* 添加如下条目，并保存和将修改后的文件加载到机器人系统，然后重启机器人系统。

```
File "RELEASE:/options/gtpusdk/ScreenMaker.sys" -ModName  
"ScreenMaker"\ -AllTask -Hidden
```

13.4 常见问题

如何手动部署至 Virtual Controller

如果您因故想手动绕过 RobotStudio 和 virtual controller 的 Deploy 按钮，下文介绍了需要移动哪些文件才能完成操作。

操作

输出文件地址

包含 ScreenMaker 生成的 FlexPendant 应用程序的文件保存在用户的 My documents 目录中的 My ScreenMaker Projects 下的 bin 目录中（举例）。

例如，My Documents\My ScreenMaker Projects\SCM_Example\bin，其中 SCM_Example 是 ScreenMaker 项目示例。

请将 bin 目录下的文件复制到启动 FlexPendant 时 Virtual FlexPendant 可以读取的位置。

Virtual FlexPendant 读取文件的位置

要手动拷贝 ScreenMaker 输出文件，推荐地址为虚拟控制器系统目录。

如果系统由 System Builder 手动生成，则位于 My Documents 目录下。

例如，My Documents\IRB4400_60_SCM_Example\HOME，其中 IRB4400_60_SCM_Example 是控制器系统示例。

如果系统由 Pack-and-Go 创建然后再通过恢复生成，则位于 RobotStudio\System 文件夹下。

例如 MyDocuments\RobotStudio\System\IRB4400_60_SCM_Example\HOME，其中 IRB4400_60_SCM_Example 是控制器系统示例。

复制文件

将 ScreenMaker 输出文件复制到虚拟控制器系统的 Home 目录下。

重新启动 Virtual FlexPendant，新的应用程序也将加载。

图片对象或根据 I/O 更换图像

用户需要在 I/O 变化时图片会随之变化，该要求通常会体现为数字输入信号对 FlexPendant 状态的影响。

操作

该要求可以通过添加图片并将图片设置为允许图片包含多个状态。

将 AllowMultipleState 设置为 TRUE，并设置 Image 状态。

创建两种状态，并为每个状态添加相应的图片：

值的属性非常重要。如果同数字输入连接，将有两种输入状态，0 和 1。将 Value 属性设置为所连接变量的值。0 和 1 即为数字输入。也可以连接 RAPID 变量，在 RAPID 变量中设置多个状态和值。

设置 SelectedStateValue 属性并将其连接至控制器对象：

下一页继续

如何使用单选按钮显示当前状态

目的是使用两个 radio 按钮控制一个数字输出信号。当加载屏幕时，按钮需显示当前输出状态。

操作

创建一个 group 或 panel，并将两个 radio 按钮置于 group 或 panel 上。
将按钮 1 默认属性值设置为 True，并将该属性与控制器数字输出信号值连接。
不要对按钮2做任何修改。
加载屏幕时，会正确设置两个 radio 按钮的状态。

什么是 RAPID 数组

RAPID 数组是包含 1 个以上值的变量。数值使用指数表示。

示例 RAPID 数组

请查看下列 RAPID 数组。

```
VAR string part{3} := ["Shaft", "Pipe", "Cylinder"];
```

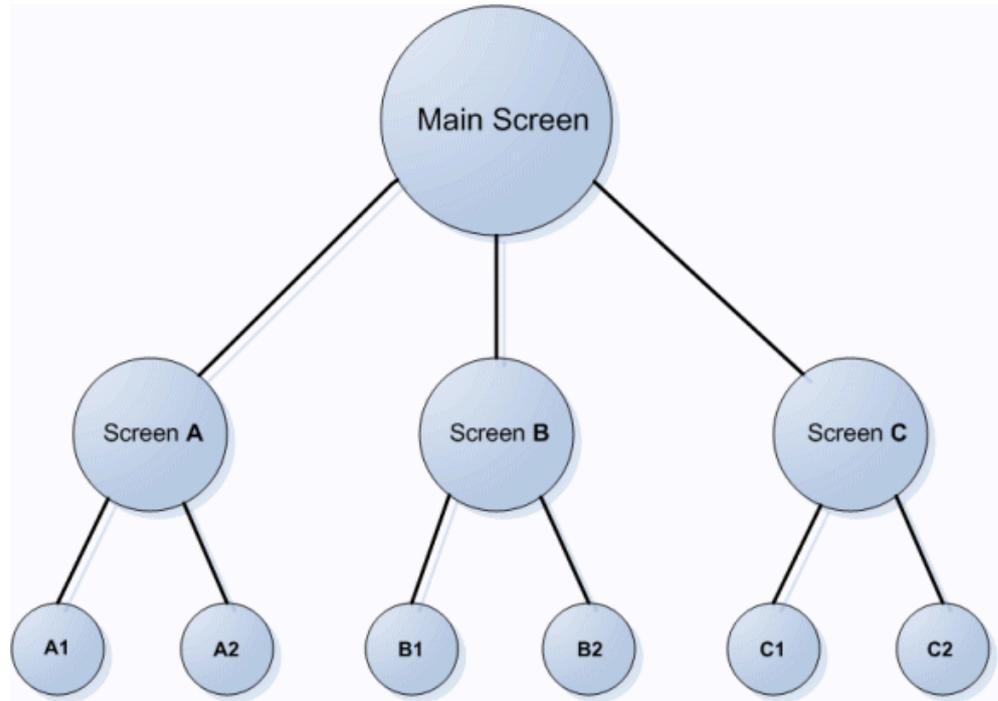
此处，“part”是一个由 3 个值组成的 RAPID 数组。part 数组的指数范围是 1 - 3。
RAPID 数组的指数不应为负数，应从 1 开始。

屏幕导航

在ScreenMaker中进行浏览导航，须遵循以下的树视图结构。

请参考以下示例，

- 要打开屏幕 A1 您需要首先打开 Screen A (屏幕 A)
- 要从屏幕 A1浏览至屏幕 B1，您需要首先关闭屏幕 A1 然后关闭 Screen A (屏幕 A)。然后才能从Main Screen (主屏幕) 经过 Screen B (屏幕 B) 切换到屏幕 B1。
- 同样的，由屏幕 B1 到 C1，首先要关闭屏幕 B1 和屏幕 B。然后才能从Main Screen (主屏幕) 经过 Screen C (屏幕 C) 切换到屏幕 C1。



en090000645

13.5 教程

概述

本章旨在作为教程，帮助您逐步设计 FlexArc Operator Panel.

FlexArc Operator Panel 是一个简单的弧焊单元，机器人可以执行下列三个不同任务.

任务	描述
Produce	焊接部件
Service	维护焊枪
Bull's Eye	校准 bull's eye (工具中心点)

FlexArc Operator Panel 会显示以下图形元素：

- Controller Status (控制器自动或手动模式，以及 RAPID 执行状态)
- Part Status (加工的部件数量，每个部件的平均加工时间，和 Reset 按钮)
- 机器人任务 (Produce、Service 和 Bull's Eye) 和机器人位置 (机器人原位置、维护位置、校准位置和部件位置)
- Start 和 Stop 按钮

设计 FlexArc 操作员面板

使用以下步骤设计 FlexArc 操作员面板：

	操作	Information
1	创建 FlexArc operator panel 系统.	选择以下选项, <ul style="list-style-type: none">• FlexPendant Interface• PC Interface
2	加载 EIO.cfg 文件和 MainModule.mod 文件.	选择以下选项, 默认情况下： <ul style="list-style-type: none">• 对于 Windows XP, 这些文件位于 <i>C:\Documents and Settings\<user name>\My Documents\RobotStudio\My ScreenMaker Projects\Tutorial</i>• 对于 Windows 7, 这些文件位于 <i>C:\Users\<user name>\Documents\RobotStudio\My ScreenMaker Projects\Tutorial</i>

	操作	Information
3	在加载 EIO.cfg 文件后, 会创建下列信号	

13 Screenmaker

13.5 教程

续前页

操作				Information	
IO	类型	描述	连接		
DI_RobotAtHome	DI	表示机器人处在起始位置。	DI_RobotAtHome = DO_SIMHOME		
DI_RobotAtBullseye	DI	表示机器人处在 bull's eye (工具中心点) 位置	DI_RobotAtBullseye = DO_SIMBULLS		
DI_RobotAtService	DI	表示机器人处在检修位置。	DI_RobotAtService = DO_SIMSERVICE		
DI_PRODUCE	DI	表示机器人正在生产零件	DI_PRODUCE = DO_PRODUCE		
DO_SIMHOME	DO	仿真机器人在起始位置			
DO_SIMBULLS	DO	仿真机器人在工具中心点位置			
DO_SIMSERVICE	DO	仿真机器人在检修位置			
DO_PRODUCE	DO	仿真机器人正在生产零件			
GI_JOB	GI	所命令的作业的代	GI_JOB = GO_JOB		

下一页继续

操作				Information
	IO	类型	描述	连接
			码	
	GO_JOB	GO	仿真作业指令	
4	使用上一步骤创建的系统在 RobotStudio 中创建一个空工作站。			
5	由 RobotStudio 启动 ScreenMaker .			
6	创建新的 ScreenMaker 项目。			
	选择以下选项， 1 将项目名称输入为 <i>FlexArcGUI</i> ，并将其保存在默认位置 <i>C:\Users\<user name>\Documents\RobotStudio\My ScreenMaker Projects\Tutorial</i> . 2 新选项卡 <i>MainScreen</i> 将添加至“设计区域”。			
7	配置 Project properties.			
	要自定义 GUI 应如何显示在 FlexPendant 上，可修改 Project properties。			
8	连接到控制器。			
	结果将显示在输出窗口中。			
9	创建 application variables (临时变量) 并用以下数据配置：			
	名称	类型	值	
	MyResetValue	Num	0	
	JobProduce	Num	1	
	JobIdle	Num	0	
	JobBulls	Num	2	
	JobService	Num	3	
10	设计 Main Screen.			
11	Build 和 Deploy 项目。			
12	打开虚拟 FlexPendant 并测试 GUI			
	<ul style="list-style-type: none"> 在 RobotStudio 中，按 Ctrl+F5 以启动虚拟 FlexPendant. 单击 FlexArc operator panel 以启动 GUI. 			
	 注意 请确保将控制器切换到 Auto 模式，并确保 RAPID 开始执行。			

设计屏幕简介

在 GUI 工程开发重要的工作之一为设计屏幕。使用 ScreenMaker 的窗体设计器可以将控件从 toolbox 拖拽至设计区域。使用 Properties window, 您可以改变控件大小, 位置、标签、颜色, 并对控件进行配置。

设计FlexArc操作员面板屏幕

使用以下步骤设计 FlexArc 操作员面板屏幕：

- 1 将 GroupBox 控件从 General 类别中拖出；并将其置于设计区域，并在 Properties 窗口中设定以下值。

属性	值
Location	14,45
Size	150,100
Title	Controller Status
BackColor	LightGray

- 2 将另一个 GroupBox 控件从 General 类别中拖出；并将其置于设计区域，并在 Properties 窗口中设定以下值。

属性	值
Location	14,170
Size	150,204
Title	Part Status
BackColor	LightGray

- 3 将 ControllerModeStatus 控件从 Controller Data 类别中拖出；并将其置于所创建的 *Controller Status* 组合框中，并在 Properties 窗口中设定以下值：

属性	值
Location	19,40
Size	44,44
BackColor	LightGray

- 4 将 RapidExecutionStatus 控件从 ControllerData 类别中拖出；并将其置于所创建的 *Controller Status* 组合框中，并在 Properties 窗口中设定以下值：

属性	值
Location	80,40
Size	44,44
BackColor	LightGray

- 5 将 TpsLabel 控件从 General 类别中拖出；并将其置于所创建的 *Part Status* 组合框中，并在 Properties 窗口中设定以下值：

属性	值
Location	16,30
Size	131,20
Text	Parts Produced
BackColor	LightGray
Font	TpsFont10

- 6 将 NumEditor 控件从 ControllerData 类别中拖出；并将其置于所创建的 *Parts Status* 组合框中，并在 Properties 窗口中设定以下值：

属性	值
Location	16,56
Size	116,23
Value	链接到 <i>MainModule</i> 模块中定义的 RAPID 变量 <i>partsReady</i> .

- 7 将另一个 TpsLabel 控件从 General 类别中拖出；并将其置于所创建的 *Part Status* 组合框中，并在 Properties 窗口中设定以下值：

属性	值
Location	16,89
Size	131,20
Text	Cycle time/part
BackColor	LightGray
Font	TpsFont10

- 8 将另一个 NumEditor 控件从 General 类别中拖出；并将其置于所创建的 *Part Status* 组合框中，并在 Properties 窗口中设定以下值：

属性	值
Location	16,115
Size	116,23
Value	链接到 <i>MainModule</i> 模块中定义的 RAPID 变量 <i>cycleTime</i> .

- 9 将 Button 控件从 General 类别中拖出；并将其置于所创建的 *Part Status* 组合框中，并在 Properties 窗口中设定以下值：

属性	值
Location	33,154
Size	85,34
Text	Reset

为 *Part Status* 组中的 **Reset** 按钮执行以下操作：

步骤	操作
1	双击 Reset 按钮。会显示 Events Panel 对话框，用于定义事件的动作。
2	在 Events Panel 对话框中，单击 Add Action ；指向 Rapid Data 并选择 Write a Rapid Data 。 此时会显示 Action Parameters 对话框；将 Rapid 数据分配给下列值，并单击 OK (确定)。 <ul style="list-style-type: none"> • <code>T_ROB1.MainModule.partsReady</code> 目的 <code>MyResetValue.Value</code> 同样，将 Rapid 数据分配给下列值，并单击 OK (确定)。 <ul style="list-style-type: none"> • <code>T_ROB1.MainModule.cycleTime</code> 目的 <code>MyResetValue.Value</code> 需要两个类型相似的操作来执行 Reset 操作。一个是将 Rapid 变量 <code>partsReady</code> 重置为 0，另一个将 Rapid 变量 <code>cycleTime</code> 重置为 0。

- 10 将 PictureBox 控件从 General 类别中拖出；并将其置于设计区域，并在 Properties 窗口中设定以下值：

属性	值
Location	177,28
Size	284,359
SizeMode	StretchImage
Image	FlexArcCell.GIF



注意

可以在 *C:\MyDocuments\RobotStudio\My ScreenMaker Projects\Tutorial\Images* 找到图形 (.GIF) 文件。

- 11 将另一个 PictureBox 控件从 General 类别中拖出；并将其置于设计区域，并在 Properties 窗口中设定以下值：

属性	值
Location	237,31
Size	48,48
SizeMode	StretchImage
Image	RobotAtHome.GIF
AllowMultipleStates	True 从 StatesEditor 对话框中选择 Image 属性。
SlectedStateValue	DI_RobotAtHome
状态	将 State{0} 链接到 RobotAtHome_gray.GIF 将 State{1} 链接到 RobotAtHome.GIF



注意

将 **AllowMultipleStates** 选项添加到 PictureBox 控件，目的是获得一个会随 I/O 信号变化而发生变化的图像。

更多有关如何将 **AllowMultipleStates** 用于 PictureBox 控件的信息，请参见图片对象和因 I/O 更换图像。

- 12 将 Button 控件从 General 类别中拖出；并将其置于设计区域，并在 Properties 窗口中设定以下值：

属性	值
Location	486,66
Size	116,105
Text	Start
Font	TpsFont20b
BackColor	LimeGreen
Enabled	Link to DI_RobotAtHome

为 Start 按钮执行以下操作：

步骤	操作
1	双击 Start 按钮，或单击 Smart tag 并选择 <i>Define Actions when clicked</i> 。会显示 Events Panel 对话框，用于定义事件的动作。
2	在 Events Panel 对话框中，单击 Add Action；指向 Rapid Data 并选择 Write a Rapid Data 会显示 Action Parameters 对话框。
3	在 Action Parameters 对话框中，将 Rapid 数据分配给下列值，并单击 OK（确定）。 <ul style="list-style-type: none"> • T_ROB1.MainModule.JobProduce至Job。

- 13 将 Button 控件从 General 类别中拖出；并将其置于设计区域，并在 Properties 窗口中设定以下值：

属性	值
Location	486,226
Size	116,105
Text	Stop
Font	TpsFont20b
BackColor	LimeGreen
Enabled	Link to DI_PRODUCED

为 Stop 按钮执行以下操作：

步骤	操作
1	双击 Stop 按钮，或单击 Smart tag 并选择 <i>Define Actions when clicked</i> 。会显示 Events Panel 对话框，用于定义事件的动作。
2	在 Events Panel 对话框中，单击 Add Action；指向 Rapid Data 并选择 Write a Rapid Data 会显示 Action Parameters 对话框。
3	在 Action Parameters 对话框中，将 Rapid 数据分配给下列值，并单击 OK（确定）。 <ul style="list-style-type: none"> • T_ROB1.MainModule.JobIdle 目的 JobIdle

- 14 将 Button 控件从 General 类别中拖出；并将其置于设计区域，并在 Properties 窗口中设定以下值：

属性	值
Location	274,246
Size	111,47
Text	Bull's Eye
Font	TpsFont14b
Enabled	Link to DI_RobotAtHome
AllowMultipleStates	True 从 StatesEditor 对话框中选择 BackColor 属性。
SelectedStates	DI_RobotAtBull'sEye
状态	将 State{0} 链接到 Red 将 State{1} 链接到 Green

下一页继续

为 **Bull's Eye** 按钮执行以下操作：

步骤	操作
1	双击 Bull's Eye 按钮，或单击 Smart tag 并选择 <i>Define Actions when clicked</i> 。会显示 Events Panel 对话框，用于定义事件的动作。
2	在 Events Panel 对话框中，单击 Add Action ；指向 Rapid Data 并选择 Write a Rapid Data 会显示 Action Parameters 对话框。
3	在 Action Parameters 对话框中，将 Rapid 数据分配给下列值，并单击 OK (确定)。 <ul style="list-style-type: none"> • T_ROB1.MainModule.JobBulls 目的 JobBulls

15 将 **Button** 控件从 **General** 类别中拖出；并将其置于设计区域，并在 **Properties** 窗口中设定以下值：

属性	值
Location	274,324
Size	111,47
Text	Service
Font	TpsFont14b
Enabled	Link to DI_RobotAtHome
AllowMultipleStates	True 从 StatesEditor 对话框中选择 BackColor 属性。
SelectedStates	DI_RobotAtService
状态	将 State{0} 链接到 <i>Red</i> 将 State{1} 链接到 <i>Green</i>

为 **Service** 按钮执行以下操作：

步骤	操作
1	双击 Service 按钮，或单击 Smart tag 并选择 <i>Define Actions when clicked</i> 。会显示 Events Panel 对话框，用于定义事件的动作。
2	在 Events Panel 对话框中，单击 Add Action ；指向 Rapid Data 并选择 Write a Rapid Data 会显示 Action Parameters 对话框。
3	在 Action Parameters 对话框中，将 Rapid 数据分配给下列值，并单击 OK (确定)。 <ul style="list-style-type: none"> • T_ROB1.MainModule.JobService 目的 JobService

创建和部署工程

- 1 在 **ScreenMaker** 功能区，单击 **Build**。
- 2 在 **ScreenMaker** 功能区，单击 **Deploy**。
- 3 在 **RobotStudio** 中，按 **Ctrl+F5** 以启动 **Virtual Flexpendant** 并单击 **FlexArc Operator Panel** 打开 GUI。



注意

请确保 **RAPID** 开始执行，并将控制器切换到“自动”模式。

14 基本选项卡

14.1 虚拟控制器

功能说明

使用Virtual Controller (虚拟控制器) 按钮, 您可以选择从布局或模板创建[虚拟控制器](#), 选择现有虚拟控制器或从机器人库中选择虚拟控制器。

从布局创建虚拟控制器

利用布局创建虚拟控制器时, 应遵循以下程序:

- 1 单击 **From Layout (从布局创建)** 以打开向导的第一页。
- 2 在名称方框内, 输入虚拟控制器名称。虚拟控制器位置将显示在位置框中。
- 3 在RobotWare下拉列表中选择要使用的[RobotWare](#)版本。
- 4 单击 **Next (下一步)**。
- 5 在Mechanisms (机械装置) 框中, 选择您要添加至虚拟控制器的[机械装置](#)。
- 6 单击 **Next (下一步)**。

h

如果在上一页只选择了一个机械装置, 此页将不会显示。

任务可以使用相应的按钮添加和删除; 机械装置可以使用相应的箭头上下移动。要将机械装置映射到任务, 请执行下面的步骤:

- 7 如有需要可以对映射进行任意编辑然后单击 **Next (下一步)**。
这时Controller Option (控制器选项) 页面打开。
- 8 在Controller Option (控制器选项) 页面, 您可以选择将[Task Frame \(任务坐标系\)](#)与相对应的[Base Frame \(基坐标系\)](#)对齐。
 - 对于单一机器人系统, 选中复选框将任务坐标系和基坐标系对齐:
 - [MultiMove Independent](#)系统, 将任务坐标系和每个机器人的基坐标系对齐。
 - [MultiMove Coordinated](#)系统, 从下拉列表中选择机器人, 将task frame和所选机器人的baseframe对齐。
- 9 检查摘要然后单击 **Finish (结束)**。

如果虚拟控制器包含一个以上机器人, 则应在Motion Configuration (动作配置) 窗口验证任务数和机械装置的基坐标系[位置](#)。



注意

要从布局创建系统, 所有的[机械装置](#) (机器人、[轨道转动装置](#)和[定位器](#)) 都必须保存为库。

创建新的虚拟控制器

- 1 单击**New Controller (新建控制器)**, 以打开对话框。
- 2 在控制器分组下, 于名称栏输入控制器名称。

下一页继续

14 基本选项卡

14.1 虚拟控制器

续前页

- 3 在Create new (新建) 分组中, 选择要求的*Robotware*版本或单击Locations (位置), 以设置发行包和媒体库位置。与此同时, 从Robot Model (机器人模型) 列表选择所需的机器人模型, 以创建控制器。
- 4 为了从备份创建, 选择从备份创建, 然后浏览以选择所需的备份文件。亦可在选定RobotWare版本后选择RobotWare插件版本。选择恢复备份复选框, 在新控制器上恢复备份。
- 5 在Mechanisms (机械单元) 组中, 选择是否导入库或使用现有工作站库。

添加一个现有虚拟控制器

- 1 单击Existing Controller (现有控制器), 以打开对话框。
- 2 在Location (位置) 列表, 选择一个文件夹。
- 3 在Virtual Controller (虚拟控制器) 列表, 选择一个控制器。
另外, 要想修改或创建新的虚拟控制器, 单击Manage (管理) 链接, 从列表中选择安装管理器, 再选择控制器。
- 4 在Options (选项) 组中, 选择是否导入库或使用现有工作站库。
用户可以勾选“Reset controller (重置控制器)” (Istart) 复选框, 从而在将控制器添加到工作站之前重置虚拟控制器。
- 5 单击确定。

从机器人库选择虚拟控制器

- 1 单击快速打开系统以打开机器人图库, 然后选择恰当的机器人。

14.2 目标点

14.2.1 创建目标点

概述

您可以同时创建多个**目标**，可通过手动输入坐标系来创建或在图形窗口中点击选择需要的位置。

您可以勾选将表面与最近部分对齐复选框，使目标**方向**和相邻CAD**部分**表面对齐。

输入目标名称前缀，并选择**任务**和目标应前往的**工件坐标系**，也可以选择必须创建相应移动指令的**路径**。选择的指令模板将用于已创建的移动指令。

创建目标点

- 1 在**Layout (布局)** 浏览器中，选择您想创建目标的工件坐标系，并将其设为活动。
- 2 单击 **创建目标点** 打开对话框。
- 3 选择您想移动目标点所需的参考**坐标系**：

如果您要移动目标点	所选坐标系
在当前 工作站的 世界坐标系 内的绝对位置	大地坐标
相对于活动的工件坐标系	工件坐标系
相对于用户定义的坐标系	UCS

- 4 在**点** 列表中，单击 **添加新建** 然后在图形窗口中单击设置目标点的位置，您也可以在 **位置** 框中输入值，然后单击 **添加**。
- 5 输入目标点的 **方向** 值。在图形窗口中所选目标点处将会显示初设叉号。如有必要，可以调整该位置。要创建目标，单击 **创建**。
- 6 如果要更改准备创建目标的工作对象，请单击 **更多** 按钮展开创建目标对话框。在工作对象列表中，选择要创建目标的工作对象。
- 7 如果要更改目标点的默认名称，单击 **更多** 展开 **创建目标点** 对话框，在 **目标点名称** 框内输入新的名称。
- 8 单击**创建**。目标点将显示在浏览器和图形窗口中。



注意

创建的目标不会获得与机器人轴有关的任何配置。要为目标添加配置值时，请使用 **Auto Configuration (自动配置)** 或 **Configurations (配置)** 对话框。

如果使用外轴，所有活动外轴的位置都将存储在目标中。

14 基本选项卡

14.2.2 创建关节坐标

14.2.2 创建关节坐标

创建关节坐标

关节目标规定机器人和外轴的单独轴位置。

- 1 单击 **创建关节坐标** 打开对话框。
- 2 如要更改关节坐标的默认名称，请在名称框内输入新名称。
- 3 在 **轴数值** 组内，请执行以下操作：
 - 对于关节轴，单击值框并单击向下箭头。将显示关节值对话框在框内输入关节值然后单击 **接受**。
 - 对于外轴，单击**Values (值)** 框，再单击向下箭头。这时会弹出**Joint Values (关节值)** 对话框。在框内输入关节值，并单击**Accept (接受)**。
- 4 单击**创建**。关节坐标将显示在浏览器和图形窗口中。



注意

外部轴的JointTargets并不在图形窗口显示。

创建关节坐标对话框

名称	输入关节坐标的名称。
机器人轴	单击 Values 列表，在 关节数值 框内输入值，然后单击 接受 。
外轴	单击 Values 列表，在 关节数值 框内输入值，然后单击 接受 。
存储类型	如果您要在MultiMove模式下使用该关节坐标，请选择 TASK PERS 的 存储类型 。 数据对象的保存方式决定了它在存储器中的保存方式和使用方式。 可用方式有 CONST 、 VAR 、 PERS 、 TASK PERS 。
模块名称	选择声明该关节坐标的模块。

14.2.3 沿边缘创建目标

概述

Targets on Edge (边缘目标) 创建目标, 通过在图形窗口内选择目标点, 可沿几何面边缘移动指令。几何边缘上的每个点均有具体属性, 可用于确定机器人目标相对于边缘的位置。

沿边缘创建目标点

- 1 在 Home (基本) 选项卡上, 单击 Target (目标点) 然后选择 Create Targets on Edge (沿边缘创建目标点)。

将显示 Create Targets on Edge (沿边缘创建目标点) 对话框。



注意

图形窗口的选择模式会自动设置为 表面, 捕捉模式设为 边缘。

- 2 单击要创建目标点的物体或部件。

临近边缘上最近的点将被计算并添加至列表框中 作为 点1, 点2.....



注意

当所选边缘在两个表面之间时, 法线方向和目标点方向取决于您选中的表面。

- 3 使用下列参数定义目标点与边缘上的点的关联关系:

请选择	用来...
Vertical offset (垂直偏移)	指定目标点到边缘的距离 (沿表面法线方向)。
Lateral offset (侧向偏移)	指定目标点到边缘的距离 (沿垂直于边缘切线方向)
Approach angle (接近角)	指定表面法线 (反向) 与目标点 approach 方向间的角度。
Reverse travel direction (逆反行程方向)	指定目标点的行进向量是与边缘切线平行还是方向相反。



注意

在图形窗口中将以箭头的方式显示每个目标点的接近和移动向量并以圆球体的形式表示目标点。当变量被修改后, 预览箭头将随之改变。

- 4 单击 Remove (删除) 将目标点从列表框中移除。
- 5 单击 More (更多) 展开 Create Targets on Edge (沿边缘创建目标点) 对话框, 并选择以下高级选项:

使用...	目的
Target name (目标点名称)	使用用户自定义的名称替代默认名称。
Task (任务)	选择要创建目标点的任务。 默认选择了 工作站 当前活动的任务。

下一页继续

14 基本选项卡

14.2.3 沿边缘创建目标

续前页

使用...	目的
Workobject (工件)	选择沿边缘创建的目标点所需的 工件坐标系 。
Insert Move Instructions in (插入移动指令)	创建目标点以外的移动指令，这些指令将添加到所选的 路径 程序中。 使用当前活动的过程定义和过程模板。

6 单击 **Create (创建)** 。

目标点和移动指令 (如果有) 将被创建并显示在图形窗口和输入窗口中。

14.3 路径

空路径

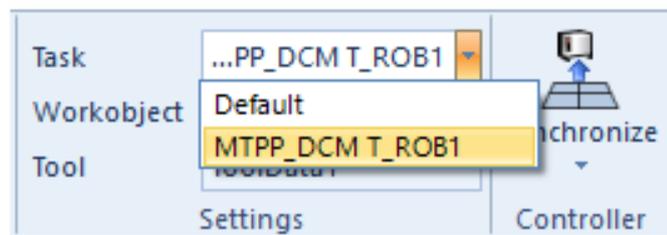
可使用如下步骤创建空路径：

- 1 在 Home (主页) 选项卡上单击Path (路径)。
- 2 单击 空路径。
- 3 在路径&目标浏览器内，在活动任务文件夹内创建新的空路径。



注意

活动任务按照组合框中选择的任务。



xx1900001906

AutoPath

AutoPath可帮助生成基于CAD几何体的准确路径（线性和环状）。您需要拥有一个具有边、曲线或同时具备这两者的几何对象。

自动路径功能可以根据曲线或者沿着某个表面的边缘创建路径。要沿着一个表面创建路径，可使用选择级别 "Surface"（表面）；要沿着曲线创建路径，则使用选择级别 "Curve"（曲线）当使用选择级别 "Surface"（表面）时，最靠近所选区的边缘将会被选取假如到路径中。只有与上一个所选边缘连接的边缘才可以被选中。

当使用选择级别 "Curve"（曲线）时，所选的边缘将会被加入列表。如果曲线没有任何分支，则选择一个边缘时按住SHIFT键会把整根曲线的边缘都会加入列表。在 RobotStudio选项中定义的 Approach（接近）和 Travel（行进）方向用于定义所创建目标的朝向。

使用此过程可自动生成路径。

- 1 在 Home (主页) 选项卡中，单击 Path (路径)，然后选择AutoPath。
显示自动路径工具。
- 2 选择希望创建路径的几何物体的边缘或曲线。
选择情况在工具窗口中列出为边缘。



注意

- 如果在某个几何对象中选择了曲线（而非某条边），则形成选定曲线的所有点都将作为边添加到图形窗口的列表中。
- 请确保您始终选择连续的边。

下一页继续

14 基本选项卡

14.3 路径 续前页

- 3 单击移除可从图形窗口中删除最近添加的边。



注意

要更改选定边的次序，可选择 **Reverse (倒序)** 复选框。

- 4 您可以设置以下近似值参数：

选择或输入数值	用途
最小距离	设置两生成点之间的最小距离。即小于该最小距离的点将被过滤掉。
公差	设置生成点所允许的几何描述的最大偏差。
最大半径	在将圆周视为直线前确定圆的半径大小。即可将直线视为半径无限大的圆。
线性	为每个目标生成线性移动指令。
环形	在描述圆弧的选定边上生成环形移动指令。
常量	使用常量距离生成点。
最终偏移	设置距离最后一个目标的指定偏移。
起始偏移	设置距离第一个目标的指定偏移。

参照面方框中显示被选作法线来创建路径的对象的侧面。

单击 **More (更多)** 可设置以下参数：

选择或输入数值	用途
Approach (接近)	在距离第一个目标指定距离的位置，生成一个新目标。
Depart (远离)	在距离最后一个目标指定距离的位置，生成一个新目标。

- 5 单击创建以自动生成一个新路径。

随即创建一条新路径，并根据近似值参数中的设置对生成目标插入移动指令。



注意

在活动工件坐标系上创建这些目标。

- 6 单击 **Close (关闭)** 。

14.4 其他

14.4.1 创建工件坐标系

概述

工件坐标系是表示工件参考位置（和方向）的局部坐标系。工件坐标系包括用户坐标系和物件坐标系这两个坐标系。用户坐标系（用户坐标系）是工件坐标系的两个坐标系之一，是相对于控制器世界坐标系来定义的。对象坐标系是相对于用户坐标系来定义的。为创建工件坐标系，必须在 **Create Workobject**（创建工件坐标系）对话框中指定以下参数。

名称	输入新工件坐标名称。
机器人握住工件	选择机器人是否握住工件。如果您选择 True ，机器人将握住工件。工具可以是固定工具也可以被其他机器人握住。
被机械单元移动	选择移动工件坐标系的 机械单元 。只有在 Programmed （已编程）设为 False （假）时，此选项才可用。
编程	如果工件坐标用作固定坐标系，请选择 True 。如果用作移动坐标系（即外轴），则选择 False 。
位置X,Y,Z	单击这些框之一，然后在图形窗口中单击相应的点，并将点的值传送至 位置 框内。
旋转rx,ry,rz	指定工件坐标在UCS中的旋转。
取点创建框架	指定用户坐标框架的位置。
位置X,Y,Z	单击这些框之一，然后在图形窗口中单击相应的点，并将点的值传送至 位置 框内。
旋转rx,ry,rz	指定工件坐标的旋转。
取点创建框架	指定工件坐标的坐标位置。
存储类型	选择 PERS 或 TASK PERS 。如果打算在 multimove 模式下使用工作对象，请选择存储类型 TASK PERS 。
任务	指定同步属性的任务。
模块	选择要声明工件坐标的模块。

创建工件坐标

- 在 **Home**（基本）选项卡的 **Path Programming**（路径编程）组中，单击 **Other**（其他），然后单击 **Create Workobject**（创建工作对象）。
将显示 **Create Workobject**（创建工作对象）对话框。
- 在其他数据组中，输入新工件坐标的值。
- 在 **用户框架** 组中，执行下列操作之一：
 - 在 **值** 框中单击，为工作对象输入位置 **x**、**y**、**z** 和旋转度 **rx**、**ry**、**rz** 的值，以设置用户框架的位置。
 - 使用 **取点创建框架** 确定用户坐标框架。
- 在 **Object Frame**（工件框架）组内，执行下列操作之一重新定义工件框架相对于用户框架的位置：
 - 单击 **Values** 框，在 **位置 x,y,z** 框输入值以确定工件坐标框架的位置。
 - 对于旋转 **rx**、**ry**、**rz**，选择 **RPY (Euler ZYX)** 或四元数，然后在 **Values**（数值）对话框中输入旋转值。

下一页继续

14 基本选项卡

14.4.1 创建工作坐标系

续前页

- 使用 **取点创建框架** 确定工件坐标。
- 5 在 **同步属性** 组中，为新的工件坐标输入相应的值。
 - 6 单击**创建**。新工件坐标将被创建并显示在 **路径和目标点** 浏览器中，机器人节点下的 **工件坐标&目标点** 节点下。

14.4.2 创建Tooldata (工具数据)

创建工具数据

- 1 在 布局 浏览器中，确保要创建工具数据的机器人已设置为活动任务。
- 2 在Home (主页) 选项卡的Path Programming (路径编程) 组中，单击Other (其他)，然后单击Create Tooldata (创建工具数据)。
Create Tooldata (创建工具数据) 对话框打开。
- 3 在 Misc数据 组内：
 - 输入工具 名称。
 - 在 机器人握住工具 列表中，选择工具是否由机器人握住。
- 4 在 工具坐标框架 组中
 - 定义 工具的 位置 x,y,z。
 - 定义 工具的 旋转 rx,ry,rz。
- 5 在 加载数据 组内：
 - 输入工具 重量。
 - 输入工具 重心。
 - 输入工具 惯性。
- 6 在 同步属性 组内：
 - 在 存储类型 列表中，选择，选择 PERS 或 TASK PERS。若想在使 MultiMove 模式下使用该工具数据，则选择 TASK PERS。
 - 在Task (任务) 列表中，选择将使用工具数据完成任务的机器人。
 - 在 模块 列表中，选择要声明工具数据的模块。
- 7 单击创建。工具数据在图形窗口中显示为坐标系。

14 基本选项卡

14.4.3 创建操作指令

14.4.3 创建操作指令

概述

操作指令与移动指令不同，比如，操作指令可以设置参数，或者激活或禁用设备和功能。RobotStudio中可用的操作指令仅限于控制机器人运动的常用指令。要在程序中插入其他操作指令或其他类型的RAPID代码时，请使用RAPID编辑器。

下表列出了默认可用的操作指令。可以用指令模板工具添加相应的指令模板。

动作指令	描述
ConfL开/关	<i>ConfL</i> 规定是否在线性移动时监控机器人的配置。将 <i>ConfL</i> 设置为关闭时，机器人可以使用编程配置之外的配置，用于在执行程序期间移动到目标点。
ConfJ开/关	<i>ConfJ</i> 规定是否在关节移动时监控机器人的配置。将 <i>ConfJ</i> 设置为关闭时，机器人可以使用编程配置之外的配置，用于在执行程序期间移动到目标点。
Actunit 单元名称	<i>Actunit</i> 启用单元名称所指定的机械单元。
DeactUnit 单元名称	<i>Deactunit</i> 停用单元名称所指定的机械单元。
ConfJ开/关	<i>ConfJ</i> 规定是否在关节移动时监控机器人的配置。将 <i>ConfJ</i> 设置为关闭时，机器人可以使用编程配置之外的配置，用于在执行程序期间移动到目标点。
Actunit 单元名称	<i>Actunit</i> 启用单元名称所指定的机械单元。
DeactUnit 单元名称	<i>Deactunit</i> 停用单元名称所指定的机械单元。

创建动作指令

- 1 在 **Paths&Targets** (路径和目标点) 浏览器中，选择要插入动作指令的位置。在路径的开始插入行动指令，然后选择该路径。
在另一个指令后插入行动指令，然后选择后续指令。
- 2 在 **Home** (主页) 选项卡的 **Path Programming** (路径编程) 组中，单击 **Other** (其他)，然后单击 **Create Action Instruction** (创建操作指令)。
此时会显示 **Create Action Instruction** (创建动作指令) 对话框。
- 3 在 **Task** (任务) 列表中，选择将执行操作指令的机器人。
- 4 在 **Path** (路径) 列表中选择路径。
- 5 从 **Instruction Templates** (指令模板) 列表中，选择要创建的操作指令。
- 6 也可以修改 **Instruction Arguments** (指令变元) 网格中的指令变元。
- 7 单击 **创建**。

14.5 虚拟现实

简介

当你将VR耳机与PC相连时，启用首页选项卡上的虚拟现实（VR）按钮。RobotStudio及其工作站查看器（Station Viewer）与HTC Vive、Oculus rift以及Windows混合现实耳机匹配。这些设备都配有运动跟踪传感器，以跟踪头戴耳机和手动控制器的位置和方向。可用手动控制器与虚拟现实环境互动。



注意

在激活RobotStudio中的虚拟现实前，建议采用来自供应商的样本测试VR耳机，确保其正常工作。

操作前提

- 一台符合VR耳机要求规范的高性能游戏PC。关于安装细节，请查看供应商网页。
- Microsoft Windows 10操作系统。
- 建议确保实体空间无障碍。但即使空间有限，仍可通过传送功能在VR环境中移动。

编程

VR功能有助于以一种安全的方式来引导机器人，这是其它功能难以实现的。你可以简单地移动机器人，以此教机器人移动。

VR功能

在左手控制的立方体上展示VR功能。通过在左触控板上滑动拇指，旋转立方体。下表详述了下列分组的功能：

功能组	描述
模拟控制组	<ul style="list-style-type: none"> • 进行：同步到达RAPID的路径，开始模拟。此功能与RobotStudio中的同步和进行功能相似。 • 暂停：暂停模拟。 • 停止：停止模拟。
传送组	<ul style="list-style-type: none"> • 向上/向下：使视角向上或向下。 • 首页：跳转至首页位置。 • 向左旋转/向右旋转：使视角分别向左或向右旋转。 • 行走：使视角向前，以模拟行走。 <p>通过按住左侧的触控板，亦可实现传送。按住触控板时，将显示一根横梁；当松开触控板时，你将被传送至黄色点处（即横梁碰撞地面的位置）。当按住触控板时，同时按下左右触发按钮，可在VR环境内将自己传送至一个更高或更低的位置。</p>
注释组	<ul style="list-style-type: none"> • 文本：添加一个包含用户名称和编号的标记。可从RobotStudio修改标记文本。 • 箭头：添加一个箭头。 • 绘制：随意涂画。
其它组	<ul style="list-style-type: none"> • 摄像机：显示摄像机外部视图。 • 抓住：允许零件移动。
交互组	<ul style="list-style-type: none"> • 慢跑：通过拉杆，使机器人沿关节慢跑；通过拉工具，使机器人沿直线慢跑。 • 取消/重复：恢复或重复先前操作。

下一页继续

14 基本选项卡

14.5 虚拟现实 续前页

功能组	描述
编程组	<ul style="list-style-type: none">• 路径：进入修改模式。打开右侧的其它功能菜单，选择一个机器人目标点进行修改。<ul style="list-style-type: none">- 机器人跟随：机器人在修改时仍跟随目标。在RobotStudio中目标位置观察机器人。- 平移：允许对平移进行修改。- 重新定向：允许对旋转进行修改。- 微调：按比例将机器人目标点的修改幅度减少10倍，即移动手动控制器10 移动所选目标1。• 教授：进入教授模式。打开右侧的其它功能菜单。可选择插入指令的路径（如Path10）以及所将使用的指令模板（如MoveL）。 可运用右手触发按钮来使机器人慢跑，可运用左键以在慢跑时插入新目标。可通过指向和双击抓取按钮来删除目标。<ul style="list-style-type: none">- 添加：在TCP位置添加一个目标。- 记录：记录手动控制器的动作，并将其转换为机器人路径。• 速度：进入速度修改模式。当选择一运动节段时，显示可用速度数据列表。在可用参数间滚动，并选择首选参数。• 区域：进入区域修改模式。当选择一个目标时，在一个滚动列表中显示可用区域数据列表。• 配置：进入配置修改模式。当选择一个目标时，显示可用配置。• 刷涂：可在点击时插入刷涂指令（SetBrush）。为进行修改，选择刷涂指令，并予以拉动。在触控板上滑动你的右手拇指，可更改刷涂编号。

15 建模选项卡

15.1 导入几何体

概述

使用导入几何体，将3D零件添加到工作站。User Geometry（用户几何体）图库将在用户文件位置的几何体文件夹中显示3D几何体文件。如果您有工作站，则解决方案几何体图库将在当前解决方案的几何体文件夹中显示3D几何体文件。可通过位置选项指定额外图库。为导入通用文件，可以通过浏览器使用几何体选项。该对话框提供了下列额外选项。

- 将CAD几何体转换为单个零件：将包含多个零件的组件转换为单个零件。
- 表面模式（渲染表面的两侧）：渲染表面的两侧。
- 导入隐藏/未显示的实体：几何体文件中规定为隐藏/未显示的实体将导入并可见。
- 链接至几何体（记住源位置）：将记住导入几何体文件的文件路径，以便后来更新几何体。在布局浏览器内右键单击零件，再单击更新已链接几何体。
- 复制实例化几何体：如果几何体文件包含具有多个实例的实体，则每个实例均会作为单独实体导入。

数学表达与几何体

CAD文件中的几何体通过数学式表达。当该几何体导入RobotStudio时数学表达转化为显示在图形窗口中的图形化表达，表达为图形窗口中的部件。

对于这种几何体，可以设置图形表达式的详情等级，从而减少大模型的文件大小和渲染时间，并改善可能要放大的小模型的视觉显示效果。详情等级只影响视觉显示；从模型创建的路径和曲线将准确反映其粗细设置。

您也可以将仅有简单图形表达而没有数学表达的文件导入。在这种情况下，RobotStudio的一些功能，如捕捉模式，由图形创建曲线等将不适用于此种类型的部件。

15.2 创建机械装置

概述

可以创建**机械装置**来模拟外部对象，如转盘、夹具、定位器。以下列表描述了部分机械装置：

- 机器人是一种可以通过**虚拟控制器**控制的**TCP**机械装置。
- 设备是一种不带TCP的机械装置。
- 外部轴是一种不带TCP，但可以由虚拟控制器如**轨道运动系统**或工件定位器或龙门架控制的机械装置。**外部轴**可以移动机器人，如轨道运动系统。
- **工具**是一种机器人可以移动的TCP机械装置。



注意

一种机械装置必须包含两个链接。

创建新的机械装置

- 1 单击 **Create Mechanism** (创建机械装置)。
打开Create Mechanism (创建机械装置) 窗口。
- 2 在 **Mechanism Model Name** (机械装置模型名称) 框内，输入机械装置名称。
- 3 在 **Mechanism Type** (机械装置类型) 列表中，选择机械装置的类型。
- 4 在树视图中，右击 **Links** (链接)，然后单击 **Add Link** (添加链接) 打开 **Create Link** (创建链接) 对话框。
建议的名称显示在 **Link Name** (链接名称) 框内。
- 5 在**Selected Component** (所选组件) 列表中，选择一个组件 (该组件将会高亮显示在图形窗口中) 并单击箭头按钮将组件添加到组件列表框中。
如果还有其他多个组件可选，**Selected Component** (所选组件) 列表会自动选中下一组件。根据需要添加这些组件。



注意

不能选择属于库或机械装置的一部分组件。

- 6 在组件列表框中选择一个组件，在**Selected Components** (所选组件) 组框中输入任意值，然后单击**Apply to component** (应用于组件)。
根据需要对每个组件重复以上步骤。
- 7 单击 **OK** (确定)。
- 8 在树视图中，右击 **Joints** (关节)，然后单击 **Add Joint** (添加关节) 打开 **Create Joint** (创建关节) 对话框。
建议的名称显示在 **Joint Name** (关节名称) 框中。
- 9 填写 **Create Joint** (创建关节) 对话框，然后单击 **OK** (确定)。



注意

必须映射**关节轴**以完成关节值。

- 10 在树视图中，右击 **Frame/Tool Data** (框架/工具数据)，然后单击 **Add Frame/Tool** (添加框架/工具) 打开 **Create Frame/Tool** (创建框架/工具) 对话框。
建议的名称显示在 **Frame/Tool Data name** (框架/工具数据名称) 框中。
- 11 填写 **Create Frame/Tool** (创建框架/工具) 对话框，然后单击 **OK** (确定)。
对于 **Frame/Tool** (框架/工具) 节点，有效性标准如下所述：
- 12 在树视图中，右击 **Calibration** (校准)，然后单击 **Add Calibration** (添加校准) 打开 **Create Calibration** (创建校准) 对话框。
- 13 填写 **Create Calibration** (创建校准) 对话框，然后单击 **OK** (确定)。
- 14 在树视图中，右击 **Dependency** (依赖性)，然后单击 **Add Dependency** (添加依赖性) 打开 **Create Dependency** (创建依赖性) 对话框。
- 15 填写 **Create Dependency** (创建依赖性) 对话框，然后单击 **OK** (确定)。
- 16 如果所有节点都有效，可以对机械装置进行编译。

编译机械装置

当编译时，在机械装置建模器的创建模式下所建的新机械装置将被添加到**工作站**中，其默认名称为"Mechanism_"加索引编号。

在进行编译时，将会保存所创建的可编辑**机械装置**（使用机械装置建模器创建），但不保存任何姿态、关节映射或转换时间。

要编译机械装置，请执行以下步骤：

- 1 要编译一个新的或编辑过的机械装置，单击 **Compile Mechanism** (编译机械装置)。
机械装置将被插入到活动的工作站中。链接的**部件**将会使用新名称复制，但相应的链接将会更新其部件的参考信息。关闭机械装置建模器时，将会删除这些复制的部件。
- 2 此时，机械装置建模器将转为修改模式。要完成编译机械装置，请参阅下文。

完成创建或修改机械装置

要完成创建机械装置的模型，请执行以下操作：

- 1 如果 **Joint Mapping** (关节映射) 组内的值是正确的，请单击 **Set** (设置)。
- 2 配置 **Poses** (姿态) 网格。要添加姿态，单击 **Add** (添加) 并填写 **Create Pose** (创建姿态) 对话框。单击 **Apply** (应用)，最后单击 **OK** (确定)。
 - 要添加姿态，单击 **Add** (添加) 并填写 **Create Pose** (创建姿态) 对话框。单击 **Apply** (应用)，最后单击 **OK** (确定)。
 - 要编辑姿态，在网格中选中姿态，单击 **Edit** (编辑) 然后填写 **Modify Pose** (编辑姿态) 对话框，最后单击 **OK** (确定)。
 - 要删除姿态，在网格中选中姿态，然后单击 **Remove** (删除)。
- 3 单击 **Edit Transition Times** (编辑转换时间) 编辑转换时间。
- 4 单击 **Close** (关闭)。

创建机械装置对话框

Mechanism Model Name (机械装置模型名称)	指定机械装置模型的名称。
---	--------------

下一页继续

15 建模选项卡

15.2 创建机械装置

续前页

Mechanism Type (机械装置类型)	指定机械装置的类型。
树视图	树视图中的机械装置组件。除非机械装置可以进行编辑，否则不显示树视图。每个节点（链接、关节、框架、校准和依赖性）都能在各自的对话框中进行编辑，如下所述。
Compile Mechanism (编译机械装置)	单击该按钮编译机械装置。只有在机械装置可编辑且机械装置模型名称合法的情况下，该按钮可见。

修改机械装置对话框

Modify Mechanism (修改机械装置) 对话框中包含 **Create mechanism (创建机械装置)** 对话框中的对象，如下所示：

Joint Mapping (关节映射)	使用这些框进行机械装置的关节映射。当编辑关节映射时，机械装置必须断开与库的连接。 映射值必须以升序排列，为1-6的整数。
Set (设置)	单击该按钮设置关节映射。
Poses (姿态)	显示姿态名称和姿态值。 选择一个姿态，在图形窗口中机械装置会移动到所选姿态。
Add (添加)	单击该按钮可打开 Create Pose (创建姿态) 对话框添加一个姿态。
Edit (编辑)	单击该按钮可打开 Modify Pose (编辑姿态) 对话框对所选姿态进行编辑。 若该机械装置没有断开与库的连接，则不能编辑同步位置。
Remove (删除)	单击该按钮以删除所选姿态。 不可以删除单一同步位置。
Set Transition Times (设置转换时间)	单击该按钮以设置转换时间。

15.3 创建工具

创建工具

您可以使用创建工具向导创建机器人握住的工具。您可以通过向导从现有部件轻松创建工具，或使用虚部件来表示工具。要完全利用工具数据创建工具，请执行以下步骤：

- 1 单击 **创建工具**。
- 2 在 **工具名称** 框中，输入工具名称并选择：

选项	操作
使用现有部件	将从列表选择一个现有部件。所选部件便表示工具图形。所选部件必须是单个部件。不能选择带有附件的部件。
使用虚部件	将会创建一个圆锥表示该工具。

- 3 继续输入工具的 **Mass (质量)**、**Center of Gravity (重心)** 和 **Moment of Inertia Ix, Iy, Iz (转动惯量 Ix、Iy、Iz)**（如果这些值已知）。



注意

如果不知道正确值，您仍可以使用此工具进行运动编程，但在真实机器人上运行此程序或测量周期时间之前必须更正这些数据。



提示

如果工具是由密度相似的材料做成，则通过单击使用重心捕捉模式的工具模型，可以找到重心。

- 4 单击 **下一步**。
- 5 在 **TCP Name (TCP 名称)** 框内，输入工具中心点(TCP)的名称。



注意

默认名称与工具名称相同。如果为一个工具创建了多个TCP，每个TCP必须使用唯一的名称。

- 6 使用以下任何一种方法，输入相对于大地坐标系的TCP位置（该位置表示工具的安装位置）：

方法	描述
从现有目标点或框架中读取值	将单击 目标点/ 框架值 框，然后在图形窗口或元素浏览器中选择框架。
手动输入位置和方向	将在 位置 和 方位 框中，输入所需的值。 如果选择使用虚部件，则位置值不能是0,0,0。要创建锥体，必须至少有一个坐标值 > 0。

- 7 单击右箭头按钮将值传送至 **TCP** 框。
如果工具有多个TCP，请对每个TCP重复执行第5至第7步的操作。
- 8 单击**完成**。
工具随即被创建，并显示在布局浏览器和图形窗口中。

下一页继续

15 建模选项卡

15.3 创建工具

续前页

为已存在的几何体创建工具数据

确保选择在其中创建工具数据的机器人。要为已存在几何体创建工具数据，请执行以下步骤：

- 1 单击 **创建工具** 然后选择 **使用现有部件**，从列表中选择所需部件。
- 2 在 **创建工具向导** 中输入所需的值。
- 3 通过将工具拖至机器人进行连接。

下一步操作

要使工具准备就绪，请执行以下操作之一：

- 要使机器人握住工具，请连接工具与机器人。
- 在图形窗口中，检查TCP的位置和方向。如果不正确，请在工具数据的工具框架部分对这些值进行编辑。
- 要简化已创建工具日后的使用，请将该值另存为程序库。在右键快捷菜单上，单击 **保存为库文件**。浏览到您要存储工具组件的文件夹，输入工具组件名称并单击 **保存**。

16 “控制器”选项卡

16.1 添加控制器

添加并连接至控制器

使用添加控制器按钮，可以连接到真实或[虚拟控制器](#)。

要连接到[真实控制器](#)，请在控制器选项卡上，单击添加控制器图标旁边的箭头，然后根据需要单击下列命令之一：

- 一键连接- 连接控制器管理端口
- 添加控制器 - 添加网络上可用的控制器



注意

要通过以太网（LAN）将RobotStudio连接到真实控制器，控制器系统必须拥有[RobotWare](#)选项PC接口。在通过服务端口连接时无需此功能。

以下更改涉及RobotWare 7.0的特定术语：

- 将RobotWare 6中的服务端口重命名为管理端口。
- 将RobotWare 6中的RobotWare选项重命名为RobotWare功能。
- 将PC接口重命名为RobotStudio连接。

要启动并连接到虚拟控制器，请在控制器选项卡上，单击添加控制器图标旁边的箭头，然后单击启动虚拟控制器。

一键连接

借助一键连接功能，可以连接到机器人控制器，即一步连接到管理端口。在使用此功能之前，需要执行以下操作：

- 将计算机连接至控制器管理端口。
- 确保PC上的网络设置正确。DHCP被启用，指定了正确的IP地址。

在控制器选项卡上，单击添加控制器图标旁边的箭头，然后单击一键连接。

添加控制器

- 1 在控制器选项卡上，单击添加控制器打开一个对话框，其中将列出所有可用的控制器。

Add Controller（添加控制器）功能列出本地子网中的控制器。

- 2 如果该控制器未显示在列表中，则在 **IP Address**（IP 地址）框中输入 IP 地址，然后单击 **Refresh**（刷新）。
- 3 在列表中选择控制器，单击 **确定**。

添加远程控制器

- 1 在控制器选项卡上，单击添加控制器以打开一个对话框，其中将列出所有可用的控制器。

这样，就可以添加本地子网之外的控制器。

- 2 如果该控制器未显示在列表中，则在远程控制器框中输入其 IP 地址，然后单击 **添加**。

下一页继续

16 “控制器”选项卡

16.1 添加控制器 续前页

- 3 在列表中选择控制器，单击 确定。

启动虚拟控制器

通过启动虚拟控制器命令，可以启动和停止**虚拟控制器**，而无需**工作站**。



提示

在开发基于PC-SDK或RobotWeb服务或**RobotWare**插件的PC应用程序时，如果需要**使用虚拟控制器作为仿真器**，则可以使用启动虚拟控制器命令。当需要使用配置编辑器或**RAPID**编辑器而无需工作站时，也可以使用此命令。

若单击添加控制器下的启动虚拟控制器，将会打开启动虚拟控制器对话框。在此对话框中，请指定以下内容：

- 1 在位置下拉列表中，指定PC上用于存储所需虚拟控制器系统的位置和文件夹。要向此列表中添加文件夹，请单击添加，然后找到并选择要添加的文件夹。要删除列表中的文件夹，请单击删除。
- 2 虚拟控制器表列出了在所选**系统**文件夹中发现的虚拟控制器。单击某个虚拟控制器可以选择它，以便将其启动。
- 3 选中所需的复选框：
 - **重置控制器**，启动默认设置的虚拟控制器。
 - **本地登录**：
在本地登录中，用户将以本地用户的身份登录，其中程序执行可以在手动模式下启动，此外，程序指针可以在手动模式下设置。与本地用户相对的是远程用户，这是RobotStudio的默认设置。与本地用户相比，当控制器处于手动模式时，远程用户的权限受限。例如，远程用户不能启动程序执行或设置程序指针。
 - **自动分配写访问权限**



注意

修改过的虚拟控制器必须使用重置控制器选项重启，以便让修改生效。

低带宽模式

当通过带宽有限的网络连接将 RobotStudio 连接到控制器时，低带宽模式很有用。它将控制器通信减少到只有使用常规连接模式时的几分之一。



注意

控制器中与连接 PC 中安装的 RobotWare 版本必须相同。

在通过添加控制器对话框连接到控制器时，您可以选择低带宽模式。

限制

在低带宽模式中：

- 信号分析器被禁用。

下一页继续

- 系统需要手动刷新，这样才能用当前控制器状态来更新 RobotStudio 中的 I/O 查看器、RAPID 观察窗口、RAPID 程序指针、在线监视器和 FlexPendant 查看器，因此添加了手动按钮以启动刷新。
- RAPID 编辑器中的语义检查将受到限制。

16 “控制器”选项卡

16.2.1 概述

16.2 验证

16.2.1 概述

简介

控制器上的数据，功能和命令使用用户权限授权系统进行保护（又叫UAS）。使用UAS可以限制用户访问系统的哪个部分。不同用户有不同的访问权限。

您可以在 **Authenticate**（验证）菜单上执行以下功能：

- 以不同的用户名登录
- 退出
- 注销所有控制器
- 编辑用户帐号
- 用户权限管理查看器

以不同的用户名登录

- 1 在 **Authenticate**（验证）菜单中，单击 **Login as a Different User**（以不同的用户名登录）。此时会显示 **Add new user**（添加新用户）对话框。
- 2 在 **User Name**（用户名）框中，输入您要用于登录的用户名。
- 3 在 **Password**（密码）框中，输入您要用于登录的密码。
- 4 单击 **OK**（确定）。

退出

在 **Authenticate**（验证）菜单中，单击 **Log off**（注销）将用户从控制器注销。

注销所有控制器

在 **Authenticate**（验证）菜单中，单击 **Log off**（注销）从所有控制器中注销该用户。

16.2.2 编辑用户帐号

16.2.2.1 管理用户权限和对IRC5控制器的写入权限

概述

用户授权系统 (UAS) 限制用户对控制器数据和功能的访问权限。这些功能按照UAS授权分类，并受其保护。授权分为两类：控制器授权和应用程序授权。控制器授权预先定义，由RobotWare提供。应用程序授权由RobotWare插件定义。这些授权通过UAS管理工具来管理。

UAS授权可通过UAS授权查看器查看。UAS授权查看器页面显示有关当前用户的授权信息。在验证菜单，单击UAS授权查看器，打开查看器。

组

分组是代表用户角色的一些授权。可用的用户角色包括管理员、程序员、操作员和定义用户。用户将获得其所在分组所拥有的授权。

所有控制器均设有预设分组和预设用户，分别称为默认分组和默认用户。默认用户有公开密码的机器人技术。默认分组和用户无法删除，且不能修改密码。但是，获得UAS设置管理授权的用户可以修改默认用户的控制器授权和应用程序授权。

除了RobotWare 6.04和更早的版本以外，您可以停用默认用户。停用默认用户前，建议先设定至少一名获得UAS设置管理授权的用户，以便继续管理用户和分组。

写入权限

必须具备写入权限才能修改控制器上的数据。控制器每次只接受一名有写入权限的用户。RobotStudio用户可以要求获得对系统的写入权限。如果系统处于手动模式，那么将在FlexPendant上批准或拒绝写入权限请求。系统从手动模式切换为自动模式时，用户将失去写入权限，反之亦然。如果控制器处于手动模式，那么可在FlexPendant上撤销写入权限。

在管理员分组中增加用户

除了默认分组以外，**实际控制器**中存在某些预先定义的用户分组，即管理员、操作员、服务和程序员分组。管理员分组启用控制器授权完全访问。

- 1 在控制器选项卡上，单击添加控制器，再单击添加控制器.....，再在添加控制器对话框内选择控制器。
- 2 在控制器选项卡上，单击请求写入权限。
- 3 单击验证，再单击编辑用户账户。
UAS管理工具打开。
- 4 在用户选项卡上，单击添加。添加新用户对话框打开。
- 5 在用户名称和密码框内，输入合适的数值。单击确认。
这样既可将新用户添加到本控制器用户列表。
- 6 选择用户，之后在用户分组内单击管理员复选框。
- 7 单击确认。这样既可将新用户添加到管理员分组。

下一页继续

16 “控制器”选项卡

16.2.2.1 管理用户权限和对IRC5控制器的写入权限

续前页

可以按照相同步骤在各种分组中创建用户。



注意

可以在UAS管理工具的分组选项卡上选择分组，再选择具体授权类别，查看具体分组的控制器/应用程序授权。

新建用户分组

- 1 在UAS管理工具内，单击分组选项卡。
- 2 在分组选项卡上，单击添加。添加新分组对话框打开。
- 3 输入所需详情，然后单击确定。
这样既可添加新分组。

修改现有用户分组

- 1 在UAS管理工具内，单击分组选项卡。
- 2 在分组选项卡上，选择分组并点击编辑。输入所需变化，然后点击确定。

创建新用户

- 1 在UAS管理工具内，单击用户选项卡，再单击添加。添加新用户对话框打开。
- 2 在用户名称和密码框内，输入合适的数值。单击确认。
这样既可将新用户添加到本控制器用户列表。
- 3 选择用户，然后在用户分组内，单击需添加用户的分组。
- 4 点击 **OK (确定)** 。
- 5 单击确认。这样既可将新用户添加到管理员分组。

修改现有用户

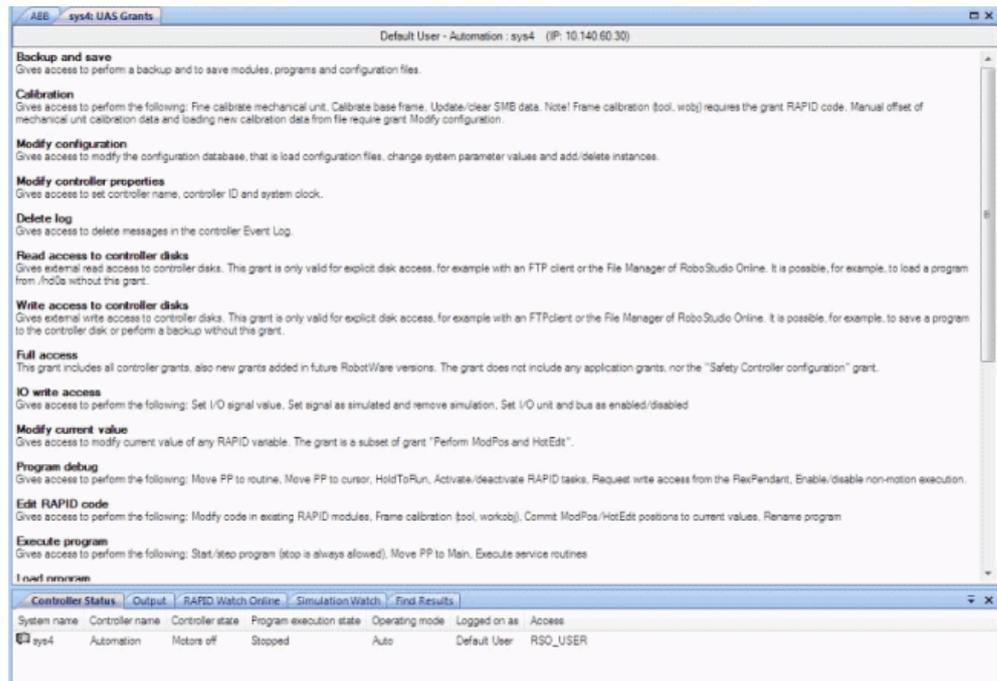
- 1 在UAS管理工具内，单击用户选项卡。
- 2 在用户选项卡上，在用户分组内选择分组，再选择需更改用户。
- 3 单击编辑。输入相应更改，并单击确认。

用户权限管理查看器

用户权限管理查看器页面显示当前登录控制器用户的权限信息和其所属的用户组。

- 1 在 **Authenticate (验证)** 菜单中，单击 **UAS Grant Viewer (UAS 权限查看器)** 。将打开 **UAS Grants (UAS 权限)** 窗口。

下一页继续

16.2.2.1 管理用户权限和对IRC5控制器的写入权限
续前页

en0900000852

常用操作示例

操作	所需权限
重命名控制器 (需要重启控制器)	Modify controller properties Remote restart
修改系统参数并加载配置文件	Modify configuration Remote restart
安装新系统	Administration of installed system
执行备份 (需要重启控制器)	Backup and save Remote restart
Restore a backup (需要重启控制器)	Restore a backup Remote restart
下载/删除模块	Load program
创建新模块.	Load program
编辑RAPID模块代码	Edit RAPID code
将模块和程序保存至磁盘	Backup and save
在任务窗口开始执行程序	Execute program
创建新的I/O信号, 即添加信号类型实例 (需要重启控制器)	Modify configuration Remote restart
设置I/O信号的值	I/O write access
由文件传送窗口访问控制器磁盘	Read access to controller disks Write access to controller disks

下一页继续

16 “控制器”选项卡

16.2.2.1 管理用户权限和对IRC5控制器的写入权限

续前页

控制器权限

Full access	该权限包含了所有控制器权限，也包含将来RobotWare版本添加的权限。本权限不包含应用程序权限和安全配置权限。 (<i>Safety Controller configuration</i>)
Manage UAS settings	该权限可以读写用户授权系统的配置文件，即可以读取，添加，删除和修改用户授权系统中定义的用户和用户组。
Execute program	拥有执行以下操作的权限： <ul style="list-style-type: none">• 开始/停止程序（使用拥有停止程序的权限）• 将程序指针指向主程序• 执行服务程序
Perform ModPos and HotEdit	拥有执行以下操作的权限： <ul style="list-style-type: none">• 修改和示教RAPID代码中的位置信息(ModPos)• 在执行的过程中修改RAPID代码中的单个点或路径中的位置信息。• 将ModPos/HotEdit位置值复位为原始值• 修改RAPID变量的当前值
Modify current value	拥有修改RAPID变量的当前值。该权限是 <i>Perform ModPos and HotEdit</i> 权限的子集。
I/O write access	拥有执行以下操作的权限： <ul style="list-style-type: none">• 设置 I/O信号值• 设置信号仿真或不允许信号仿真• 将设备和工业网络设置为启用/禁用
Backup and save	允许执行备份以及保存模块、程序和配置文件。此权限提供对当前系统的 BACKUP 和 TEMP 目录的完全 FTP 权限。
Restore a backup	有权使用重启模式恢复到上次自动保存状态还原备份和重启控制器。
Modify configuration	拥有修改配置数据库，即加载配置文件，更改系统参数值和添加删除实例的权限。
Load program	拥有下载/删除模块和数据的权限。
远程重启	拥有远程重启和关机的权限。通过本地设备（例如使用 FlexPendant）进行重启不需要任何权限。
Edit RAPID code	拥有执行以下操作的权限： <ul style="list-style-type: none">• 修改已存在RAPID模块中的代码• 框架校准（工具坐标，工件坐标）• 确认ModPos/HotEdit值为当前值• 重命名程序
Program debug	拥有执行以下操作的权限： <ul style="list-style-type: none">• Move PP to routine• Move PP to cursor• HoldToRun• 启用/停用 RAPID任务• 向示教器请求写权限• 启用或停用非动作执行操作
Decrease production speed	拥有在自动模式下将速度由100%进行减速操作的权限。该权限在速度低于100%或，控制器在手动模式下时无需请求。

下一页继续

16.2.2.1 管理用户权限和对IRC5控制器的写入权限
续前页

Calibration	拥有执行以下操作的权限： <ul style="list-style-type: none"> • 精细校准机械单元 • 校准Baseframe • 更新/清除SMB数据 框架校准（工具、工作对象）要求授予编辑 <i>RAPID</i> 代码权限。对机械装置校准数据进行手动调整，以及从文件载入新的校准数据，要求授予修改配置权限。
Administration of installed systems	拥有执行以下操作的权限： <ul style="list-style-type: none"> • 安装新系统 • 重置 RAPID • 重置系统 • 启动引导应用程序 • 选择系统 • 由设备安装系统 该权限给予全部FTP访问权限，即与 <i>Read access to controller disks</i> 和 <i>Write access to controller disks</i> 相同的权限。
已安装系统的管理	拥有执行以下操作的权限： <ul style="list-style-type: none"> • 安装新系统 • 重置 RAPID • 重置系统 • 启动RobotWare Installation Utilities • 从RobotWare Installation Utilities安装系统 • 更新当前系统 该授权给予全部访问权限，即与 <i>Read access to controller disks</i> （对控制器产品的读取权限）和 <i>Write access to controller disks</i> （对控制器产品的写入权限）相同的权限。
Read access to controller disks	对控制器磁盘的外部读取权限。该权限仅对外部访问有效，例如，FTP客户端或RobotStudio文件管理器。 也可以在没有该权限的情况下将程序加载到hd0a。
Write access to controller disks	对控制器磁盘的外部写入权限。该权限仅对外部访问有效，例如，FTP客户端或RobotStudio文件管理器。 可以，例如，将程序保存至控制器磁盘或执行备份。
Modify controller properties	拥有设置控制器名称，控制器ID和系统时钟的权限。
Delete log	拥有删除事件日志中信息的权限。
Revolution counter update	拥有更新转数计数器的权限。
安全控制器配置	拥有执行控制器安全模式配置的权限。仅对PSC选项有效，且该权限不包括在 <i>Full access</i> 权限中。

应用程序权限

Access to the ABB menu on FlexPendant	值为 true 时表示有权使用示教器上的 ABB 菜单。在用户没有任何授权时该值为默认值。 值为 false 时表示当控制器在“自动”模式下时用户不能访问 ABB 菜单。 该权限在手动模式下无效。
Log off FlexPendant user when switching to Auto mode	当由手动模式转到自动模式时，拥有该权限的用户将自动由示教器注销。

16 “控制器”选项卡

16.2.2.2 管理用户权限和对Omnicores C30控制器的写入权限

16.2.2.2 管理用户权限和对Omnicores C30控制器的写入权限

概述

Omnicores控制器在交付时有预设的用户，称为默认用户。该用户获得默认分配的某些授权，且属于操作员。如果创建了有具体授权的新用户，那么可以删除默认用户。即使取消了所有授权，活跃默认用户也有对控制器数据的只读权。因此，为了防止对Omnicores控制器数据的任何未授权访问，必须删除默认用户。

Omnicores控制器在交付时有默认的配置用户，称为Admin。所有UAS授权都是在这个用户的背景下分配的，例如添加、删除和修改用户。Admin用户默认属于管理员。您可以禁用Admin用户。禁用默认用户前，建议先设定至少一名获得UAS设置管理授权的用户，以便继续管理用户和分组。

在管理员分组中增加用户

实际控制器中可用的预先定义的用户分组为管理员和操作员。对于管理员分组，默认启用UAS_管理授权。

- 1 在控制器选项卡上，单击添加控制器，再单击添加控制器.....，再在添加控制器对话框内选择控制器。
- 2 在控制器选项卡上，单击请求写入权限。
- 3 点击验证，再点击以不同用户身份登录。登录对话框打开，输入默认凭据用户名和密码，分别为Admin和robotics，再点击登录。
- 4 单击验证，再单击编辑用户账户。
编辑用户账户窗口打开。
- 5 在用户选项卡上，点击添加用户。
- 6 按需要在字段内输入合适的数值，然后在角色中选择管理员复选框。点击Apply (应用)。

这样既可将新用户添加到本控制器用户列表。

可以按照相同步骤在各种角色中创建用户。

新建用户角色

- 1 在编辑用户账户内，点击角色选项卡。
- 2 在角色选项卡上，点击添加角色。
- 3 输入所需详情，然后点击Apply (应用)。
这样即可为选中用户添加新角色。

修改现有用户角色

- 1 在编辑用户账户内，点击角色选项卡。
- 2 在角色选项卡内，选择相应角色，再点击编辑用户。输入所需变化，然后点击Apply (应用)。

创建新用户

- 1 在编辑用户账户内，点击用户选项卡，再点击添加用户。
- 2 在用户名称和密码框内，输入合适的数值。选择所需角色，再点击应用。
可将配置好选定角色的新用户添加到本控制器用户列表。

16.3 事件

概述

您可以在事件日志中查看事件。每个事件的严重程度由其背景色表示；蓝色代表信息，黄色代表警告，红色代表错误（需要纠正后才能继续）。

在控制器工具组的控制器选项卡，单击事件，查看事件日志。

事件类型

事件名称	描述
操作事件	与系统处理有关的事件。
系统事件	与系统功能、系统状态等有关的事件。
硬件事件	与系统硬件、机械臂以及控制器硬件有关的事件。
程序事件	与RAPID指令、数据等有关的事件。
动作事件	与控制机械臂的移动和定位有关的事件
I/O事件	与输入和输出、数据总线等有关的事件。
用户事件	用户定义的事件。
功能性安全事件	与功能性安全相关的事件。
工艺事件	特定应用事件，包括弧焊、点焊等。
配置事件	与系统配置有关的事件。
连接服务事件	Connected Service Embedded（嵌入式连接服务）事件日志在启动、注册、取消注册、失去连接等事件中生成。

16 “控制器”选项卡

16.4 配置

16.4 配置

配置

使用配置，您可以查看或编辑控制器特定主题的系统参数。实例编辑器是一个补充编辑器，用于编辑类型实例的详细信息（配置编辑器中实例列表的每一行）。配置可以和控制器直接通讯。也就是说您所做的更改将在您完成命令后立即应用到控制器。

使用配置编辑器以及实例编辑器您可以：

- 查看类型，实例和参数
- 编辑实例和参数
- 在主题内复制和粘帖实例
- 添加或删除实例

配置布局

配置包含类型名称列表和实例列表。

在类型名称列表中显示所选主题的所有可用配置类型。类型的列表是静态的。该列表为静态列表，也就是说您不能添加、删除或重命名类型。

在实例列表中显示了在类型名称中所选类型所有的参数。在列表中的每一行表示系统参数的一个实例。每列显示了特殊的参数和其在系统参数实例中的值。

配置编辑器有以下选项：

- 连接
- 控制器
- I/O
- 人机连接
- 动作
- PROC
- 添加信号
- I/O工程工具

单击列标题来对该列排序。对于排序后的列，则排列顺序会反过来。如果您按住SHIFT键并单击多个列标题，则这些列将按照点击的顺序排序。

添加信号

您必须拥有对控制器的写入权限才能打开添加信号窗口。

信号类型	定义信号类型
信号名称	定义一个或多个信号的名称。
分配到设备	定义信号所属的设备。
信号标签	如有需要，指定信号类型以便分类和存储。
信号数目	指定添加信号的数目。
起始索引	定义起始信号的索引（数字）。
步骤	定义编号增长的步长。
设备映射起始	定义信号映射。
类别	如有需要，指定信号类型以便分类和存储。

下一页继续

访问级别	定义与机器人控制器相连的不同种类I/O控制器客户端对I/O信号的不同写权限。该字段只有在选中了Advance（高级）复选框时才有效。并非只能是写权限。选项包括默认（Default）、只读（ReadOnly）和全部（All）。
默认值	指定起始时I/O信号的值。
转化物理信号	在信号物理值和系统中的逻辑表示之间转换。

查看配置

- 1 要查看控制器主题，请在控制器选项卡上，展开控制器的配置节点。
所有主题将做为配置节点子节点显示。
- 2 要查看一个主题的数据实例类型，双击主题节点。
将打开配置编辑器，在类型名称列表中显示该主题所有类型。在实例列表中，将显示在类型列表中所选的类型包含的实例。实例参数值将显示在实例列表的列中。
- 3 要查看实例详细参数信息，双击该实例。
实例编辑器显示当前值，实例中每个参数的限制和约束。

编辑参数

您可以编辑一个实例的参数，或同时编辑多个实例参数。在您需要修改在多个实例中都有参数的参数时，同时编辑多个实例非常有用，如将一个信号由一个设备移至另外一个。

- 1 在控制器选项卡上，展开控制器和配置节点，然后双击包含待编辑参数的主题。
将打开配置编辑器。
- 2 在配置编辑器的类型名称列中，选择要编辑参数所属的类型。
类型实例将显示在配置编辑器的实例列表中。
- 3 在实例列表中，选择要编辑的实例 按住键盘 Enter 键。要同时选择多个实例，选择的同时按住 SHIFT 或 CTRL 键。
或者右键单击某个实例，然后单击编辑。
将显示实例编辑器。
- 4 在实例编辑器的参数列表中，选择要编辑的参数然后在值框中修改参数值。
当同时编辑多个实例时，您指定的参数值将应用于所有实例。那些您没有指定任何新值的参数，每个实例都会保留该参数的原有值。
- 5 单击确定，将更改应用至控制器配置数据库。
一些参数仅在重启控制器后更改才生效。如果您所做修改需要重启，系统将会显示提示。
您现在已经更新控制器的系统参数。如果要进行多处修改，您可以在完成所有修改后再重启。

添加实例

使用配置编辑器，您可以选择类型并创建该类型的数据实例。例如，添加类型信号的实例，在系统创建一个新信号。

- 1 在控制器选项卡上，展开控制器和配置节点，然后双击包含待添加实例的类型的主题。
将打开配置编辑器。
- 2 在配置编辑器的类型名称列中，选择您要创建实例的类型。

下一页继续

- 3 在 **控制器** 菜单上，指向 **配置** 然后单击 **添加类型**（类型将被替换为先前选定的类型）。

您也可以在配置编辑器中右击然后在右键菜单中选择 **添加类型**。

一个使用默认值的新实例将添加并显示在 **实例编辑器** 中。

- 4 如有需要，请修改值。

- 5 单击 **确定** 保存新实例。

在新实例中的值现在合法。如果值合法，实例被保存。否则，将提示您哪些参数值需要修改。

一些实例仅在重启控制器后更改才生效。如果您所做修改需要重启，系统将会显示提示。

现在您已经更新了系统参数。如果更新要求重启控制器，在您重启前，更新不会生效。如果您需要修改多个参数，您可以在完成所有修改后重启控制器。

复制实例

- 1 在控制器选项卡上，展开控制器和配置节点，然后双击包含待复制实例的主题。将打开配置编辑器。

- 2 在配置编辑器的 **类型名称** 列中，选择您要复制实例所属类型。

- 3 在 **实例** 列中，选择一个或多个要复制的实例。

如果您选择的多个实例并非所有参数都有同样的值，则在新实例中这些参数将不会有默认值。

- 4 在 **控制器** 菜单上，指向 **配置** 并单击 **复制类型**（文字类型将被替换为您先前选定的类型）

您也可以右击要复制的实例然后在右键快捷菜单上选择 **复制类型**。

新的实例显示在 **实例编辑器** 中，新实例的值和您复制的实例值一致。

- 5 如有需要修改实例名称和值。

- 6 单击 **确定** 保存新实例。

在新实例中的值现在合法。如果值合法，实例被保存。否则，将提示您哪些参数值需要修改。

一些实例仅在重启控制器后更改才生效。如果您所做修改需要重启，系统将会显示提示。

现在您已经更新了系统参数。如果更新要求重启控制器，在您重启前，更新不会生效。如果您需要修改多个参数，您可以在完成所有修改后重启控制器。

删除实例

- 1 在控制器选项卡上，展开控制器和配置节点，然后双击包含待删除实例的主题。

将打开配置编辑器。

- 2 在配置编辑器的 **类型名称** 列中，选择您要删除实例所属类型。

- 3 在 **实例** 列中，选择一个或多个要删除的实例。

- 4 在 **控制器** 菜单上，指向 **配置** 然后单击 **删除类型**（文字类型将被替换为您先前选定的类型）。

您也可以右击要复制的实例然后在右键快捷菜单上选择 **复制类型**。

- 5 将显示提示框提示您是否要删除或保留该实例。单击 **是** 删除实例。

一些实例仅在重启控制器后更改才生效。如果您所做修改需要重启，系统将会显示提示。

现在您已经更新了系统参数。如果更新要求重启控制器，在您重启前，更新不会生效。如果您需要修改多个参数，您可以在完成所有修改后重启控制器。

保存一个配置文件

配置主题的参数可以保存至配置文件中，存储到PC或其他任何网络磁盘中。

配置信息可以以后被加载到控制器中。因此，这些配置文件可以作为备份，也可以通过这种方式将配置信息从一个控制器转移到另一个控制器。

- 1 在控制器选项卡上，展开配置节点，然后选择要保存到文件的主题。
- 2 在 控制器 菜单上，指向 配置 然后选择 保存系统参数。
您也可以右击主题然后在右键快捷菜单上选择 保存系统参数。
- 3 在 另存为 对话框中，选择您要保存文件的地址。
- 4 单击 保存。

保存多个配置文件

- 1 在控制器选项卡上，选择配置节点。
- 2 在 控制器 菜单上，指向 配置 然后选择 保存系统参数。
您也可以右击主题然后在右键快捷菜单上选择 保存系统参数。
- 3 在 保存系统参数 对话框中，选择多个要保存的主题，然后单击 保存。
- 4 在 浏览至文件夹 对话框中，选择文件要保存至哪个文件夹，然后单击 确定。
所选主题将保存为配置文件，以默认的名称存储在指定文件夹内。

加载配置文件

配置文件包含了配置主题的系统参数。因此，这些配置文件可以作为备份，也可以通过这种方式将配置信息从一个控制器转移到另一个控制器。

当将配置文件下载到控制器时，配置文件要和控制器主版本号一致。例如，您不能将S4系统的配置文件下载到IRC5控制器上。

- 1 在 控制器 选项卡上，选择配置节点。
- 2 在 控制器 菜单上，指向 配置 然后选择 下载参数。
您也可以右击主题然后在右键快捷菜单上选择 下载参数。
将打开选择模式对话框。
- 3 在对话框中，选择您将如何组合下载的配置文件信息和已存在参数信息。

如果您要	那么
使用加载配置文件替代所选主题下的所有配置	请选择 下载前删除已存在参数
在不修改已存在配置内容的情况下，将加载配置文件中新参数添加至主题下。	单击 若没有重复下载参数
将加载配置文件中新的参数添加到主题下，并使用配置文件中的信息更新已存在的参数值。只在控制器中存在，而配置文件中不存在的参数则不会被修改。	单击 下载参数并替代重复内容

- 4 单击 打开，选择要下载的文件，再次单击 打开。
- 5 在提示信息窗口，单击 确定 确认您要从配置文件加载参数。

下一页继续

16 “控制器”选项卡

16.4 配置

续前页

- 6 当完成配置文件加载时，关闭对话框。
如果需要重启控制器才能使新参数起作用，系统将提示您重启。

实例编辑器布局

实例编辑器列出了打开实例中的参数及其值。

在值列中，可以查看和编辑参数值。

当单击某行时，实例编辑器窗口的下半部分将显示参数类型、参数值限制和参数的其他情况。

16.5 I/O工程工具

I/O工程工具

概述

使用 I/O Engineering Tool 来配置 PROFINET 网络以供初次使用。例如，通过设置正确的网络名称和 IP 地址。DCP 协议也可以在作为设备运行时用于设置工作站名称和 IP 地址。若要使用 PROFINET 内部设备，则必须安装带选项 3020-2 PROFINET Device 的 OmniCore 控制器。

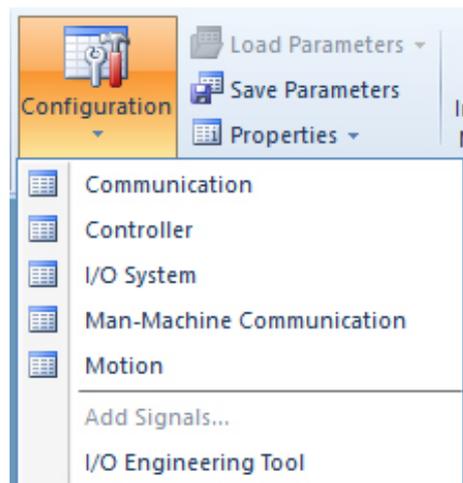
PROFINET 内部装置可以用于：

- 将 PLC 连接到 OmniCore 控制器。
- 将 OmniCore 控制器连接到另一台用作主机的 OmniCore 控制器。

当机器人系统安装了 PROFINET 选项时，名为 PROFINET 的预定义网络将在系统启动时创建。

启动 I/O Engineering Tool

- 1 启动 RobotStudio，然后连接到待配置的机器人系统。
- 2 在 **Controller (控制器)** 信息卡的功能区中，单击 **Configuration (配置)**，然后选择 **I/O Engineering Tool (I/O 工程工具)**。



xx1900000802

- 3 在功能区中，单击 **Request Write Access (请求访问权限)** 以允许配置控制器。

配置 IP 设置

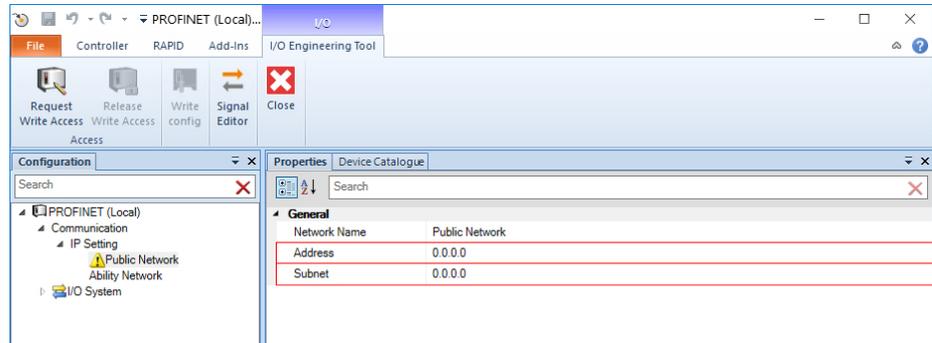
- 1 在 **Configuration (配置)** 浏览器中，选择 **PROFINET Network (PROFINET 网络)**。

下一页继续

16 “控制器”选项卡

16.5 I/O工程工具 续前页

符号  表示该网络的配置不完整。围绕属性字段的红色方框表示该属性尚未指定或造成了验证错误。

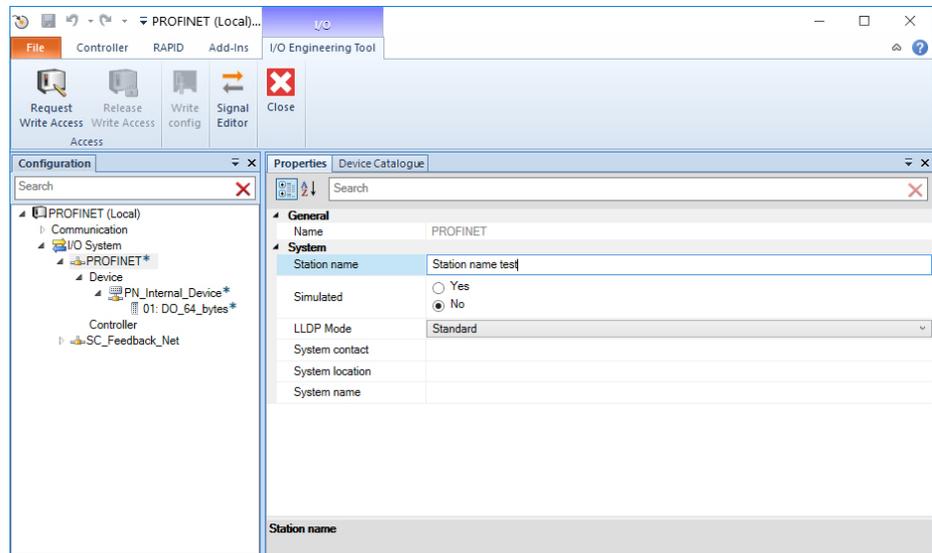


xx1900000882

- 2 在 **Properties (属性)** 浏览器中，设置以下各项的值：
 - **IP** : PROFINET 网络上 OmniCore 控制器的 IP 地址。
 - **Subnet (子网络)** : 子网掩码。

设置工作站名称

- 1 在 **Configuration (配置)** 浏览器中，选择 **PROFINET** (在 I/O 系统下)。
- 2 在 **Properties (属性)** 浏览器，指定 **Station Name (工作站名称)**。
注：当内部设备在 PROFINET 网络上出现时，这是该内部设备的名称。例如，可以被 PLC 检测到。



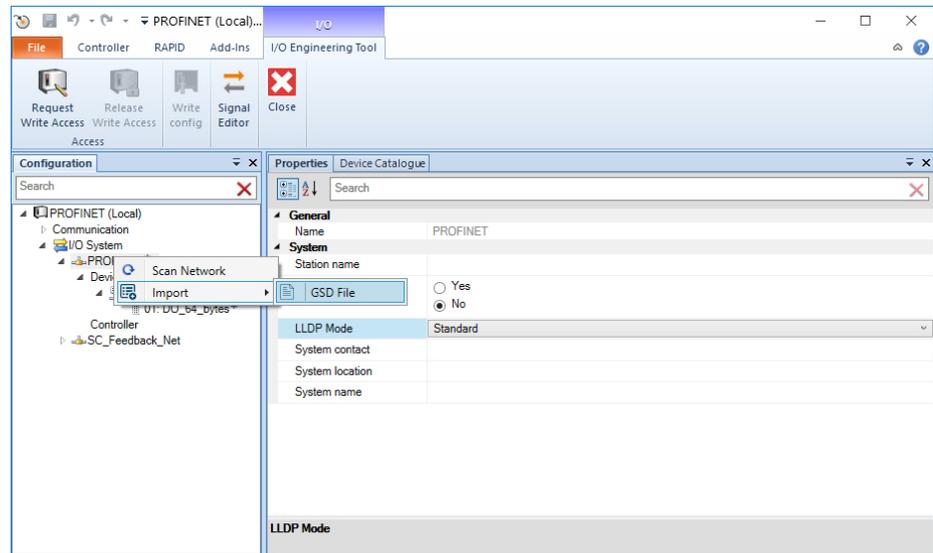
xx1900000883

下一页继续

导入 GSD 文件

GSD 文件包含了有关设备的数据。必须为应添加的所有设备添加 GSD 文件。也可以为允许稍后添加的任何设备添加 GSD 文件。

- 1 在 **Configuration (配置)** 浏览器中，右击 **PROFINET** (在 I/O 系统下)，选择 **Import (导入)**，然后选择 **GSD File (GSD 文件)**。



xx1900000884

- 2 为需要添加到网络的 I/O 设备选择 GSD 文件。

扫描网络

如果控制器已连接到具有已就位 I/O 设备的物理 PROFINET 网络，则这将说明如何扫描网络以查找可用设备。

该扫描在已连接到网络属性中“Interface (接口)”中所选择之端口的网络上执行。

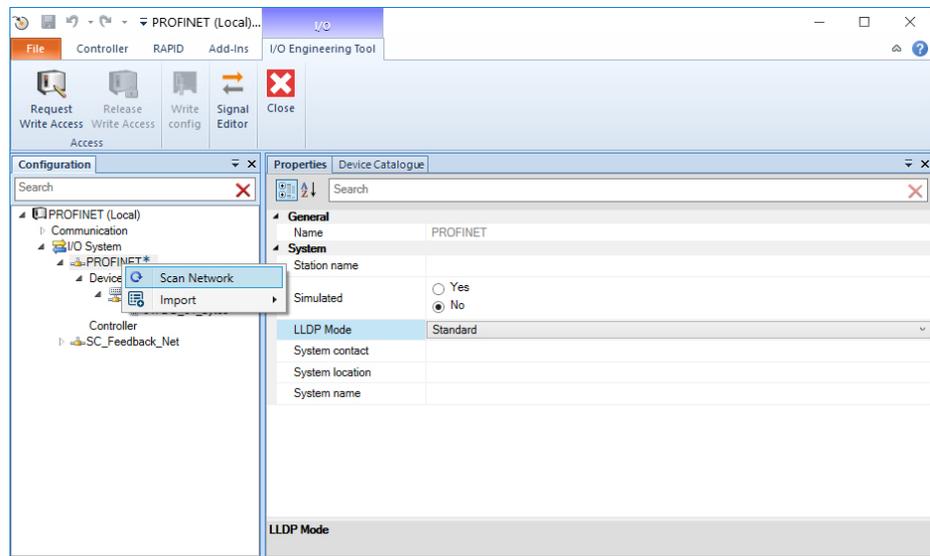
16 “控制器”选项卡

16.5 I/O工程工具

续前页

如果您希望在物理网络到位之前配置该网络，请按照说明手动将装置添加到网络中。

- 1 在 **Configuration (配置)** 浏览器中，右击 **PROFINET (在 I/O 系统下)**，然后选择 **Scan Network (扫描网络)**。



xx190000885



提示

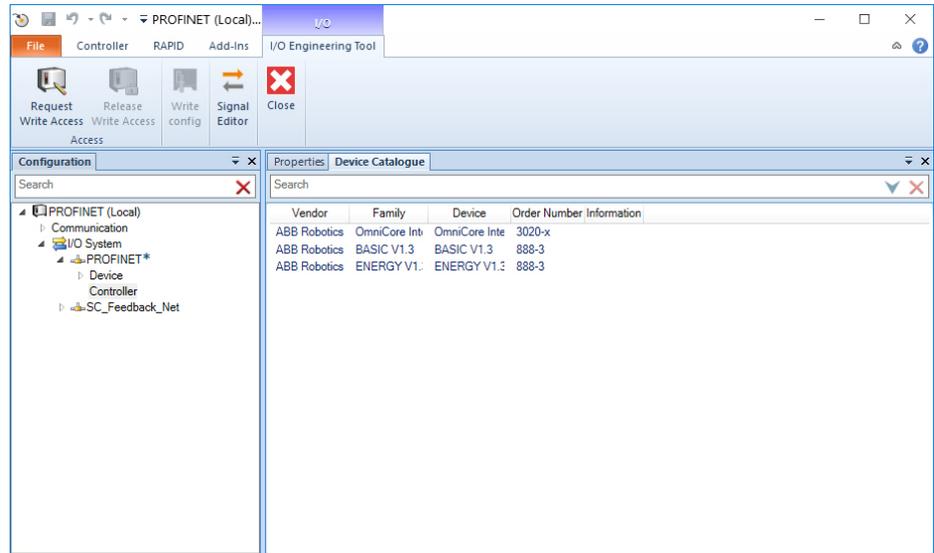
连接多个设备后，请使用 **Blink (闪烁)** 功能检测正确的设备。

- 2 右击检测到的设备并选择 **Add as (添加为)**，以添加该设备。选择与物理设备相对应的配置。此时，设备将显示在 **PROFINET / Controller (控制器)** 节点下的 **Configuration (配置)** 浏览器中。
- 3 设备的属性随即将自动添加到 **Properties (属性)** 浏览器中。确保这些属性正确。

向您的网络手动添加设备

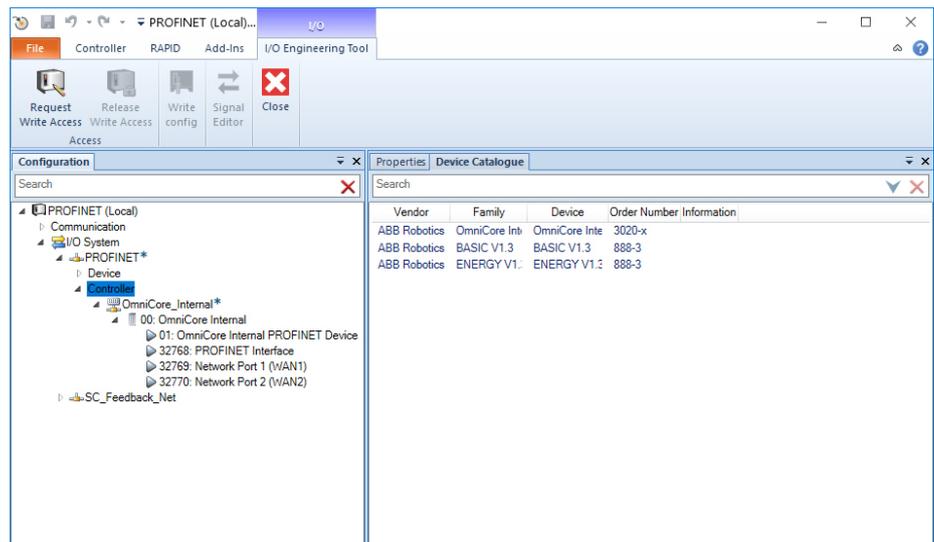
- 1 在 **Configuration (配置)** 浏览器中，展开 **PROFINET**，然后选择 **Controller (控制器)**。

下一页继续

2 单击 **Device Catalogue (设备目录)** 选项卡以显示可用通信设备的列表。

xx190000886

3 在列表中双击通信模块以将其添加到控制器。



xx190000887

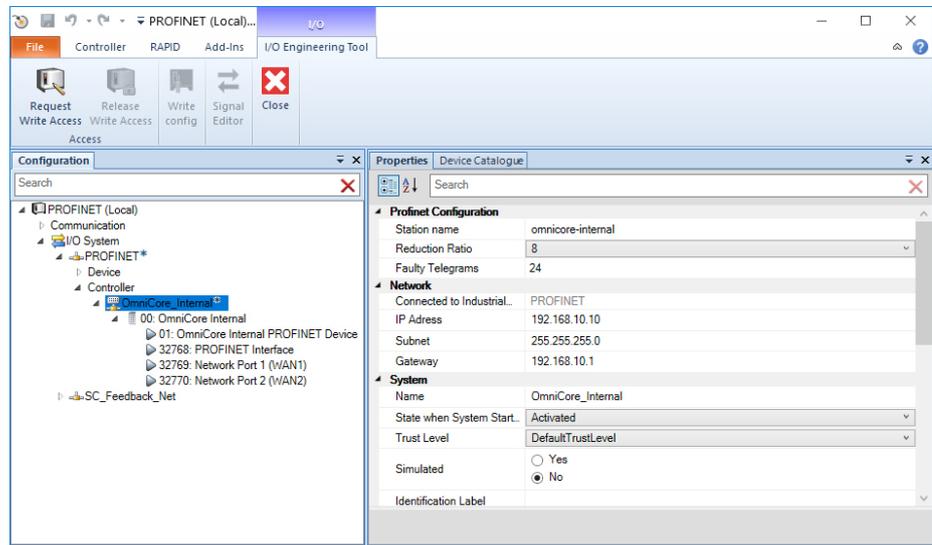
添加的通信模块将自动选中。如果通信模块包含内部 I/O 模块（物理上包含在该通信模块中），则它将作为第一个 I/O 模块添加到通信模块下。

16 “控制器”选项卡

16.5 I/O工程工具

续前页

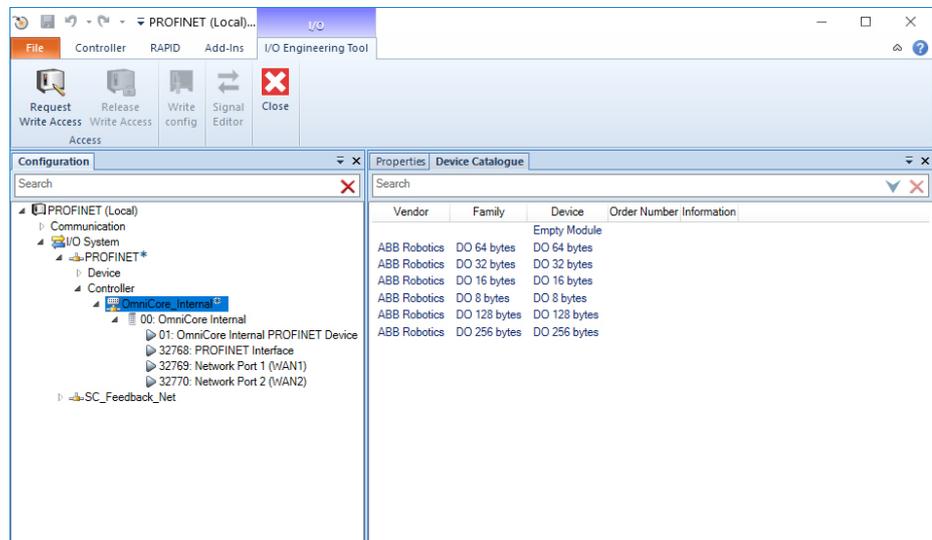
- 4 在 **Properties (属性)** 选项卡中，指定通信模块的属性。必须指定被红色方框围绕的属性（当前值无效）。



xx190000888

添加 I/O 模块

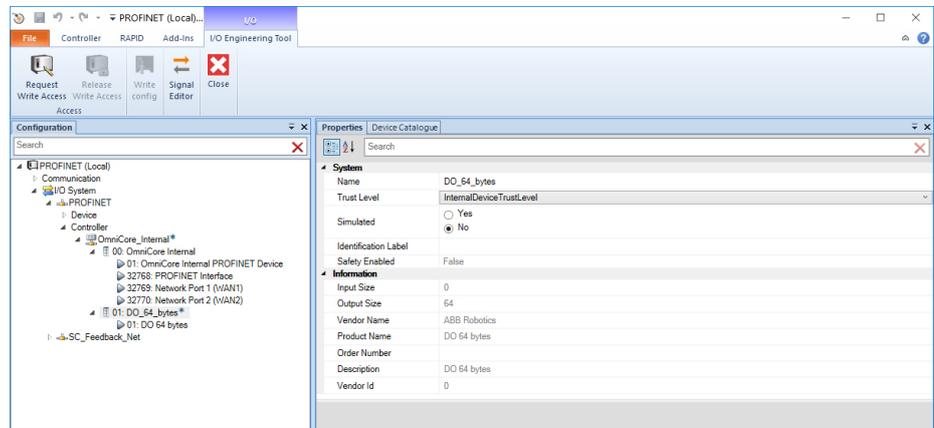
- 1 若要添加 I/O 模块，请选择通信模块，然后在 **Device Catalogue (设备目录)** 中双击 I/O 模块。



xx190000889

下一页继续

- 在 **Configuration (配置)** 浏览器中选择子模块，然后在 **Properties (属性)** 浏览器中配置模块设置。这些属性随即从 I/O 模块的 GSD 文件中提取。



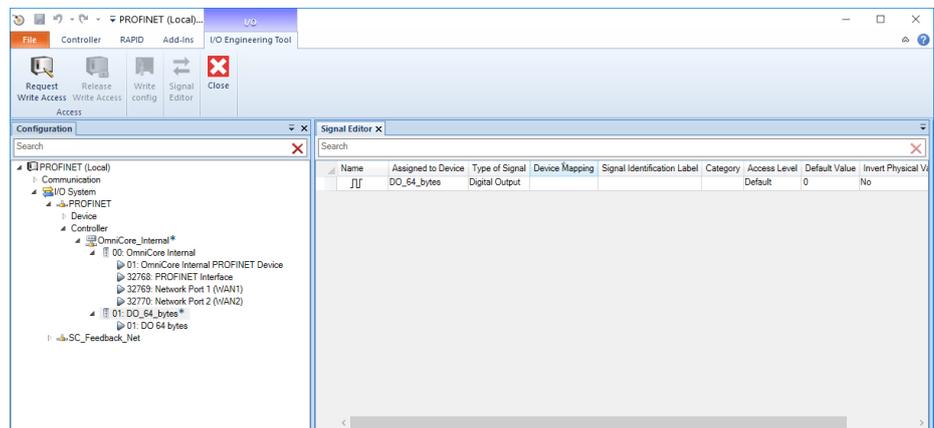
xx190000890

**注意**

请注意，所有输入和输出的通道配置在默认情况下可能处于禁用状态，并可能必须激活才能在指定通道上使用输入和输出。

编辑信号

- 在功能区中，单击 **Signal Editor (信号编辑器)**。
- 在 **Configuration (配置)** 浏览器中，选择需要为之配置信号的 I/O 模块。
- 在 **Name (名称)** 栏中，键入每个信号应具有的名称。



xx190000891

保存配置

配置完成后，将配置保存到机器人控制器。

如果您尚无写入权限，则单击 **Request Write Access (请求写入权限)** 以允许配置控制器。

在功能区中，单击 **Write config (写入配置)**。当系统询问您是否想要重新启动控制器时，请回答 **Yes (是)** 以便使新配置生效。

16 “控制器”选项卡

16.6 属性

16.6 属性

概述

选择此选项可查看和编辑连接的实际控制器的各种属性。

重命名控制器

控制器名称是用来标示控制器的，由控制器上运行的系统和软件决定。不同于控制器 ID，控制器名称并不要求每个控制器名称必须唯一。



注意

控制器名称必须使用 ISO8859-1(Latin) 字符。

- 1 在配置组中，单击属性，然后单击重命名。
将显示 **Rename Controller (重命名控制器)** 对话框。
- 2 在对话框中输入新控制器名称。
- 3 点击 **OK (确定)**。
重启控制器后新名称生效。
系统将提示您进行重启，您点击 **Yes (是)** 立刻重启，或点击 **No (否)** 稍后重启。

设置控制器日期和时间

您可以将控制器的日期和时间设置为与网络时间服务器相同，也可以手动指定日期时间。

请使用以下步骤设定控制器日期和时间：

- 1 在配置组中，单击属性，然后单击日期和时间。
将显示 **Set Date and Time (设置日期和时间)** 对话框。
- 2 此对话框提供两个选项：网络时间和手动时间。
 - 选择网络时间，并在时间服务器地址框，输入网络时间服务器的 IP 地址。
 - 选择手动时间然后在提供的框中设置日期和时间。您可以在时区列表选择必要的时区。

设置控制器 ID

控制器 ID 由默认的序列号表示，因此仅用于每个控制器。每个控制器使用一个唯一的 ID 进行标识，且不能进行修改。但是，当控制器硬盘被替换时，ID 将丢失，您需要重新设置控制器序号。



注意

要设置控制器 ID 您必须拥有对控制器的写入权限。

- 1 在配置组中，单击属性，然后单击控制器 ID。
将显示 **Set Controller ID (设置控制器 ID)** 对话框。

下一页继续

- 2 输入控制器 ID，然后点击 OK（确定）。

**注意**

仅能使用ISO8859-1（Latin 1）字符，且不超过40个字符。

设置控制器的IP地址

您可以将控制器设置为从网络DHCP服务器接收IP地址，也可以手动设置控制器的IP地址。

- 1 在控制器选项卡的配置组，单击属性，然后单击网络设置。
此时会打开网络设置对话框。
- 2 选择自动获取IP地址来将控制器设置为从网络DHCP服务器接收IP地址。

OR

选择使用以下IP地址，然后输入IP地址和子网掩码，以手动设置控制器的IP地址。

查看控制器和系统属性

您可以查看控制器及其运行系统的以下属性。

控制器属性	系统属性
引导程序	控制模块
控制器ID	启动模块#1
控制器名称	序列号
已安装系统	系统名称
网络连接	

- 1 在配置组中，单击属性，然后单击控制器和系统属性。
将显示 **Controller and System Properties（控制器和系统属性）** 窗口。
- 2 在窗口左侧的树视图中，找到要查看其属性的节点。
所选项目的属性将会显示在窗口右侧的属性列表中。

查看设备浏览器

设备浏览器显示了机器人控制器中的各种硬件和软件设备的属性和趋势。要打开设备浏览器，请在配置组中，单击属性，然后单击设备浏览器。

显示设备属性

在树视图中，找到要查看其属性的节点，然后单击它。在树视图的右侧将列出所选对象的属性，以及对应的值。

更新树视图

按 **F5** 更新树视图。

或者在树视图内部右键单击，然后单击刷新。

显示趋势

在树视图中选择一个设备，然后双击右侧面板中任何拥有数字值的属性。这将打开趋势视图。趋势视图按照每秒一个样本的速率收集数据。

下一页继续

16 “控制器”选项卡

16.6 属性 续前页

隐藏，停止，开始或清空趋势

在趋势视图上的任意位置右键单击，然后单击所需的命令。

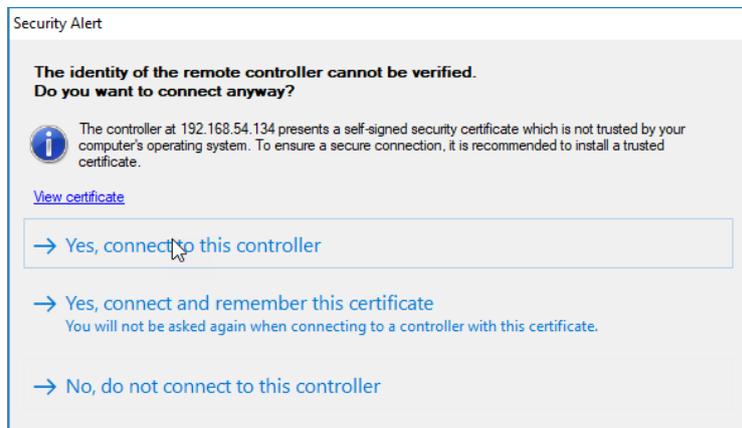
保存系统诊断

您可以从 RobotStudio 创建一个系统诊断数据文件。

要将系统诊断数据文件保存到您的 PC 中，请在配置 组中，单击属性，然后单击保存系统诊断。

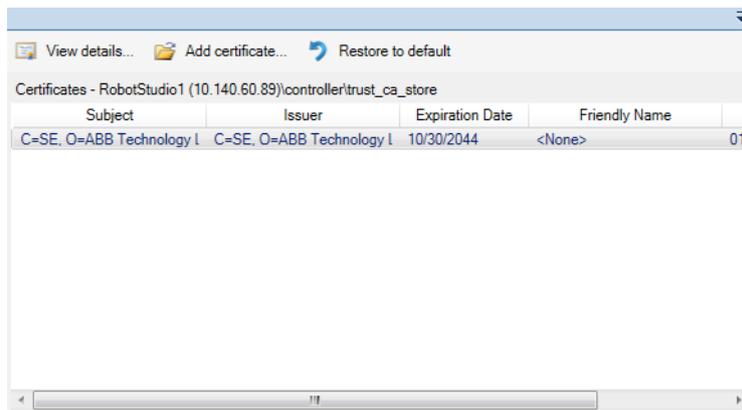
管理证书

当连接到真正的OmniCore控制器时，使用控制器上的证书对通信进行加密。默认情况下，这是一个需要RobotStudio用户信任的自签名证书。在这种情况下，将显示以下对话框。



xx1900001786

为了确保可信连接，建议将控制器证书替换为将连接到控制器的PC信任的证书。

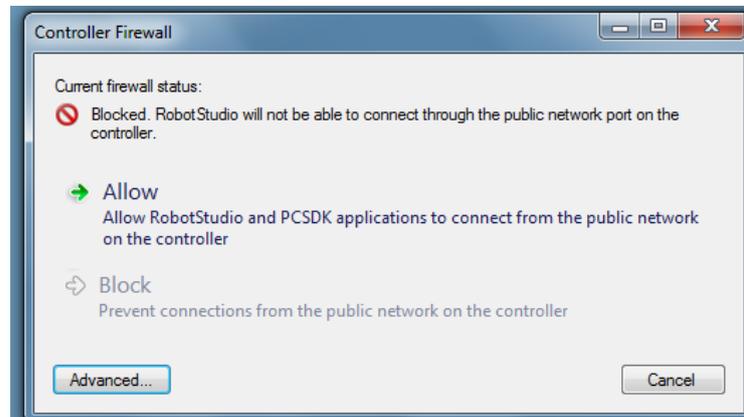


xx1900001787

下一页继续

配置防火墙

使用此功能设置防火墙以允许网络连接。当您选择允许（Allow）时，它将防火墙配置为允许通过控制器上的公共网络端口进行连接。如果要防止连接，请点击阻止。点击高级按钮，打开配置编辑器以手动编辑配置文件。默认情况下，将阻止防火墙。防火墙必须配置为允许通过WAN进行网络连接。



xx1900001788

16 “控制器”选项卡

16.7 传送带跟踪

16.7 传送带跟踪

简介

传送带跟踪选项卡含有树视图浏览器，显示所连接的DSQC2000单元和其他相关对象，将其用作用户界面，用于配置DSQC2000跟踪单元的设置，并监控实时信号。



注意

在树视图浏览器或任何相关对象对话框中，按F1将打开应用手册 - 传送带跟踪。

要打开传送带跟踪选项卡：

	操作
1	在Controller (控制器) 选项卡的Configuration (配置) 组中，单击Conveyor Tracking (传送带跟踪)。Conveyor Tracking (传送带跟踪) 选项卡打开。

连接并添加CTM

连接CTM

使用如下其中一种方法可将CTM连接到计算机：

1 通过WAN端口连接CTM

只有在为CTM - WAN接口配置固定IP地址后，才建议使用此方法。

通过网络开关或直接连接，将具有固定IP地址的计算机连接到同一WAN网络。使用CTM子网配置计算机的IP地址。

例子：

CTM - WAN接口	192.168.8.xx
计算机网络接口	192.168.8.246

WAN的默认出厂设置是Obtain an IP address automatically (自动获取IP地址) (DHCP客户端)。要使用此设置连接WAN，需要在网络上提供DHCP服务器。

2 通过LAN端口连接

建议使用此方法对具有默认出厂设置的CTM进行初始设置。凡当CTM存在连接问题时，还可使用此方法进行调试。

使用CTM - LAN接口的子网络配置计算机的固定IP地址。LAN接口的IP地址是192.168.126.200。

例子：

CTM - LAN接口	192.168.126.200
计算机网络接口	192.168.126.246

添加CTM

要添加CTM，必须在计算机和CTM之间建立连接：

	操作
1	单击Add CTM (添加CTM)。Add CTM (添加CTM) 对话框显示所有检测到的CTM。

下一页继续

	操作
2	在列表中选择CTM，点击OK（确定）。 该CTM则被添加到树视图对象浏览器中。

在RobotStudio中识别CTM

如果将RobotStudio连接到含有多个CTM的网络，则可能难以识别特定CTM。如果通过LAN端口直接连接，可以避免这一情况。

为简化识别，建议为每个CTM指定唯一的描述性名称。

使用如下其中一种方法可识别CTM：

- 在树视图浏览器中选择设备，CTM模块上其相应的绿色检测LED将开始闪烁。
- 按压CTM模块上的白色SW1按钮一次，树视图浏览器中相应的CTM符号上开始闪烁绿点。



警告

在CTM重启期间，请勿按压SW1按钮，如果按压将会把CTM重置为默认出厂设置，且任何更新或升级都将丢失。

网络设定

CTM的WAN端口通过以太网连接到机器人控制器。为了建立机器人控制器与CTM之间的通信，必须为CTM指定固定的IP地址。该IP地址宜位于与所连接的机器人控制器的网络接口相同的子网络上。

更改网络设置：

	操作
1	在树视图浏览器中右键单击CTM，选择Network settings（网络设置），然后点击WAN interface（WAN接口）。
2	输入IP address（IP地址）、Subnet mask（子网掩码）、Default gateway（默认网关）（可选），然后点击OK（确定）。

验证

CTM具有以下两个预定义用户：

用户	默认密码	描述
abbadmin	abbadmin	高级用户，用于高级维护和故障排除。
ctmuser	ctmuser	普通用户，用于日常维护和故障排除。



注意

以高级用户身份登录可升级固件。

要使用CTM的某些功能，需要登录。如果使用的是默认凭据，则会自动登录传送带跟踪选项卡。否则，在需要验证的地方都要求进行验证。



注意

建议更改密码以提高安全性。

需要适当的凭据才能对CTM配置和固件进行任何修改。

下一页继续

16 “控制器”选项卡

16.7 传送带跟踪 续前页



警告

如果密码丢失，无法恢复；因此，请确保不要丢失或遗忘密码。

以用户身份登录：

	操作
1	右键单击CTM，然后点击Authenticate (验证) >Login as a Different User (以不同用户身份登录)。
2	输入所需的凭据，然后点击Login (登录)。

注销当前用户：

	操作
1	右键单击CTM，然后点击Authenticate (验证) >Log Off (注销)。

更改当前用户的密码：

	操作
1	右键单击CTM，然后点击Authenticate (验证) >Change password (更改密码)。
2	更改密码，然后点击OK (确定)。

重命名

可以重命名CTM、编码器和传感器。

重命名任何对象：

	操作
1	在树视图浏览器中右键单击该对象，然后点击Rename (重命名)。Rename (重命名) 对话框打开。
2	输入对象的新名称，然后点击OK (确定)。新名称存储在CTM中，一旦重启，将在RobotStudio中显示新名称。

配置编码器

您可以配置编码器的某些设置，例如，速度滤波器。

配置编码器：

	操作
1	在树视图浏览器中右键单击编码器，然后点击Configure encoder (配置编码器)。Configure encoder (配置编码器) 选项卡打开。
2	修改设置，然后点击Apply (应用)。

编码器可以配置为使用或不使用。该配置更改会影响编码器在树视图浏览器中的显示方式。要调整编码器速度滤波，可以在Speed filter (速度滤波器) 一节中定义Low-pass filter cut off frequency (低通滤波器截止频率)。

下一页继续

配置传感器

您可以配置传感器的某些设置，例如，同步分离。

配置传感器：

	操作
1	在树视图浏览器中右键单击传感器，然后点击 Configure sensor (配置传感器) 。 Configure sensor (配置传感器) 对话框打开。
2	修改设置，然后点击 Apply (应用) 。

同步分离用于过滤同步输入信号中不稳定的信号，可确定两个同步脉冲之间离传感器的最小编码器距离（计数）。当实际距离小于该数值时，将忽略第二个同步脉冲。

该传感器类型可配置为**I/O Sensor (I/O 传感器)**、**Camera (相机)** 或**Not used (不使用)**。该配置更改将影响传感器在树视图浏览器中的显示方式。

**注意**

建议为所有编码器设置相同的同步分离值。

相机脉冲宽度定义了与相机触发信号一起使用的脉冲长度（ms）。

**注意**

对于高速传送带，脉冲长度必须比连续相机图像之间的时间短，因此：

$$\text{相机脉冲宽度} < (\text{触发距离 (单位mm)} / \text{最大传送带速度 (单位为毫米 / 秒)}) / 1000$$

重启**概述**

可以使用树视图浏览器重启CTM。

重启

在修改CTM设置后需要重启。

重启CTM：

	操作
1	在树视图浏览器中右键单击所需的CTM，然后点击 Restart (重启) 。

重启

硬件重启比软件重启更慢，对应于电源循环后的重启。

重启CTM：

	操作
1	在树视图浏览器中右键单击所需的CTM，然后点击 Reboot (重启) 。

下一页继续

16 “控制器”选项卡

16.7 传送带跟踪 续前页

Signals

有三种类型的实时信号：编码器、传感器和其他。您可以通过各种属性对信号进行排序和滤波：

信号属性	描述
名称	信号名称
类型	信号值类型（例如：浮动类）
值	信号实时值
单位	信号值单位（例如：Hz）
类别	信号类别（例如，公共类或内部类）
传感器	传感器数量(1-8)
编码器	编码器数量(1-4)
功能	机器人控制器中使用的信号名称，例如 <i>TrigVis</i>
标签	CTM 上的接口，例如 X11
描述	有关信号所代表的涵义的信息

列出所有信号

列出所有信号：

	操作
1	在树视图浏览器中右键单击所需的CTM，然后点击 Signals （信号）。

列出所有编码器信号

列出所有编码器信号：

	操作
1	在树视图浏览器中右键单击所需的编码器，然后点击 Signals （信号）。

列出所有传感器信号

列出所有传感器信号：

	操作
1	在树视图浏览器中右键单击所需的传感器，然后点击 Signals （信号）。

备份与恢复

可以保存CTM设置的备份。备份将包含：

- 有关CTM配置的数据，包括编码器和传感器参数以及新名称。在恢复备份时，这些设置将应用于目标CTM。
- 网络设定
- 固件版本信息

创建CTM备份

建议保留备份，以简化使用新单元更换CTM的任务。

创建CTM备份：

	操作
1	在树视图浏览器中右键单击CTM，然后选择 Create Backup... （创建备份.....）。 Create Backup from CTM （从CTM创建备份）对话框打开。

下一页继续

	操作
2	输入Backup Name (备份名称)。
3	输入或选择保存Location (位置)，然后点击OK (确定)。 创建的CTM备份位于输入的位置处。

恢复备份

恢复CTM备份：

	操作
1	在树视图浏览器中右键单击CTM，然后选择Restore Backup... (恢复备份.....)。 Restore from Backup to CTM (恢复CTM备份) 对话框打开。
2	输入或浏览到所需的Location (位置)，选择备份文件夹，然后点击Open (打开)。 Available backups (可用备份) 一节的列表中将显示文件夹中保存的CTM的备份。
3	从列表中选择所需的备份，并点击 OK (确定)。 在CTM重启后，将根据备份恢复CTM的设置。

固件升级

ABB通常以.cab文件提供固件升级。



警告

建议备份CTM配置，因为固件升级可能会导致出厂默认网络设置。

升级CTM的固件：

	操作
1	以高级用户身份登录可升级固件。
2	右键单击CTM，然后单击Firmware Upgrade (固件升级)。 Firmware Upgrade (固件升级) 对话框打开。 将显示当前版本的固件。
3	单击Browse (浏览)，导航到.cab文件，然后单击Open (打开)。 Verify Software (验证软件) 对话框打开。 将显示文件的公布者。
4	如果信任公布者，单击 Yes (是)。 Firmware Upgrade (固件升级) 对话框打开。 将显示新的固件版本。
5	验证并单击Upgrade (升级)，以进行下载。 在下载和安装后，CTM将重启。

在固件升级后，可能必须恢复CTM的网络设置。

16.8 碰撞避免

概述

*Collision Avoidance*功能可监控机器人的几何体及其工作范围，并阻止机器人发生碰撞。机器人周围的静态几何体也可纳入配置中。当照相机或传感器在运行期间动态创建目标定位时，这一功能则会非常有用。可在RobotStudio在线监视器上看到预测碰撞。微动或执行程序期间，则会激活避免碰撞功能。

碰撞预测功能支持凸几何图形，例如点、线段和凸多边形。非凸体必须分成可估算的较小部件。凸壳有两个可控制碰撞模型复杂度的参数，即最大外部公差和最大内部公差。最大外部公差允许包含除原几何体之外的较大估算体。最大内部公差允许估算体小于原几何体。

在RobotWare 6，必须选中碰撞检测选项才能启用这项功能。

这项功能适用于标准IRC5控制器支持的所有六轴和七轴向后弯曲机器人。



注意

加载*.SAT型几何对象时，需要RobotStudio的高级注册证。对应的CAD转换器选项要求为其它格式。只有多边形模型可按照基本版本加载。

激活避免碰撞功能

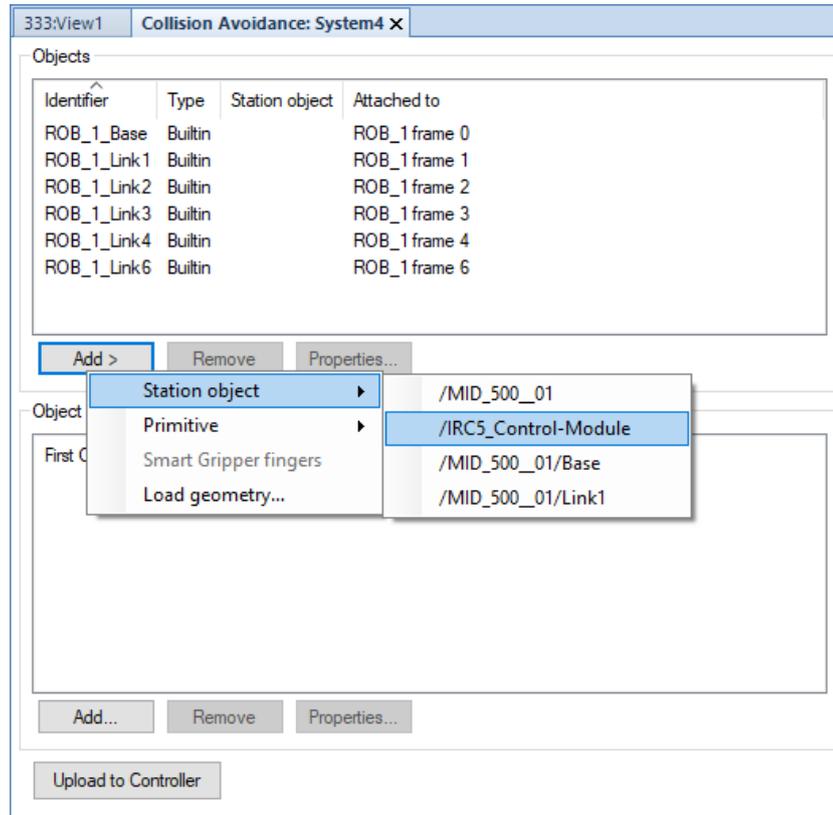
可通过控制器标签激活该功能。

- 在控制器标签的配置组中，点击避免碰撞并选择激活避免碰撞。
- 或者，在控制器浏览器中，右键点击任何控制器，并在上下文菜单中，点击避免碰撞，并选择激活避免碰撞。

配置防碰撞

- 1 在配置部分，选择防碰撞 > 配置。
将出现防碰撞窗口。
- 2 在对象组下，点击添加，并从下拉式列表中选择站点对象、基元或加载几何体....

用户可通过该选项创建碰撞模型，用于预测碰撞。



xx1800002593

选择选项	用于
站点对象	添加一个现有对象或更改其属性
基元	添加一个对象并更改其属性
智能夹持器手爪	添加智能夹持器手爪（仅适用于YuMi）
加载几何体	添加CAD几何体并更改其属性

- 碰撞对象属性对话框打开，设置并更改对象的属性、凸壳和位置。
- 点击确定以将对象添加进对象列表中。



注意

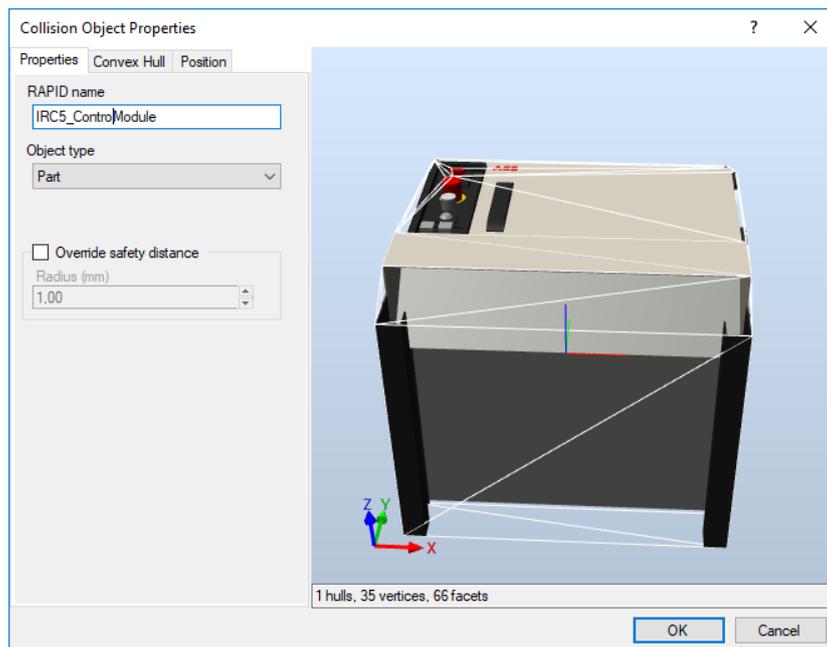
最多可以添加10个对象。

下一页继续

16 “控制器”选项卡

16.8 碰撞避免

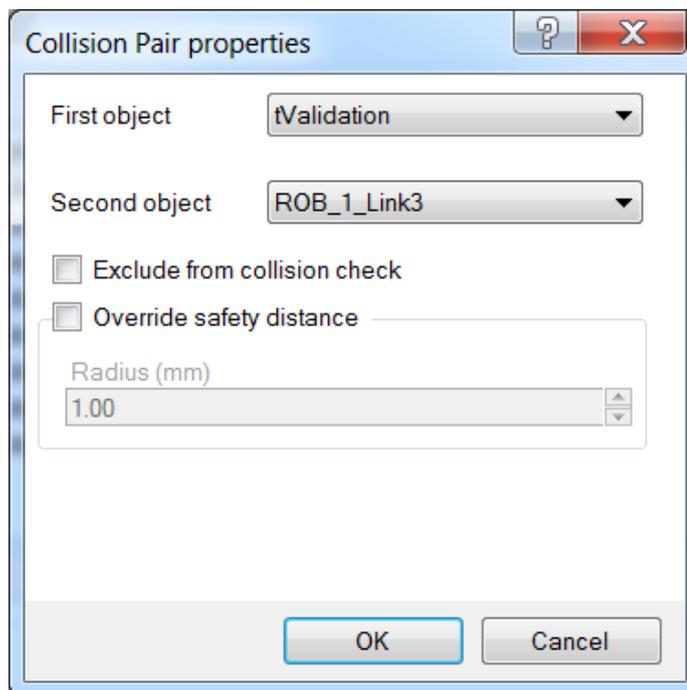
续前页



xx1800002592

要轻松配置多个对象，可以将它们配对。

- 5 在对象对组下，点击添加，则碰撞对属性对话框打开。



xx1800002594

- 6 选择下拉式列表中的对象进行组对，用于避免碰撞功能的实施。
- 7 选择拒绝接受碰撞检查检查框，拒绝对组对象进行碰撞检查。
- 8 选择覆盖安全距离检查框，以覆盖预设的安全距离。
- 9 点击确定，以对对象进行组队并将其添加进对象对列表中。

下一页继续

10 单击上传到控制器，将配置上传到实际控制器。
利用文件传输功能，可将避免碰撞文件从[虚拟控制器](#)的主文件夹传输到实际控制器。

限制

*Collision Avoidance*是选项*Collision Detection*中包含的一个功能。

*Collision Avoidance*只能由六轴和七轴串联机器人使用（向后弯曲）。由具有轨道运动系统和单轴[定位器](#)（L类）的机器人支持。

慢跑时，如果与相应慢跑功能一起使用，则不会触发*Collision Avoidance*（避免碰撞功能）。系统参数*Jog Mode*（慢跑模式）必须更改为*Standard*（标准模式）。

仅当运用MultiMove系统时，方可实现2个（或更多）机器人之间的*Collision Avoidance*。



小心

*Collision Avoidance*不得用于人身安全。

16 “控制器”选项卡

16.9 运动配置

16.9 运动配置

概述

运动配置窗口包含用于创建和查看高级系统配置的功能，比如更改控制器和基座位置、校准和设置外轴等。



小心

编辑系统时，可能导致系统崩溃或异常的机器人行为。在继续之前，务必清楚所作更改将会造成的影响。

机械装置文件夹节点

该节点的属性页包括改变关节和轴的映射的控件。您也可以在此页面设置外轴。

机械装置库文件节点

该节点的属性页面包含更改机器人和机械装置baseframe的控件。您也可以在此定义所选baseframe是否被其他机械装置移动（协同运动），如传送带。

更新Baseframe位置

- 1 使用摆放或移动工具将机械装置（机器人或外轴）移动到新位置。
- 2 在控制器浏览器中，选择机械装置的控制器。
- 3 在控制器选项卡的虚拟控制器组中，单击运动配置。
这将打开运动配置对话框。
- 4 在树视图中选择机械装置单元节点。将显示baseframe属性页面。
- 5 选择在重启机器人后要使用的Baseframe位置值。

所选坐标系	用于
控制器数值	重置最后一次启动虚拟控制器后对基座进行的所有更改。
保存的工作站数值	重置最后一次保存工作站后对 baseframe 进行的所有更改。 如有需要，可以在基座坐标系框中输入新值（相对于控制器大地坐标系）。
使用当前工作站数值	读取和使用 baseframe 的当前位置。 如有需要，可以在基座坐标系框中输入新值（相对于控制器大地坐标系）。

- 6 单击确定。

校准基准坐标系的位置

该工作站具有一个虚拟控制器，其中包括真实控制器备份的工件定位器。RobotStudio 需要考虑工件定位器的校准，否则定位器会错位。机械装置的校准参数可用于实际定位器的校准。

定位器机构是根据虚拟控制器的基准坐标系值来放置的。当从备份创建了一个虚拟控制器，定位器使用四点法在线校准，如果定位器在第一个校准点未处于其同步位置，则定位器机构将不会与系统的任务坐标系对齐。

您可以校准基准坐标系值来重新将定位器机构与系统的任务坐标系对齐。

- 1 在controller（控制器）选项卡中，单击Motion Configuration（运动配置）。
将打开运动配置对话框。

下一页继续

- 2 在运动配置窗口，选择定位器机构，然后单击校准。
基准坐标系校准位置对话框打开。
- 3 从运动配置对话框，复制基准坐标系下的姿态值，然后将这些值粘贴到基准坐标系校准位置对话框姿态下的框中。
- 4 单击应用，然后单击确定。在提示时必须重启控制器。定位器机构现在将会与系统任务坐标系对齐。
任何连接到定位器的对象都会采用定位器的姿态。

16.10 任务框架

修改任务框架

- 1 在控制器选项卡的虚拟控制器组中，单击任务框架。
此时会显示 **Modify Task Frames** (修改任务框架) 对话框。
- 2 将参考坐标系设置为 **World** (大地)、**UCS** 或 **Local** (本地)。
- 3 编辑 **Task Frames** (任务框架) 坐标框中的任务框架的位置和方向。
- 4 单击 **Apply** (应用)。
当出现提示信息，您是否要同时移动 *Base Frames(s)* ?
 - 单击 **是** 移动 basefrem，但保持其与任务框架的相对关系。
相关机器人会相对于工作站大地坐标系移动，但是由于机器人是随着任务坐标系移动的，所以机器人的基准坐标值保持不变。
 - 单击 **否**。此时会显示您是否要更新控制器配置并重启控制器？。单击是，重启控制器并更新已连接虚拟控制器的基坐标配置。
相关机器人将不会相对于工作站大地坐标系移动。此时任务坐标系已经移动，因此将重新计算任务坐标值。必须重新启动控制器才能更改配置。



注意

如果当前存在连接至机器人的固定RAPID对象（如工具坐标或工件坐标），将显示 **您是否要保留所有固定RAPID对象的位置？**

- 单击 **是** 保留所有固定RAPID对象相对于大地坐标的位置。
固定工件坐标系和工具数据相对于工作站大地坐标系来说将保持不变，但是将重新计算它们的值。
- 单击 **否**，随baseframe移动所有固定RAPID对象。（维持与Baseframe的相对位置）。
固定工件坐标系和工具数据将随着机器人移动，其值不会重新计算。

16.11 转为离线

概述

该功能可以帮助使用VC您创建一个与已连接的真实控制器类似的工作站。使用该功能可以帮助机器人技师不必一直连接真实控制器工作，而可以选择部分工作进行离线操作。

使用转为离线

- 1 将PC连接至真实控制器。
- 2 在控制器选项卡上，单击请求写权限。
- 3 单击 **Go Offline (转为离线)**。
此时会显示 **Go Offline (转为离线)** 对话框。
- 4 在虚拟控制器名称字段中输入名称，并浏览系统保存位置。
- 5 选择RobotWare版本，随后选择RobotWare插件版本，并点击确定。
使用虚拟控制器上的新工作站创建完成，该工作站系统配置与真实控制器的配置一致。



注意

前提是任何系统使用的RobotWare插件在PC上都必须可用。在虚拟控制器和真实控制器之间会自动建立关系。

16 “控制器”选项卡

16.12 创建关系

16.12 创建关系

概述

借助传输功能，可以方便地在车间中将离线创建的 RAPID 程序传输到真实机器人中。这意味着，您可以将来自虚拟控制器（处于离线状态）的数据传输到真实控制器（处于在线状态）。作为传输功能的一部分，还可以对虚拟控制器和真实控制器中的数据进行比较，然后选择要传输的数据。

借助传输功能，还可以将一个虚拟控制器的数据传输至另一个虚拟控制器。

用于传输数据的关系

要传输数据，首先必须设置两个控制器之间的 **Relation**。Relation 定义了在一个控制器之间传输数据的规则。

创建 Relation

当在控制器浏览器中列出两个控制器时，您可以创建它们之间的 Relation。要创建 Relation：

- 1 在控制器选项卡的传输组中，单击创建关系。
随即会打开创建关系对话框。
- 2 为此关系输入一个关系名称。
- 3 从列表中选择第一控制器（**First Controller**）。
第一控制器也被称为“源”，它包含要传输的数据。
- 4 在列表中指定第二控制器。这可以是真实控制器，也可以是另一虚拟控制器。
第二控制器也被称为“目标”，它接收传输来的数据。
- 5 单击确定。
控制器之间的关系现已创建。

此后会打开 *Relation* 对话框，借此可以配置并执行传输。在控制器浏览器中，控制器会在其 *Relations* 节点下列出其 *Relations*。



注意

关系属性将被保存在一个 XML 文件中，此文件位于所有方控制器的系统文件夹的 INTERNAL 文件夹下。

传输数据

在 *Relation* 对话框中，可以配置数据传输的细节，并执行传输。

要打开 *Relation* 对话框，请双击某个关系。或者在控制器浏览器中选择某个关系，然后在传输组中单击打开关系。

配置传输

在执行传输之前，可以在 *Transfer Configuration* 标题下配置要传输的数据。在进行配置时，请遵守以下指导原则：

- 使用 *Included* 列中的复选框包含或排除在树视图中显示的对应项。所包含模块中的所有项都将被传输。模块中其他未列出的项，比如备注、记录等，将自动包含在传输中。
- *Action* 列根据您包含或排除的项，显示了关于传输结果的预览。

下一页继续

- 如果在源和目标控制器都存在某个模块，并且 *Action* 列显示了 *Update*，则请单击分析列中的比较。这将打开 *Compare* 框，在其中的不同窗格中显示了模块的两个版本。受影响的行将突出显示，并且您还可以浏览更改之处。您可以选择以下比较选项之一：
 - 源与目标 - 比较源模块和目标模块
 - 源与结果 - 比较源模块和完成传输操作之后所得到的模块
- 默认情况下，BASE（模块）、工作对象数据和工具数据将被排除在外。
- 无法包含 BASE 模块的工作对象数据 *wobj0*、工具数据 *tool0* 和载荷数据 *load0*。

只能传输以下任务：

- 拥有对目标控制器的写访问权限（必须手动获得）。
- 任务不在运行。
- 程序执行状态为“已停止”。

执行转移

在对传输进行配置之后，便可以执行它。

在 *Transfer* 标题下将显示源和目标模块，以及表明了传输方向的箭头。通过单击更改方向，可以更改传输方向。这还将使源和目标模块发生对调。

要执行传输，请单击立即传输。随即打开一个对话框，其中显示了传输概况。单击是，以完成传输。在输出窗口中将显示各个模块的传输结果。

在以下情况中，立即传输按钮将被禁用：

- 所包含的任务均不可传输。
- 要求写访问权限，但不具备此权限。

此页刻意留白

17 RAPID 选项卡

17.1 同步

概述

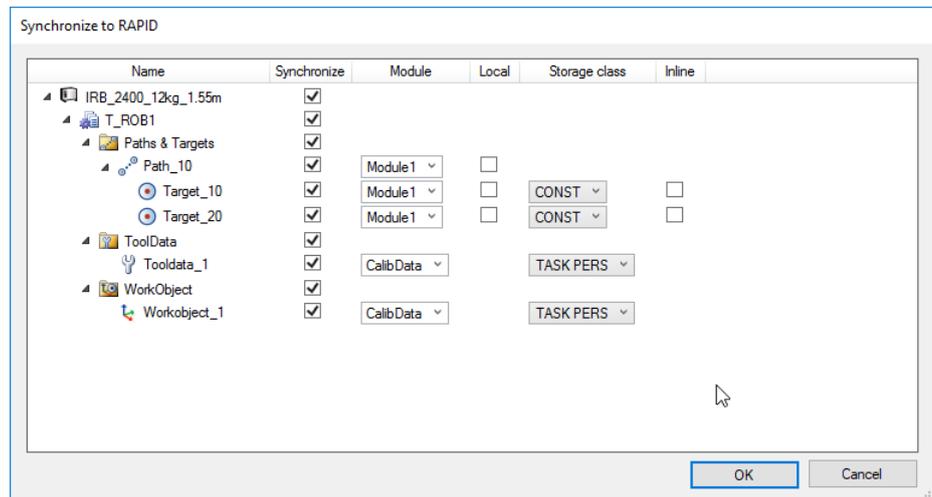
同步即确保虚拟控制器的RAPID程序与工作站内的程序相符。可以从工作站实现与虚拟控制器的同步，反之亦然。

在工作站中，机器人的位置与目标相对应，其运动由机器人路径中的移动指令定义。它们与RAPID程序模块中的数据声明和指令相对应。

正在同步到 RAPID

此操作更新虚拟控制器的RAPID程序，以反映工作站的最新变化。在运行模拟、将程序保存到文件以及备份虚拟控制器之前执行此操作。

- 1 单击同步图标旁边的箭头，然后单击同步到 RAPID，以实现同步。
- 2 在列表中选择要同步的元素。



xx1900001535

组件	描述
模块	指定虚拟控制器的目标模块，如果不存在，将创建该模块。 从模块列表中选择或键入新模块的名称。
Local (本地)	指定是否必须将数据创建为本地数据。在数据声明之前添加按键本地并将数据本地创建到模块。
存储类别	指定数据声明的存储类型。
线上	指定数据声明必须声明为内联或命名数据。在这种情况下，在指令本身中声明数据。

- 3 单击确定。

下一页继续

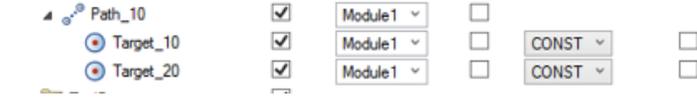
17 RAPID 选项卡

17.1 同步 续前页

同步到 RAPID 已完成信息将会显示在输出窗口中。

 **注意**

要查看目标的属性，必须展开包含的路径。



xx1900001536

任何对工件坐标系或指令工具数据的引用将被同步，即使它们没有被选中。

同步到工作站

此操作更新工作站以反映虚拟控制器中RAPID代码的最新更改。当启动带有RAPID程序的虚拟控制器时，当从文件中加载程序或模块时，或在编辑程序后，请执行此操作。单击同步图标旁边的箭头，然后单击同步到工作站，以实现与工作站同步。从列表中选择要进行同步的对象。在此步骤中不可能更改属性。要更改下列任何属性，必须编辑RAPID代码。

Synchronize to Station

Name	Synchronize	Module	Local	Storage class	Inline
IRB_2400_12kg_1.55m	<input type="checkbox"/>				
T_ROB1	<input type="checkbox"/>				
Paths & Targets	<input type="checkbox"/>				
main	<input type="checkbox"/>	MainModule	<input type="checkbox"/>		
Path_10	<input type="checkbox"/>	Module1	<input type="checkbox"/>		
Target_10	<input checked="" type="checkbox"/>	Module1	<input type="checkbox"/>	CONST	
Target_20	<input checked="" type="checkbox"/>	Module1	<input type="checkbox"/>	CONST	
ToolData	<input type="checkbox"/>				
Tooldata_1	<input type="checkbox"/>	CalibData		TASK PERS	
WorkObject	<input type="checkbox"/>				
Workobject_1	<input type="checkbox"/>	CalibData		TASK PERS	

xx1900001534

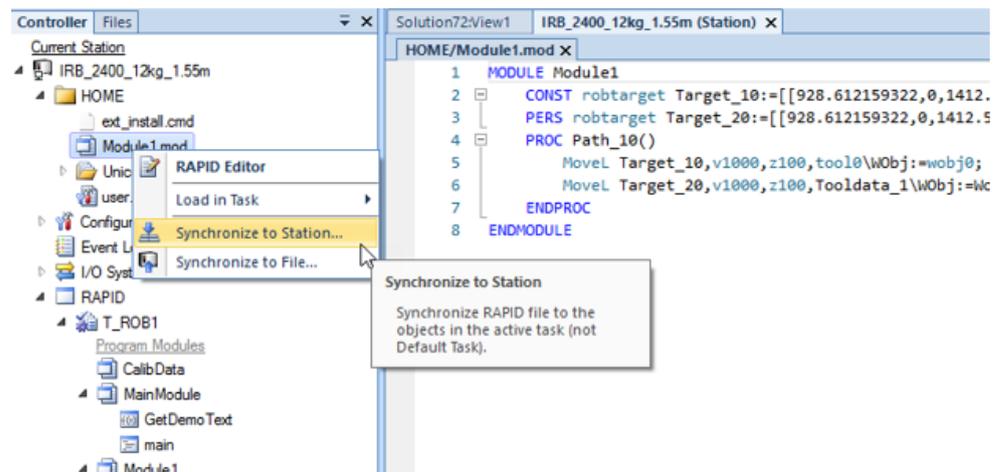
单击OK。消息工作站同步已完成将会显示在输出窗口中。

同步到文件和从文件中同步

RAPID还可以从主文件夹的文件来同步：此选项仅在所选文件的上下文菜单中可用。

- 在控制器浏览器的主文件夹下，右键单击任意RAPID模块，然后单击同步到工作站将所选文件同步到工作站。
- 在控制器浏览器的主文件夹下，右键单击任意RAPID模块，然后单击同步到文件将工作站匹配到所选文件中。

下一页继续



xx1900001533

限制

- 同步到工作站不支持进程的本地 Robtarget。仅支持模块的本地 Robtarget。
- RobotStudio 并不完全支持使用 *Offs* 或 *RelTool* 函数的指令。这些指令会被同步并显示在元素浏览器上，但是类似查看目标工具和定位目标这样的命令将不会执行。指令中使用的目标在图形中不可见。但是，可以使用 RAPID 编辑器对指令编程或编辑，并可以使用虚拟控制器进行仿真。
- RobotStudio 不支持包含工具数据数组、robtargets 和工件。这些程序将不会同步到工作站。
- 当使用 RobotStudio 离线编程时，在多个任务间共享的工件和工具数据必须在 RAPID 中针对每个任务用完整值指定。这将会在控制器事件日志中出发警告 *PERS* 初始值未更新。此警告可以忽略。但是，必须小心确保在所有任务中的 RAPID 变量定义相同，否则可能会出现无法预料的动作。

17.2 调整 Robtarget

概述

“调整机器人目标点 (Adjust Robtargets)”功能可帮助重新计算和更改机器人目标点数据 (工具数据和工作对象数据)，同时保持机器人的接合角度。调整与指定的源工具数据和工作对象有关的机器人目标点数据，以配合新的工具数据和工作对象使用。在RAPID选项卡控制器 (Controller) 组中，点击调整机器人目标点 (Adjust Robtargets)，以使用该功能。

操作前提

- 您应当使控制器 (虚拟或实际) 运行包含过程以及用已定义的工具和工件表示的移动指令序列的一个或多个模块。
- 您应当具有 RobotStudio 高级许可授权才可使用此功能。
- 仅当所选的工具数据或工作对象数据具有相同属性，比如 robhold、ufprog、ufmec 等时，调节机器人目标功能的执行按钮才会被启用。



注意

不支持数组、事件记录和偏移。支持环形移动指令 (MoveC)。

使用“调整 Robtarget”



注意

在调整 robtarget 前请先制作模块备份。

以下程序介绍了 RobotStudio 中的“调整 Robtarget”功能：

- 1 在控制器浏览器的 RAPID 选项卡，选择 RAPID 图标下的 RAPID 任务或模块。然后在 RAPID 选项卡上，单击调整 Robtargets。
或者在控制器浏览器中右键单击 RAPID 任务或模块，然后在右键菜单上单击调整 Robtargets。
将打开“Robtarget Adjust (Robtarget 调整)”对话框。



注意

您也可以从控制器选项卡找到调整 Robtargets。在控制器浏览器中右键单击 RAPID 任务或模块，然后在右键菜单上单击调整 Robtargets。

- 2 如果选择了想要调整的模块，则转到第 4 步。否则请继续下一步。
- 3 在 Task (任务) 下拉列表选择一个任务，在 Module (模块) 下拉列表选择一个模块。



注意

在模块下拉列表中，您可以选择某个特定的模块或<全部>模块进行更新。

- 4 在旧工具数据和旧 wobjdata 下拉列表中选择源 Robtarget 数据 (即在所选任务中定义的数据)。

下一页继续

5 在新工具数据和新 wobjdata 下拉列表中选择源 Robtarget 数据（即在所选任务中定义的数据）。

6 单击 **Execute**（执行）。

仅当源机器人目标数据（即，旧工具数据和工具数据）与目标机器人目标数据（即，新工具数据和工作对象）不同时，才能启用执行按钮。

模块会搜索使用旧工具数据或工件的移动指令，并重新计算新工具数据和工件的 Robtarget 数据。

例如，

- 1 选择“tool0”作为源工具，选择“wobj0”作为源工件。
- 2 选择“toolb”作为新工具，选择“wobjb”作为新工件。
- 3 单击“执行”。

“tool0”和“wobj0”的 Robtarget 将替换为重新计算的 Robtarget 以及新工具“toolb”和“wobjb”。重新计算的 Robtarget 对应同一个机器人配置文件（所有的关节角度都将相同）。注意工具数据和工件数据会被分别替换。

更新指令

默认情况下，更新指令复选框处于选中状态。这意味着，除了重新计算 robtarget 外，使用指定源（旧）工具数据和工件的移动指令将会被更新为使用目标（新）工具数据和工件。

如果更新指令复选框未被选中，则将重新计算 robtarget，但不会更新移动指令。它们将会继续使用源工具数据和工件。

工具数据和工件校准后，此功能会非常有用。校准后，您可能希望仍然使用工具数据和工件的原有名称，但更新其值并相应重新计算 robtarget。下列示例步骤说明了如何做到这一点。

示例步骤

操作前提： 带有 robtarget 和移动指令的 RAPID 模块，使用未校准的工具数据 tool1 和工件 wobj1。

- 1 校准工具数据 tool1 和工作对象 wobj1。将新数值分别存入 tool1_calib 和 wobj1_calib。将未校准的工具数据和工作对象的旧值保存在 tool1 和 wobj1 中。工作数据或工作对象数据选择无效时，显示错误信息。
- 2 打开“调整 Robtarget”工具，不要选中更新指令复选框。选择 RAPID 模块，分别输入 tool1 和 wobj1 作为旧工具数据和工件，输入 tool1_calib 和 wobj1_calib 作为新工具数据和工件。
- 3 单击执行，将更改从 RAPID 编辑器应用到控制器。
- 4 在 RAPID 编辑器中，将工具数据 tool1 改名为 tool1_uncalib，将 tool1_calib 改名为 tool1 并将更改应用到控制器。对 wobj1 执行同样的操作。

现在您的 robtarget 已经更新为使用校准后的 tool1 和 wobj1 值。

限制

- 如果某个机器人目标已使用多次，但用于不同的工具或工作对象，则会在输出窗口中显示一则消息，说目标已被引用。
- 调整 Robtarget 功能在模块层级上运行，不会更新其他模块中定义的任何引用目标。当引用的目标是某个过程的本地对象时，该功能忽略 Robtarget 的范围。在这种情况下，也会更新模块范围内的任何同名目标。

下一页继续

17 RAPID 选项卡

17.2 调整 Robtarget

续前页

- “调整机器人目标点 (Adjust Robtargets)”功能适用于出现语义错误的模块，编辑器排除出错的特定行，继续随程序执行运行。但语法错误会终止程序执行。

18 仿真选项卡

18.1 工作站逻辑

概述

工作站逻辑是工作站不同项目/对象的IO信号/属性和虚拟控制器的输出信号/属相之间的典型连接。使用设计视图是连接不同项目/对象的便捷方式。

示例：在仿真模块中，夹具由IO信号控制，通过工作站逻辑将虚拟控制器的输出信号连接到夹具上。



注意

通过绑定连接属性，并以红色显示连接。

信号通过连接件进行连接，并以绿色显示连接。

工作站逻辑编辑器由以下选项卡组成：

选项卡	描述
组成	在该选项中，可以添加和编辑 smart组件 ，所有的smart组件都列在子组件中。可以保存组件的状态，以便以后恢复。在保存状态时，状态包含组件及其子组件的选定可修改方面。 <ul style="list-style-type: none"> 子组件：列出所有smart组件。 保存状态：可以保存组件的状态。 资源：可以浏览和选择任何文件作为与RobotStudio相关的资产
设计视图	它是列出所有选定对象/项目的图形视图。这是连接工作站不同项目/对象最便捷的方式。
属性和连接	显示所有对象/项目属性。
信号和连接	显示所有对象/项目信号。

在设计视图中连接smart组件

在这个过程中，可以使用设计视图选项卡连接工作站不同项目/对象的IO信号/属性和虚拟控制器的输出信号/属相。

- 单击模拟选项卡并选择工作站逻辑选项。
此时会显示工作站逻辑窗口。
- 如果要添加smart组件，请打开“添加组件”链接并在下拉菜单中选择“添加组件”。
对象列在子组件选项下。
- 进入设计选项卡。
在设计视图中列出了工作站的所有**Smart组件**。
- 如果要连接两个smart组件，选择源组件的属性或I/O信号，将其缓慢拖入到目标组件的另一个属性或I/O信号上。
显示连接线表示已经创建连接。

下一页继续

18 仿真选项卡

18.1.1 组成选项卡

18.1.1 组成选项卡

概述

组成选项卡由以下内容组成：

- 子组件
- 保存状态
- 资源

子组件

以列表的形式显示该组件中包含的所有对象。已连接至库的文件会使用特殊的图标表示出。首先列出Smart组件，后跟随其他类型对象。

在子组件中显示以下命令：

命令	描述
Add component (添加组件)	为组件添加一个子对象。 您可以选择内置的基本智能组件、新的空智能组件、库中的文件或文件中的几何零部件。 基本组件是根据使用情况以子菜单方式组织的。例如信号与属性、传感器、操作等。最近使用的基本组件将被列在顶部。
Edit parent (编辑父对象)	将编辑器中的内容转换为当前编辑组件的父级对象属性。
Disconnect from library (断开与库的连接)	将所选的对象断开其与库的连接，允许修改该对象。
Export to XML (导出为XML)	打开一个对话框，您可以利用它导出并将组件定义及其属性另存为*.rsxml文件

右键单击所选的对象，以显示以下上下文菜单项：

项目	描述
Edit (编辑)	将编辑器中的内容设置为所选的子对象的属性。
Delete (删除)	删除该子对象。
Show in Browser (在浏览栏中显示)	指示出该对象是否会显示在布局浏览器中。
Set as Role (设定为Role)	将该对象设置为组件的Role。Smart组件将继承部分Role的特性。例如，将一个组件（使用工具作为Role）安装到机器人上，则还需要创建一个工具坐标。
Properties (属性)	打开对象的属性编辑器对话框。

保存状态

组件的状态可以保存并稍后恢复至所保存的状态。状态中包括组件中选中的可修改特征和保存状态时的子组件。以下命令可用：

命令	描述
Save Current State (保存当前状态)	打开Save Current State (保存当前状态) 对话框。
Restore Selected State (恢复已选择状态)	将组件恢复至所选状态。
Details (详细)	打开一个窗口显示所选状态的详细信息。
Delete (删除)	删除所选状态。

下一页继续

保存当前状态

- 1 在 **Name (名称)** 文本框中，输入状态名称。如果已经存在相同名称的状态，系统将提示您是否覆盖已存在的状态。
- 2 在 **Description (描述)** 文本框中输入对该状态的描述。
- 3 在 **数据以保存** 框中选择要保存的值。
- 4 选择此复选框以保存所有子组件的状态。



注意

如果在工作站层级操作：

- 在 **数据以保存** 框中，您还需要在保存状态中选择虚拟控制器值。
- 您无需选中 **递归** 选项，因为工作站层级中该状态始终会被保存。

资源

Assets包含的命令以表格的形式显示。

以下命令可用：

命令	描述
添加Asset	打开对话框，在对话框中您可以浏览并选择任何文件作为 asset。
更新所有Assets	使用磁盘上相应的文件中的数据替代所有assets中的数据。如果没有文件可用，在输出窗口中将会显示提示信息。
View (查看)	在相关联的程序中打开所选的asset。
Save (保存)	打开对话框保存所选的asset。
Delete (删除)	删除所选的asset。



注意

属性和信号的文本资源（描述）被存储在名为 *Resources.<language-id>.xml* 的 asset 中。如果该文件被删除，该语言的对应文字将被清空而使用默认的英语。当创建组件时默认语言始终为英语，无论应用程序使用何种语言。

18 仿真选项卡

18.1.2 设计视图

18.1.2 设计视图

概述

它是列出所有选定对象/项目的图形视图。这是连接工作站不同项目/对象最便捷的方式。

命令	描述
显示绑定	显示属性连接。
显示连接	显示信号连接。
显示未使用的	显示所有未连接的未使用对象。
缩放	您可以根据需要使用滑块缩放对象的大小，或者单击自动排列选项设置为默认大小。

18.1.3 属性与绑定选项卡

概述

属性与连接选项卡由下列内容构成：

- 属性连接

属性连接

组件中的属性连接显示在网格中。

以下命令可用：

命令	描述
Add Binding (添加绑定)	打开 Add Binding (添加绑定) 对话框。
Add Expression Binding (添加表达式绑定)	打开 Add Expression Binding (添加表达式绑定) 对话框。
Edit (编辑)	根据所选连接的类型，打开编辑连接或编辑表达式连接对话框。
Delete (删除)	删除所选连接。

添加或编辑连接

在 Add Binding (添加绑定) 对话框中，您可以创建或编辑属性绑定。

以下选项可用：

控制	描述
Source Object (源对象)	指定源属性的所有者。
Source Property (源属性)	指定连接的源。
Target Object (目标对象)	指定目标属性的所有者。
目标属性或信号	指定连接的目标。 系统仅列出与源属性类型相同的属性。
Allow cyclic binding (允许循环绑定)	允许目标属性在同一环境被设置两次，若不允许循环连接，则第二次设置同一目标时将会出错。 除动态属性外，目标列表框还将显示一些只能用作目标不能用作源的通用属性，比如对象转换。

添加或编辑表达式连接

使用 Add Expression Binding (添加表达式绑定) 对话框您可以指定数学表达式作为属性绑定的源。

以下控件可用：

控制	描述
Expression (表达式)	指定数学表达式。 以下为可用的数学表达式： <ul style="list-style-type: none"> • 允许的运算符：+、-（一元和二元）、*、/、^（幂）、Sin()、Cos()、Sqrt()、Atan() 和 Abs()。 • 允许的运算项：当前Smart组件和其子组件的数字常量，PI和数字动态属性。 此文本框拥有类似于智能感知的功能，您可以从可用属性中进行选择。如果在文本框中输入的表达式无效，则会显示错误图标。
Target Object (目标对象)	指定目标属性的所有者。

下一页继续

18 仿真选项卡

18.1.3 属性与绑定选项卡

续前页

控制	描述
Target Property (目标属性)	指定连接的目标。 只会列出数值属性。

18.1.4 信号和连接选项卡

概述

信号和连接选项卡上包含有：

- I/O信号
- I/O连接

I/O信号

网格中显示了组件中包含的 I/O Signals (I/O 信号)。

以下命令可用：

命令	描述
Add I/O Signals (添加 I/O 信号)	打开 Add I/O Signals (添加 I/O 信号) 对话框。
Expose Child Signal (展开子对象信号)	打开 Expose Child Signal (展开子对象信号) 对话框。
Edit (编辑)	打开 Edit Signal (编辑信号) 对话框。
Delete (删除)	删除所选信号。

添加或编辑I/O信号

使用 Add I/O Signals (添加 I/O 信号) 对话框，您可以编辑 I/O 信号，或添加一个或多个 I/O 信号到所选组件。

以下控件可用：

控制	描述
Type of Signal (信号类型)	指定信号的类型和方向。 有以下信号类型：模拟信号： <ul style="list-style-type: none"> • Digital • Analog • Group
Signal Base Name (信号基本名称)	指定信号名称。 名称中需包含字母和数字并以字母开头 (a-z或A-Z)。 如果创建多个信号，则会为名称添加由开始索引和步幅指定的数字后缀。
Signal Value (信号值)	指定信号的原始值。
Auto-reset (自动重设)	指定该信号拥有瞬变行为。 这仅适用于数字信号。表明信号值自动被重置为 0。
Number of Signals (信号数目)	指定要创建的信号的数量。
Start Index (起始索引)	当创建多个信号时指定第一个信号的后缀。
Step (步长)	当创建多个信号时指定后缀的间隔。
Minimum (最小值)	指定模拟信号的最小值。 这仅适用于模拟信号。
Maximum (最大值)	指定模拟信号的最大值。 这仅适用于模拟信号。
Hidden (隐藏)	选择属性在GUI的属性编辑器和I/O仿真器等窗口中是否可见。

下一页继续

18 仿真选项卡

18.1.4 信号和连接选项卡

续前页

控制	描述
Read only (只读)	选择属性在GUI的属性编辑器和I/O仿真器等窗口中是否可编辑。



注意

在编辑现有信号时，只能修改信号基本名称和信号值，而其他所有控件都将被锁定。

如果输入值有效，OK (确定) 按钮可使用，允许创建或更新信号。如果输入值无效，将显示错误图标。

展开子对象信号

使用 **Expose Child Signal (展开子对象信号)** 对话框，您可以添加与子对象中的信号有关联的新 I/O 信号。

以下控件可用：

控制	描述
Signal Name (信号名称)	指定要创建信号的名称。默认情况下与所选子关系信号名称相同。
Child Object (子对象)	指定要展开信号所属的子对象。
Child Signal (子信号)	指定子信号。

I/O连接

网格中显示了组件中包含的 I/O Connections (I/O 连接) 信息。

以下控件可用：

控制	描述
Add I/O Connection (添加 I/O 连接)	打开 Add I/O Connection (添加 I/O 连接) 对话框。
Edit (编辑)	打开 Edit I/O Connection (编辑 I/O 连接) 对话框。
Delete (删除)	删除所选连接。

添加或编辑I/O连接

使用 **Add I/O Connection (添加 I/O 连接)** 对话框，您可以创建 I/O 连接或编辑已存在的连接。

以下控件可用：

控制	描述
Source Object (源对象)	指定源信号的所有对象。
Source Signal (源信号)	指定链接的源。该源必须是子组件的output或当前组件的input。
Target Object (目标对象)	指定目标信号的所有者。
目标信号或属性	指定连接的目标。目标一定要和源类型一致，是子组件的input或当前组件的output。
Allow cyclic connection (允许循环连接)	允许目标信号在同一情景内设置两次。

18.2 TCP跟踪

TCP跟踪选项卡

启用TCP跟踪	选中此复选框可对选定机器人的 TCP 路径启动跟踪。  注意 为使TCP跟踪正常进行，确保工作对象及本程序所用工具均同步至工作站。
跟踪移动的工件	选择此框可激活对移动工件的跟踪。
在仿真开始时清除踪迹	选择此复选框可在仿真开始时清除当前踪迹。
主色	您可以在这里设置跟踪的颜色。
信号颜色	选中此复选框可对所选型号的TCP路径分配特定颜色。
使用色阶	选择此按钮可定义跟踪上色的方式。当信号在 From （从）和 To （到）框中定义的值之间变化时，跟踪的颜色根据色阶变化。
使用副色	您可以指定当信号值达到指定条件时跟踪显示的颜色。
显示事件	选择此框以沿着跟踪路线查看事件。
清除TCP踪迹	单击此按钮可从图形窗口中删除当前跟踪。

此页刻意留白

19 Add-ins 选项卡

19.1 齿轮箱热量预测

概述

齿轮箱热量预测工具是 RobotStudio 的插件，可帮助预测齿轮箱中的高温故障。温度超过预定义的值时，您可调节循环以降低温度或订购可冷却齿轮的风扇。

配有紧凑型齿轮箱的机器人在某些情况下有过热的风险。齿轮箱温度受 *Service Information System (SIS)* 的 SIS 监控。这是机器人控制器中的软件功能，该功能可简化机器人系统的维护。它对机器人操作时间和模式进行监控，并于维护活动来临时提示操作员。它还可监控大型机器人，避免在高负载的操作中因安全关机而损伤电机。

温度监控基于预测的机器人的齿轮箱和电机的固定温度的算法。该算法根据机器人运动的特性和室温预测热量。高强度的运动（高平均速度和/或高平均转矩和/或短等待时间）将增加齿轮箱和电机的热量。

为避免过热，温度过高时 SIS 会停止机器人的运行。对于大型机器人，可在轴 1、2（有时还包括轴 3）上安装冷却风扇，使机器人在重载程序下也可平稳运转。



注意

齿轮箱热量预测工具不支持工具和外部轴。当虚拟控制器有一个以上机器人时，只有一个机器人会有预测挤过。其他机器人将会只显示 0% 的过热可能。

操作前提

- 1 RobotStudio 5.14.02 或更高版本。
- 2 RobotWare 5.14.01 或更高版本。
- 3 RobotStudio 工作站带有具备程控循环的控制器，包括机器人的有效载荷。

计算齿轮箱热量

使用以下程序预测机器人生成的热量：

- 1 创建一个新工作站或打开一个保存的工作站。在 **Add-Ins (插件)** 选项卡中，**Gearbox Heat (齿轮箱热量)** 按钮此时是可见的。
- 2 在 **Add-Ins (插件)** 选项卡上，单击 **Gearbox Heat (齿轮箱热量)**。**Gearbox Heat Prediction (齿轮箱热量预测)** 窗口打开。
- 3 在 **Add-Ins (插件)** 选项卡中选择 **Enabled (启用)** 以启用 **Gearbox Heat Prediction (齿轮箱热量预测)** 工具。



注意

对于不带紧凑型齿轮的操纵器，**Gearbox Heat Prediction (齿轮箱热量预测)** 被禁用。

下一页继续

4 运行仿真。



注意

对于 RobotStudio Basic, 则仿真选项卡中的播放按钮将被禁用。此时, 您无法从“仿真”选项卡运行仿真。在此情况下, 请使用当前出现在齿轮箱热量预测选项卡窗口中的播放按钮运行仿真。



注意

只有启用了 Gearbox Heat (齿轮箱热量) 工具时, 仿真期间才会记录数据。记录结束后, 您可进行其他的记录或进行针对热量相关故障的计算。

5 在 Cycles (循环) 中, 定义循环的行为以预测机器人生成的热量:

- **Continuous (连续)**: 如果您想要机器人连续计算预测值, 两个连续循环之间不留等待时间, 请选择此选项。
- **Number of cycles per hour (每小时循环数)**: 如果要手动指定用于计算的每小时的循环数, 请选择此选项。
- **Waiting time between cycles (sec) (循环之间的等待时间 (秒))**: 选择此选项设定循环之间的等待时间, 单位为“秒”。

6 在 Ambient Temperature (环境温度) 中, 定义环境温度。

- 使用滑块更改温度。
- 选择使用控制器提供的温度来重置环境温度, 并根据参数 *Motion->SIS Parameter->r1_sis_param->Robot temperature* 规定的机器人配置读取温度。



注意

计算中使用的环境温度应与实际机器人在真实环境下的配置中使用的值相同。

7 使用以下几种方式之一计算如果:

- 在 Recordings (记录) 部分, 双击某条记录或选择某条记录并单击 Calculate (计算)。
- 在 System (系统) 部分, 双击某个控制器或选择某个控制器并单击 Calculate (计算)。



注意

- 启用了 Gearbox Heat Prediction (齿轮箱热量预测) 时, Recordings (记录) 部分会显示要进行分析的记录。
- System (系统) 部分会显示所有可用的控制器。所有控制器的数据一直都进行了记录, 您可从列表中选择要进行分析的控制器。

结果会分各个关节显示，如果关节可安装风扇选项，还会显示安装了风扇的关节的结果。



注意

以下因素影响了热量的积聚：

- 轴速度
- 有效载荷
- 室温（环境温度）
- 等待时间（允许机器人冷却）



注意

计算出的能量以不同的热量等级显示：

- 绿色：表示不存在热量问题
- 橙色：表示建议安装风扇。
- 红色：表示必须安装风扇。
- 灰色：表示不可能计算该关节可能的能量级别。
- 不可用：表示该关节无法安装风扇。



注意

各关节的警告级别旁边会显示建议的措施。

- **Joint (关节)**：表示关节。
- **Without fan (不带风扇)**：显示算出的同一关节不带风扇的情况下的热量级别的百分比。
- **With fan (带风扇)**：显示算出的同一关节在带风扇的情况下的热量级别的百分比。
- **Action (措施)**：显示建议的措施。

此页刻意留白

A 选项

一般命令按钮

应用	单击该按钮保存当前页面的所有设置。
Reset	单击该按钮恢复到您操作之前设置。
默认	单击该按钮恢复到默认设置。

选项：概述：外观

选择语言	选择要使用的语言。RobotStudio 有以下七种语言版本：英语、法语、德语、西班牙语、意大利语、日语和中文（简体）。
选择主题颜色	选择要使用的主题颜色。
可缩放窗口的默认刻度	指定可缩放窗口使用的默认刻度，如 RAPID 编辑器、RAPID 数据编辑器和配置编辑器。
显示屏幕提示	选中此复选框可查看屏幕提示。
显示位置编辑对话框时，使用红/绿/蓝背景色	如果您希望在带颜色背景的修改对话框中显示位置框，请选中此复选框。默认值：改写。
将相关文档窗口分组到一个选项卡下	若选择此复选框，则将相关文档窗口分组到一个选项卡下。修改此选项后，必须重启才能让所作更改生效。
恢复隐藏的对话和消息	选中此复选框，可以恢复您在使用 RobotStudio 期间可能隐藏的对话或消息。

选项：概述：授权

禁用许可授权	恢复为基本模式以使用不需要激活的功能。
查看安装的许可密钥	单击以查看每个授权文件（可以按功能、版本信息、类型、有效期和状态查看）。
激活向导	单击可激活 RobotStudio 许可授权。
RobotStudio 用户体验计划 <ul style="list-style-type: none"> 我希望帮助改进 RobotStudio 我不希望现在就参与此计划 	RobotStudio 基础用户都必须参与用户体验报告。RobotStudio 高级用户可选择是否参与用户体验报告。

选项：概述：单位

数量	选择您想要确定单位的数量类型。
单位	选择单位。
显示小数位	输入您想要显示的小数位。
编辑小数位	输入您要编辑的小数位。
默认方向格式 <ul style="list-style-type: none"> RPY 角度 (Euler ZYX) 四元数 	指定要用于方向的默认格式。

选项：概述：高级

撤销/恢复的步数	您可以撤销/恢复操作的步数。降低该值可以减少内存使用。
----------	-----------------------------

下一页继续

A 选项

续前页

提示虚拟控制器在启动流程时的运行状态	在单独的VC程序运行时进行提示。
在删除对象时显示确认对话框	在删除对象时显示进行提醒。
在删除目标点及对应的移动指令时，显示确认对话框	在删除目标点和移动指令时进行提醒。
当有错误提示时，输出窗口在最前显示	若选中此复选框，则当有错误提示时，输出窗口将在最前显示

选项：概述：自动保存

启用RAPID的自动保存	此复选框默认选中，RAPID程序每隔30秒会自动保存。
启用工作站的自动保存	未保存的工作站按minute interval（分钟间隔）框中指定的间隔自动保存。
启用工作站文件的自动备份	按Number of backups（备份数量）列表对工作站文件进行数次备份并将其保存在对应工作站文件夹(StationBackups)下的子目录。要求解决方案。
在解决方案中允许控制器的自动备份	选择此选项以在当保存工作站时备份解决方案的虚拟控制器。备份存储在对应解决方案的Backups目录。

选项：概述：文件和文件夹

用户文档位置	显示项目文件的默认路径。
解决方案位置	显示解决方案文件夹的默认路径。
...	要浏览项目文件夹，单击浏览按钮。
自动创建文档子文件夹	选中此复选框可为文档类型创建各个子文件夹。
分钟间隔	指定使用此框中的“自动保存”时两次保存之间的间隔。
文档地址	启动文档位置对话框。
清除最近打开过的工作站和控制器	清除最近打开的工作站和控制器列表。
附加发行包位置	RobotWare 6 和相关 RobotWare 插件媒体库以发行包形式分发。要让 RobotStudio 能找到它们，必须将其放在特定文件夹。如果不指定文件夹，则会使用默认位置。 在Windows安装英语版时，默认文件夹为C:\User\ <user name>\appdata\local\abb\distributionpackages。<br=""></user> 在此输入搜索路径可以自定义此位置。
将发行包下载到此位置	选中此复选框可将发行包下载到用户定义的位置而非默认文件夹。
未包装的RobotWare位置	显示打开包装的RobotWare文件夹的默认路径。
RobotWare5.x的媒体池	这是RobotStudio搜索RobotWare 5.xx媒体库的位置。

选项：概述：屏幕抓图

Entire application window (整个应用程序窗口)	选择此选项可捕获整个应用程序窗口。
Active document window (活动文档窗口)	选择此选项可捕获活动文档窗口，特别是图形窗口。
Copy to clipboard (复制到剪贴板)	选中此复选框可将捕获的图像保存至系统剪贴板。
Save to file (保存到文件)	选中此复选框可将捕获的图像保存至文件

下一页继续

Location (位置)	指定图像文件的位置。默认位置是“我的图片”系统文件夹。
...	浏览位置。
File name (文件名)	指定图像文件的名称。默认名称是“RobotStudio”加上日期。
文件名后缀列表	文件后缀列表选择所需的文件格式。默认格式为 JPG。

选项：概述：屏幕录像机

Framerate (帧速率)	指定帧速率 (单位：帧/秒)。
Start recording after (开始录像延时时间)	选中选项在指定的延时后开始录像。
Stop recording after (停止录像延时时间)	选中选项在指定的延时后停止录像。
包括鼠标指针	要在录制应用程序和录制图像功能中包括鼠标指针，请选中此选项。
分辨率 - 与窗口相同	选择此选项以使用与图形窗口相同的分辨率。
分辨率 - 限制分辨率	若选择此选项，则将按照您指定的最大宽度和最大高度来减小分辨率。
Maximum width (最大宽度)	指定最大宽度 (单位：像素)。
Maximum height (最大高度)	指定最大高度 (单位：像素)。
Video compression (视频压缩方式)	选择录像压缩方式。 注意，不支持 DivX 格式。
Location (位置)	指定视频的位置。
File name (文件名)	输入文件名，以MP4格式保存输出文件。

选项：机器人：文本编辑器

显示行号	选择此复选框，查看RAPID编辑器中的行号
显示标尺	选择此复选框，显示RAPID编辑器中的标尺
显示空格	选择此复选框，显示RAPID编辑器中的空白字符
自动换行	如果你想要隐藏长线，则选择此复选框。
将制表符转换为空格	选择此复选框，在RAPID编辑器中将制表符转换为空格
制表符大小	指定点按制表符键后显示的空格数。
RAPID 文本样式	指定各种文本的外观。
Text color (文字颜色)	指定 RAPID 编辑器的文本颜色。
背景色	指定 RAPID 编辑器的背景色。
粗体	针对RAPID编辑器中的粗体铅字字体，选择此复选框。
斜体	针对RAPID编辑器中的斜体字体，选择此复选框。
默认遵循程序指针	选中该复选框可默认启用程序指针。

选项：机器人：RAPID Profiler

默认 RAPID 日志文件	指定默认 RAPID 日志文件的名称。
总是要求文件名	若选中此复选框，可以始终手动指定日志文件的文件名。

下一页继续

A 选项

续前页

在停止日志记录时打开分析	选中此复选框可在进行日志记录后打开分析。
--------------	----------------------

选项：机器人：图形化编程

Show dialog when warning for globally defined workobjects (当警告全局定义工件时显示对话框)	如果要使 RobotStudio 在工作对象与已在其它任务中声明的工作对象同名时显示一则警告，请选中此复选框。默认值：改写。
Show synchronize dialog box after loading program/module (在加载程序/模块后显示同步对话框)	如果要使同步对话框在加载程序和模块后显示，请选中此复选框。默认值：改写。
Show notification that default data is used (当使用默认数据时显示通知)	如果您想在 <i>wobj0</i> 或 <i>tool0</i> 被设为活动状态并被使用时显示提示信息，请选中此复选框。默认值：改写。
Set as active when creating tooldata (当创建工具数据时设置为活动状态)	如果您想将创建的工具数据设为活动状态，请选中此复选框。默认值：改写。
Set as active when creating workobjects (当创建工件时设置为活动状态)	如果您想将创建的工件设为活动状态，请选中此复选框。默认值：改写。
自动路径	指定创建自动路径时所允许的最大间隙。

选项：机器人：同步

Use default synchronization locations (使用默认同步位置)	转换数据，如与工件坐标相关联的目标点，以对同步的位置使用默认动作行为。默认值：改写。
Show default synchronization locations notification (显示默认同步位置通知)	显示在上述行为的提示信息。默认值：改写。
Declaration default locations (声明默认位置)	指定相关对象在同步到 VC 时的位置。

选项：机器人：机械装置

Approach Vector (接近矢量)	选择接近矢量。默认值：Z.
Travel Vector (行程矢量)	选择行程矢量。默认值：X.
配置不明时跳转至目标或移动指令 • 选择配置设置对话框 • 使用与当前所用最接近的配置	在跳转至目标或移动指令时，选择指定选项，启用配置，以使用户设置配置或选择与当前所用最接近的配置。默认选项为显示配置设置对话框。

选项：机器人：虚拟控制器

Always on top (总是位于顶部)	如果要使虚拟 FlexPendant 始终位于顶部，请选中此复选框。默认值：改写。
Enable transparency (启用透明)	如果要使虚拟 FlexPendant 的各个部分变成透明，请选中此复选框。默认值：改写。

下一页继续

Logging (日志记录)	在控制器重启后， <ul style="list-style-type: none"> 选中该复选框，将控制台输出内容保存至控制器目录下的 console.log 文件下。 选中该复选框将控制台输出内容显示在单独的窗口中。
自动打开虚拟操作员窗口	若选中此复选框，将自动打开虚拟操作员窗口。默认值为启用。

选项：在线：授权

最近登录的用户	最近登录的用户列表。
删除/删除全部	单击按钮删除一个或全部用户。
启用自动注销	如果您要自动注销请选中此复选框。
超时	指定时间，如果超过该时间将自动注销。
显示控制器文本（如事件日志）的语言。 <ul style="list-style-type: none"> RobotStudio 语言 FlexPendant 语言 	选择用于管理控制器事件日志的语言的应用程序。

Options:Online:Online Monitor (选项：在线：在线监视器)

更新速率	指定更新间隔。
旋转接点限值	设置关节的旋转限制。
线性接点限值	设置关节的线性限制。
奇点	设置奇点。

选项：在线：作业

并行处理的最大设备数量	指定并行处理某个作业的设备数量。
日志文件和报告文件目录	指定日志/报告文件目录。

选项：图形：外观

Anti-aliasing (抗锯齿)	移动此滑块可控制用于修平锯齿状边缘的多重采样水平。可用的选项取决于硬件。必须重启 RobotStudio 才能使该设置生效。
字体	指定标记中使用的字体。
Advanced lighting (高级照明)	选中该复选框可默认启用高级照明。
Perspective (透视)	单击此选项可默认查看对象的透视视图。
Orthographic (正交)	单击此选项可默认查看对象的正交视图。
Custom background color (自定义背景色)	单击矩形色块改变默认背景色。
Show floor (显示地板)	如果您希望默认显示地板（位于 z=0 处），请选中此复选框。单击矩形色块更改地板颜色。默认值：选中。
Transparent (透明)	如果您想默认将地板设置成透明，请选中此复选框。默认值：选中。
Show UCS Grid (显示 UCS 网格)	如果您要显示 UCS 网格，请选中此复选框。默认值：改写。
Grid Space (网格间距)	通过在框中输入所要求的数值来更改 X 和 Y 坐标方向上的 UCS 网格间距。默认值：1000 毫米（或以其它单位表示的同等数量）。

下一页继续

A 选项

续前页

显示 UCS 坐标系	如果希望显示 UCS 坐标系，请选中此复选框。默认值：选中。
Show world coordinate system (显示世界坐标系)	如果您要显示坐标系，请选中此复选框。默认值：改写。
Show navigation and selection buttons (显示导航和选择按钮)	若选中此复选框，将在图形窗口上显示导航和选择按钮。

当创建一个新工作站时或从图形工具功能区的 **View (视图)** 选项卡的 **Settings (设置)** 菜单中选择 **Default View Settings (默认视图设置)** 时，您所进行的设置生效。

选项：图形：性能

渲染细节等级	选择自动，精美，中等或粗糙的详情等级。默认值：自动
渲染表面的两侧	如果您希望忽略背向三角形，请选中该复选框。默认值：改写。剔除背向三角形能改善图形性能，但如果模型中的表面朝向不正确，可能会发生意外的显示。
剔除的对象小于	输入像素大小，在该像素下的对象将被忽略。默认值：2 像素。

在此所做的设置适用于 RobotStudio 中的所有对象。但使用 **Graphic Appearance (图形外观)** 对话框，可针对单个对象覆盖这些设置。

选项：图形：行为

导航	选择一种导航操作，然后指定用于所选导航操作的鼠标按钮。
导航灵敏度	当使用鼠标移动或导航按钮时，通过单击栏并将其拖放到位，选择导航灵敏度。默认值：1。
自动调整视图中心距离	在旋转或缩放3D视图时，选择自动调整视图中心距离
选择半径 (像素)	通过在框中输入所要求的像素值来更改选择半径（即，鼠标光标单击距离要选择的项目的远近）。默认值：5。
选择突出显示颜色	单击矩形色块更改突出显示颜色。
选择预览	将当鼠标光标经过可能被选择的项目时，选中此复选框可启用该项目的暂时突出显示。默认值：改写。
显示所选择对象的本地坐标系	选中此复选框显示所选择对象的本地坐标系。默认值：改写。

选项：图形：几何体

详细级别	指定导入几何体时所要求的详细程度。 可根据要求选择细、中等或粗。
------	-------------------------------------

选项:图像:立体/VR*

镜像输出	显示图像视图中VR眼镜的可用图像。
质量	移动滑块调节图像质量，直到延迟达到能接受的程度。
禁用抗锯齿	此选项默认禁用以获得更好的性能。

选项：仿真：时钟

Simulation speed (仿真速度)	相对于实际时间设置模拟速度。您可以将模拟速度定义为最大值200%
-------------------------	----------------------------------

下一页继续

As fast as possible (尽快)	选中此复选框可尽快运行仿真。 当选择此选项后，仿真速度滑块将被禁用。
Simulation timestep (仿真时步)	设定仿真时步。
多个控制器的并行运行时间片	当仿真大量的控制器（比如 10 个控制器）时，此选项可以通过利用多个 CPU 内核来提高性能。 此选项依赖于硬件，因此根据所使用的计算机，可能会得到不同的结果。

选项：模拟：碰撞

Perform collision detection (执行碰撞检测)	选择碰撞检测是在仿真过程中执行，还是总是执行。默认值：总是。
Pause/Stop simulation at collision (在碰撞处暂停/停止仿真)	如果您想在碰撞处或非常接近的位置停止仿真，请选中此对话框。默认值：未选中。
Log collisions to Output window (记录碰撞至输出窗口)	如果要将碰撞记录至输出窗口，请选中此复选框。默认值：改写。
Log collisions to file: (记录碰撞至文件：)	如果要将碰撞记录至文件，请选中此复选框。单击按钮浏览要记录的文件。默认值：未选中。
Enable fast collision detection (启用快速碰撞检测)	如果选中此复选框，可以通过检测几何边界框而非几何三角形之间的碰撞来改善性能。这也许会导致报告错误的碰撞，因为三角形是真正的几何体，而边界框总是较大一些。但是，将会报告所有的实际碰撞。对象越大，可能检测到的错误碰撞数就越多。
View (查看)	单击此按钮可在记事本中打开文本框中指定的日志文件。
Clear (清除)	单击此按钮可删除文件框中指定的日志文件。
...	单击此按钮可浏览要在其中记录碰撞的文件。

选项：仿真：物理

碰撞几何详情等级	设置滑块，以便将物理碰撞几何设为更快速度或更准确的状态。
----------	------------------------------

此页刻意留白

B 术语

A

ABB Library

机器人、定位器、轨道及其各自图库的默认储存库。

插件

一个软件程序，扩大RobotStudio或RobotWare的功能。建议第三方开发人员通过创建插件的方式向RobotWare或RobotStudio添加新功能。

RobotWare插件内有RAPID模块和配置文件，具有在启动时加载和配置插件的代码。插件内可能还有.xml文件，这些文件上用不同语言记录了事件日志消息。可利用RobotWare插件打包工具打包插件。可登录<http://www.abb.com/abblibrary/DownloadCenter/>下载打包工具。

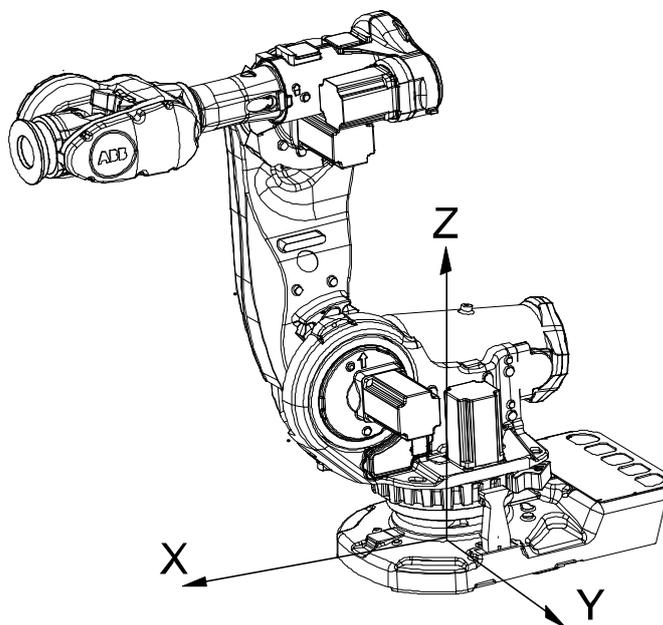
激活密钥

激活密钥是您在采购RobotStudio时，ABB通过电子邮件发送的25位密码。在不存在互联网连接时，这个密钥用于手动激活RobotStudio单机许可证。

B

基准坐标系

这个基准坐标系称为基座（BF）。机器人的基座位于其底部的中心。这个坐标系描述了机器人相对于世界坐标系的位置。



xx030000495

球形关节

由允许自由旋转但不可平移的点来定义。

体

体是一种形状，可以是立体、表面或曲线。

下一页继续

B 术语

续前页

引导服务器

这是与RobotWare一起安装在控制器中的软件。FlexPendant的引导应用程序将选中系统的安装文件复制到控制器收件箱。利用收件箱内的这些文件，机器人控制器的引导服务器应用程序在机器人控制器存储卡上创建RobotWare系统。安装完成后，选中的RobotWare系统会启动。

断点

断点是特意设置的停顿点，用于调试RAPID程序。断点是一个信号，告知调试器在具体点处暂时停止RAPID程序。执行过程在断点处停止时，程序处于中断模式。进入中断模式不会使程序停止运行，您可以随时恢复程序运行。

C

校验和

校验和是自动生成的64位唯一强制文字串，附在控制器安全配置文件上。这个文字串可以捕捉传输或安装过程中，文件可能发生的任何更改。校验和适用于Visual SafeMove生成的安全配置文件。

剪裁平面

剪裁平面是一个切穿工作站中几何对象的虚构无限平面。允许用户暂时去除模块部件，以便于直观显示几何体或网格的内部。在该平面一侧的对象是可见的，而在另一侧的对象不可见。一个工作站可以包含多个裁剪平面，但每个图形视图只能有一个当前剪裁平面。

碰撞几何体

碰撞几何体是对象的简化形状，这时复杂几何形状的锐边和粗糙面均已删除，以便于碰撞计算。物理仿真中使用简化的碰撞几何。RobotStudio利用规则几何体进行碰撞检测。

碰撞检测

碰撞几何体可以有效地在编程阶段识别工作站内3D对象间的交叉点，以及检测可能与机器人发生碰撞。此外，也有助于对机器人程序进行相应修改，避免机器人在运行时间内在车间发生碰撞。但使用碰撞检测会降低性能，这是因为碰撞检测是一项计算密集型功能，在开展碰撞计算时需要大量计算机资源。因此，建议在碰撞计算时必须包含可能碰撞的部件，同时排除其他部件。

碰撞集

碰撞集是指接受检查，以确定其是否会发生碰撞的一组对象集。碰撞集一般用于为工作站的每个机器人创建碰撞集。在第一个对象集内添加机器人及其工具，在另一个对象集添加你希望检查是否会与第一个对象集的设备发生碰撞的对象。每个对象集均可分别激活和停用。

曲线

曲线与线、圆、弧、多边形、多段线或样条曲线一样，都是线体。

圆柱形关节

用线条定义，是移动和旋转关节的集合。

下一页继续

坐标系

坐标系利用x、y和z这三个坐标，指定对象在3D空间内的位置和方向。可以用三个角或象限指定对象的方向。RobotStudio允许使用下列坐标系定义组件的方向和位置。坐标系统从称为原点的固定点，按轴定义平面或空间。机器人目标和位置按照沿坐标系轴的尺寸来定位。一个机器人使用多个坐标系统，每个系统适用于具体的微动或编程类型。RobotStudio使用的坐标系有大地、本地、UCS、活动工件、活动工具坐标系。

- 基坐标系位于机器人基座。它是最便于机器人从一个位置移动到另一个位置的坐标系。
- 工件坐标系与工件相关，通常是最适于对机器人进行编程的坐标系。
- 工具坐标系和工具中点框架（TCP）定义机器人到达设定目标时，所使用工具的位置。
- 世界坐标系定义机器人单元，所有其他坐标系均与世界坐标系直接或间接相关。世界坐标系的零点位于机器人单元或工作站的固定位置。因此，世界坐标系在处理多个机器人或用外部轴移动的机器人时非常有用。

世界坐标系默认与基坐标系一致。用户坐标系在表示控制其他坐标系的设备（如工件）时非常有用。

循环时间

按周期计算仿真。周期时间规定了用于开展计算和交换数据的时间范围。

D

驱动模块

安置机器人和附加机器人的电源和驱动装置。如果您的系统中有外部轴，那么相应的驱动模块必须到位。

发布包

发布包是发行和安装的基本单元。包组件是包含版本和类型最小的不可分割发行单元，例如RobotStudio插件。发布包内的项目可以安装在机器人控制器等嵌入式设备上。RobotWare 6和相关RobotWare插件媒体库在称为发布包的具体文件夹内打包和发行。

在Windows安装英语版时，默认文件夹为C:\User\\AppData\Local\ABB\DistributionPackages。可对该位置进行自定义。发布包可以包含一个或多个产品。当作为一个文件发布时，文件后缀为.rspak。使用RobotApps页面的安装文件包命令来安装发布包。

发行包的位置

在 RobotStudio 6, RobotWare 和相关软件包被称为应用程序数据。应用程序在下列位置可以找到。

- ProgramData: 当 appdata 在计算机上的所有用户间共享时使用。如果 RobotWare 随 RobotStudio 安装，则路径为 %ProgramData%\ABB Industrial IT\Robotics IT\DistributionPackages\，而在使用默认 Windows 7 安装的 PC 上，路径为 C:\ProgramData\ABB Industrial IT\Robotics IT\DistributionPackages。
- LocalAppData : 在软件包或清单文件由特定用户安装时使用。如果 RobotWare 同 RobotStudio 一起安装，则路径为 Users\\AppData\Local\ABB Industrial IT\Robotics IT\DistributionPackages，而在使用默认

下一页继续

续前页

Windows 7安装的PC上，路径为C:\Users\\AppData\Local\ABB Industrial IT\Robotics IT\DistributionPackages。

- 自定义位置（可选）：当多个用户共享软件包存储区时可以使用。更多详情，请参阅RobotStudio选项：常规：文件&文件夹的其他发布包位置。

E

外轴

机器人控制器（除机器人外）控制的移动设备表示为外部轴，例如轨道运动系统和定位器等。

进入点

指向程序开始运行的位置。

F

框架

框架是RobotStudio坐标系的直观表示。

- 组件位置表示为相对于世界坐标系、基坐标系和工件坐标系的位置。
- 方向格式设置为四元数或欧拉角。
- 位置角度格式可设置为角度。
- 角度单位可设置为度或弧度。

面

体的每个表面均称为面。立体为3D对象，由面构成。真正的3D立体是由多个面构成的体。

Freerun模式

控制器相互独立地运行。周期时间会保持准确，但设置信号和触发事件的时间设置会不准确。

G

几何结构

箱子和圆筒等实际对象的三维表达。工件和定制设备的CAD模型以几何体的形式导入工作站。几何体由两层构成：曲线和表面的数学表达，称为边界表达（BReps）；图形层，其中包含接近于BReps的三角形。图形层用于碰撞检测和数学层可视化。

I

指令模板

RAPID指令文件（模板）包含用于创建新指令的预先确定变元值。可以在虚拟控制器内为RAPID指令创建这些模板。

J

接点

关节确定了周围的链接如何连接。最常用的关节类型为移动或直线关节，但也存在球形、圆柱形和锁紧关节。

下一页继续

L**许可证**

RobotStudio功能利用激活密钥来激活。激活密钥是25位的密码，在您购买RobotStudio时出售。用一个或多个RobotWare许可证文件（.rlf）启用/解锁RobotWare选项。单个RobotWare可以结合多个许可证文件。许可证文件与机器人一同交付。希望增加虚拟控制器的RobotWare选项时，可联系ABB。搭建或修改RobotWare时，只能在安装管理器内选择用许可证文件启用/解锁的RobotWare选项。

RobotWare许可证决定构成系统的必备RobotWare部件（支持的机器人型号和选项等）。在实际控制器上运行系统时，必须用与机器人一同交付的许可证搭建该系统。运行虚拟控制器（以便在RobotStudio内进行仿真）时，可以使用实际机器人的许可证或虚拟许可证。使用实际机器人的许可证可以快速确保虚拟控制器与该机器人相匹配。如果使用虚拟许可证，那么将有可能模拟和评估采用任何配置的任何机器人。用虚拟许可证搭建的虚拟控制器无法在实际控制器上运行。

库文件

库文件为添加到RobotStudio工作站的外部可复用独立文件。ABB机器人产品系列用RobotStudio默认安装为库文件。库文件包含几何数据和RobotStudio具体数据。例如，一件工具保存为库文件时，其工具数据会随着CAD数据一起保存。

局部原点

所有对象均有自己的坐标系，称为局部坐标系。以这个坐标系为参照确定对象尺寸。从WCS等其他坐标系提及对象的位置时，将对象的局部原点用作基准点。

锁紧关节

连接两个对象，不允许其发生相对移动。

中间连接件

一个链接是一个机械部件。多个链接通过关节连接，构成机械臂（机械装置）。

M**机械装置**

机械装置是机器人、工具、外轴或设备的图形表达式。机械装置的各种部件沿轴或绕轴移动。

MultiMove

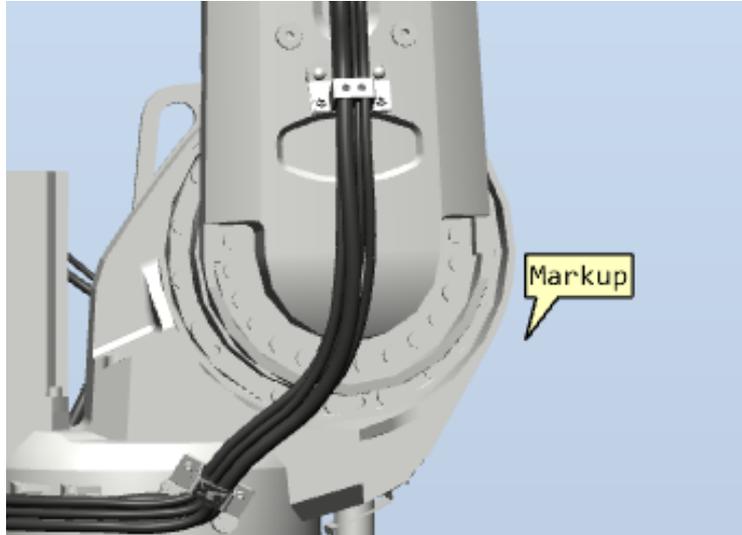
每次最多可以控制4个机器人（36个轴）。在Mltimove系统中，机器人共享通用工件，这需要复杂的协调模式。MultiMove也有助于独立和协调行动之间的动态切换。

B 术语

续前页

标记

标记是3D格式显示的文本框。标记是工作站的一部分，显示为泡状文本框，指向图形窗口内的某个位置。



xx190000306

机械单元

机械单元代表机器人或机器人控制器的一个或多个外部轴，例如机器人和轨道运动系统等。

模块

控制器的RAPID代码由模块构成。一个模块包含多个类型程序、函数或陷阱例程。模块分为两类，即系统和程序。

N

虚惊事件

虚惊事件是指碰撞集中的对象相互靠近，但并未碰撞的事件。每个碰撞集均有各自的虚惊事件设置。虚惊事件功能可以用于增加碰撞距离，及测量组件在工作站内移动时的距离。

O

离线

用户断开与实际控制器的连接，并使用虚拟控制器开展工作。

方向

线、面和刚性体等对象的方向说明指其在空间内的位置。将对象从相对位置移动到当前位置时，需要进行虚拟旋转。要将对象移动到当前位置，只是旋转可能还不够。可能还需要进行虚拟平移。位置和方向共同充分说明对象如何放置在空间内。一般认为上述虚拟旋转和平移可以按任何顺序开展，这是因为平移不会改变对象的方向，同时旋转也不会改变对象的位置。

在RobotStudio内，可以选用的方向格式有四元数、欧拉角和RPY角。

四元数

下一页继续

344

操作员手册 - RobotStudio
3HAC032104-010 修订: AB

四元数是方向的数学表达，是空间内用坐标表示的点。四元数由-1和1之间的四个值构成。其平方和必须等于1，也就是说四元数必须正规化（这时可称为单位四元数）。

欧拉角

欧拉表示每个角都应用于原始坐标系（旋转前）。角度说明沿不同轴和顺序的方向。RobotStudio和IRC5控制器使用的约定为ZYX欧拉角，这表示第一个值是绕z轴旋转的角度，第二个值是绕原y轴旋转的方位角，而最后一个值是绕原x轴旋转的方向。此外，还存在ZYZ欧拉角和XYZ欧拉角约定，但ABB并未选用。

RPY角

RPY约定用三个角度说明方向，是桶滚（Roll）、俯仰（Pitch）和偏航（Yaw）的缩写。根据特定的本身旋转顺序，按目标方向的欧拉角度旋转，可以从已知参考方向移动到任何目标方向。该约定与欧拉约定的区别是，每个角都表示沿旋转后新坐标系旋转的方向。利用RPY约定旋转时，第一个角度表示绕x轴旋转的方向（与欧拉角相同），但第二个角度表示绕已旋转坐标系y轴旋转的方向（与欧拉角不同），z角表示绕已旋转z轴旋转的方向。RPY表达等同于欧拉ZYX表达。

离线编程

用虚拟控制器进行机器人编程。

在线

用户通过网络直接连接实际控制器。

P

路径

路径是指一系列包含移动指令的目标，机器人按这些指令行动。

部件

几何体的顶部节点称为部件。

产品

在RobotWare 6的情况下，产品是RobotWare、RobotWare插件以及第三方软件等不同软件的总称。产品既可以是免费的，也可以是许可型的，许可型产品需要有效的许可文件。

Pack & go

将打包的工作站和虚拟控制器组合到一个文件，以分享RobotStudio工作站的方法。

变位机

用定位器定位工件，使机器人获得更好的接近路径。在电弧焊时，定位器用于重新定位工件，从而确保在重力作用下，始终垂直地进行焊接。

位置

三个坐标，说明一个点在规定坐标系的x轴、y轴和z轴位置。RobotStudio中，对象的位置可以表示为相对于大地、基和工件参考坐标系的位置。

受保护的智能组件

用密码保护以防止编辑的Smart组件。

移动关节

允许两个相连的链接沿定义该关节的线移动。

下一页继续

续前页

PLCSIM Advanced

虚拟PLC。

R

Robotware密钥

Robotware密钥是许可密钥，确定机器人模型和将在控制器上运行的RobotWare选件。许可密钥与控制器一起交付。RobotWare密钥解锁系统内的RobotWare选项，确定用于搭建RobotWare系统的RobotWare版本。IRC5系统有三类RobotWare密钥：

- 控制器密钥，用于指定控制器和软件选项。
- 驱动密钥，用于指定系统中的机器人。系统为所使用的每个机器人分配了一个驱动密钥。
- 插件指定附加选项，比如定位器外轴。

使用虚拟许可密钥，可以选择任何RobotWare选件，但使用虚拟许可密钥创建的RobotWare系统只能用于虚拟系统，如RobotStudio。

RobotWare许可证

这个许可证解锁RobotWare选件，例如机器人和RobotWare选件。要更新RobotWare 5.15版或之前版本时，可以更换控制器的主计算机，并获得RobotWare 6许可证。可登录联系ABB Robotics服务代表。

RobotWare系统

这是一套软件文件，加载到控制器后即可启用所有功能、配置、数据和机器人控制程序。在RobotStudio内创建RobotWare系统。这些系统可以保存在PC或控制模块上。RobotWare系统可以用RobotStudio或FlexPendant编辑。

实际控制器

现实的机器人控制器，包含移动和控制机器人所需的所有必要功能。

RobotWare

一套软件产品，用于配置实际控制器。

RAPID

ABB机器人控制器编程语言。

轨道

由线性轴构成的机械装置，配备托架，用于安装机器人。

Robtarget

RAPID仿真过程中，RobotStudio目标转化成RAPID数据类型robtarget。确定了TCP应该到达的位置和方向。robtarget与工件坐标系有关时，会在3D空间内确定一个点。根据工件的坐标系确定这个位置，包括任何程序位移。

程序

明确的程序部分，用于开展预期任务。例程是程序、函数或陷阱。

旋转关节

用部件围绕其旋转的线来定义。

下一页继续

S**工作站**

工作站是虚拟机器人单元的3D表示，保存在扩展名为*.rsstn的文件内。

工作站逻辑

工作站逻辑定义工作站的Smart组件和虚拟控制器任何连接。

工作站组件

机器人、固定装置、工具和围栏等用于设计有效且可维护机器人单元的物理对象统称为工作站组件。

同步

仿真功能将3D环境中的目标、工件坐标系、工具和路径转换为虚拟控制器内的RAPID代码，反之亦然。

Smart组件

Smart组件是一种RobotStudio对象（有或没有3D图形表示），通过代码后置或聚合其他Smart组件执行其属性。RobotStudio安装时利用的基础组件提供了一整套基本构建块。这些模块可以用于构建由用户确定，且属性更复杂的Smart组件。

System

这是一套软件文件，加载到控制器后即可启用所有功能、配置、数据和机器人系统控制程序。这些系统可以保存在PC或控制模块上。RobotWare系统可以用RobotStudio或FlexPendant创建和编辑。

解决方案

解决方案扩大了工作站数据的结构。方案内有文件夹，用于构建工作站数据，从而将相关数据保存在一起。

立体模型

立体模型是一套一致的原则，用于3D立体数学和计算机建模，例如机器人机械装置。立体模型为3D对象，由面构成。面由长方体、圆锥体、圆柱体、角锥体或球体等形状构成。

立体（原始立体）

长方体、圆锥体、圆柱体、球体、楔形物、角锥体和圆圈等基础3D形状。结合原始形状构成更复杂的立体。

静态任务

系统断电时可在机器人当前位置重启静态任务。

半静态任务

电源接通时，半静态任务从头开始重启。如果模块文件比加载模块的新，那么半静态任务也会启动重启顺序，并重新加载系统参数中规定的模块。

工作站演示

可以在没有安装RobotStudio的情况下进行3D工作站演示。该功能将工作站文件和用3D效果查看文件所需的文件打包到一起。也可以使用该功能播放仿真录像。

Simit

SIMIT是西门子推出的仿真平台，用于工厂自动化虚拟调试。

下一页继续

标志

SIMIT中会有用这个名称识别的一个信号。

T

工具

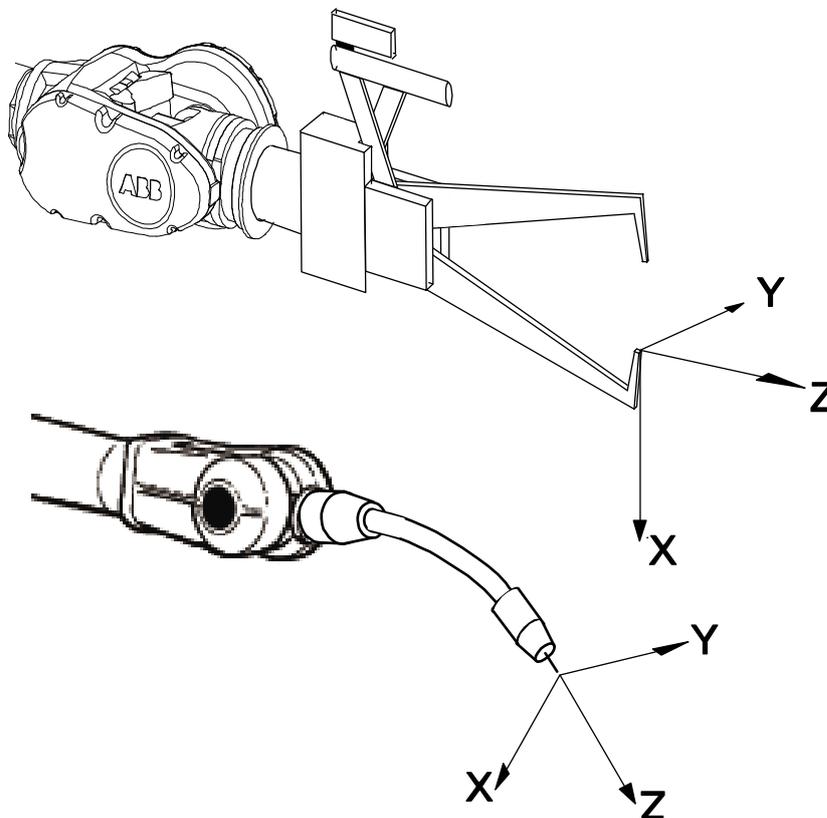
工具是指可以直接或间接安装在机器人转盘上的对象。

工具数据

工具用数据类型`tooldata`的变量来表示。Tooldata代表工具特征，例如TCP位置和方向，以及工具负载的物理特征。

工具中心点 (TCP)

参见定义机器人定位的参照点。这是定义工具位置和方向的工具坐标系的中心点。TCP零位在工具的中心点。工具中心点也构成了工具坐标系的原点。机器人系统可以处理大量TCP定义，但只有一个可以活动。



en030000497

任务

任务是一项活动或工件。RobotStudio任务为常规、静态或半静态任务。

任务坐标系

在RobotStudio中，表示机器人控制器世界坐标系的原点。

动作跟踪

由线性轴构成的机械装置，配备托架，用于安装机器人。轨道运动系统用于提高机器人在使用大型工件时的可达性。

下一页继续

目标点

目标表示机器人按照编写的程序向其移动的位置。RobotStudio对象包含机器人必须到达点的位置和方向。位置数据用于定义移动指令中的位置，机器人和其他轴会向这个位置移动。

由于机器人可以用多种不同方式到达相同位置，因此对轴配置也作出了规定。目标对象内包含显示机器人位置、工作方向、机器人轴配置和附加逻辑轴位置的值。

时间片模式

在涉及一个或多个控制器的工作站模拟期间，RobotStudio采用时间片模式管理时间，以实现控制器同步。在这种模式下，每个控制器都有一个单独的执行时间片。当所有参与者都执行了其分配的时间片后，RobotStudio将转移到下一个时间片。

U**用户授权系统**

定义每个用户的正确访问级别，保护系统免受未经授权的使用。

用户库

导入RobotStudio的库文件。

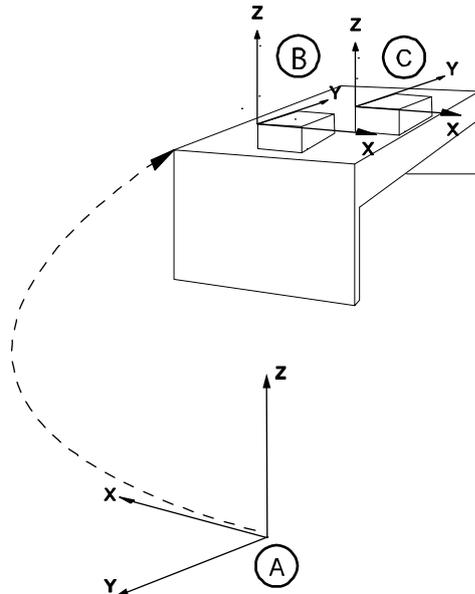
伏**虚拟控制器**

在PC上模仿实际控制器的软件，用于离线编程和仿真。虚拟控制器复制RobotWare系统。

W

工件坐标

工件坐标系是表示工件参考位置（和方向）的局部坐标系。工件坐标系必须在两个坐标系内定义，即用户坐标系（与世界坐标系有关）和对象坐标系（与用户坐标系有关）。为了简化沿对象表面的微动，往往创建工件坐标系。工件坐标系应始终保持全局状态，以便用于程序中的所有模块。

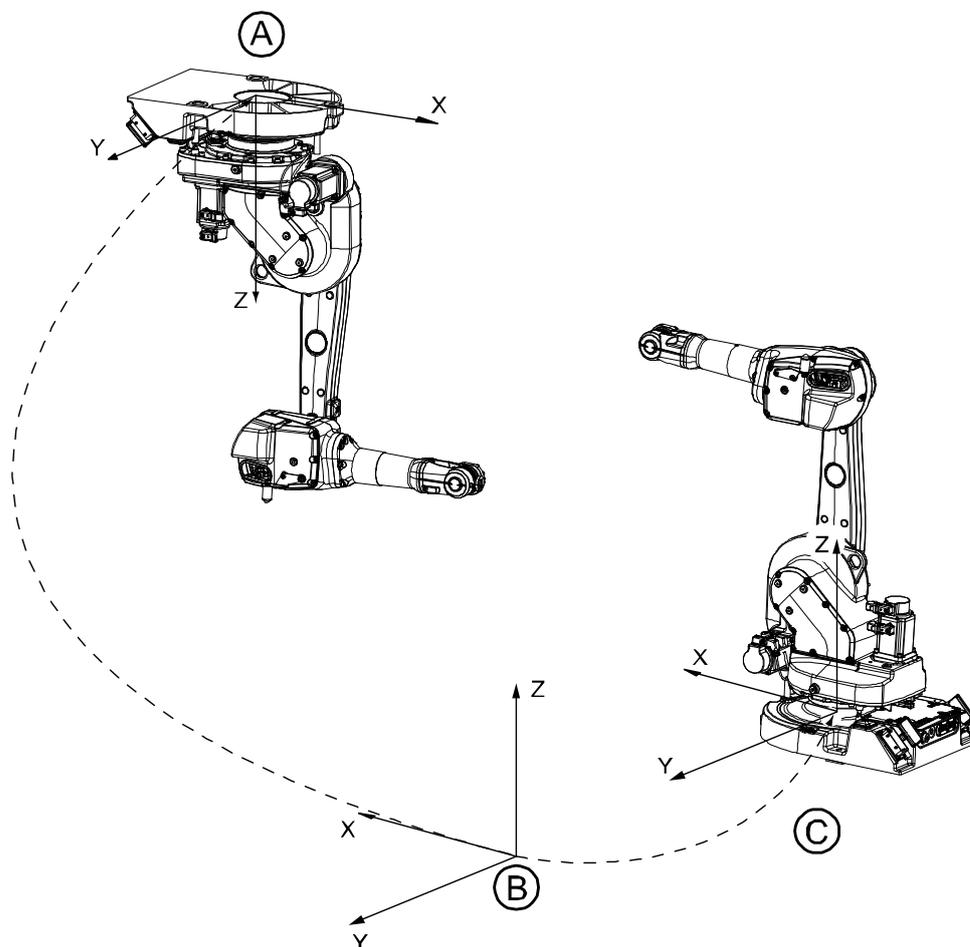


xx0600002738

A	大地坐标系
B	工件坐标系 1
C	工件坐标系 2

大地坐标系

世界坐标系代表整个工作站或机器人单元，所有其他坐标系均与世界坐标系直接或间接相关。世界坐标系的零点位于机器人单元或工作站的固定位置。因此，世界坐标系在处理多个机器人或用外部轴移动的机器人时非常有用。世界坐标系默认与基坐标系一致。



en0300000496

A	机器人 1 基坐标系
B	大地坐标系
C	机器人 2 基坐标系

工作范围

机器人可以移动的指定空间区域是机器人的工作范围。对机器人而言，工作范围是指机器人在2D/3D图形中可以显示的最大移动范围。工作范围只适用于铰接式机器人，不适用于选择器机器人或外部轴。

Wobjdata

工件坐标系用数据类型 *wobjdata* 的变量表示，说明机器人的焊接和处理等对象和机器人在其范围内移动的对象。

此页刻意留白

C 技术支持

概述

联系 ABB

如果您对于 RobotStudio 安装有任何问题或疑问，请联系您的当地 ABB 机器人技术服务代表，请参阅 <http://www.abb.com/contacts>。

请记住以下要点

- 1 运行最新版本的 RobotStudio 可以确保工作正常，同时也包括了改进和新产品功能。在有新版本发布时，ABB 建议您在联系 ABB 前更新到最新版本的 RobotStudio。
- 2 提供一个简要描述，说明如何重现您遇到的问题。
- 3 如果适用，请提供屏幕截图（适用 ALT + PRINT SCREEN 可以截取活动窗口而非整个屏幕的图像）。
- 4 用开始菜单上 RobotStudio 旁边的 RobotStudio 支持工具进行一次完整扫描。
（单击开始>程序>ABB>RobotStudio>RobotStudio 支持工具，然后单击运行完整扫描，接着单击保存报告。保存此报告并将其附在您的问题描述后。
- 5 请向我们提供下列用户信息：
 - a 姓名
 - b 公司
 - c 联系信息
 - d 操作系统名称，包括语言信息
 - e 所购买许可的订购 ID
 - f 机器 ID，请查看文件选项卡的帮助部分

许可支持

对于有关许可的问题，请直接联系负责许可支持的团队，邮件地址为 softwarefactory_support@se.abb.com

此页刻意留白

索引

L

LED, 211

R

Relation, 308

S

switch, 211

T

ToolBox

- ActionTrigger, 210
- BarGraph, 210
- CheckBox, 210
- ComboBox, 210
- CommandBar, 211
- ControllerModeStatus, 211
- DataEditor, 211
- Graph, 211
- GroupBox, 211
- ListBox, 211
- NumEditor, 211
- NumericUpDown, 211
- Panel, 211
- PictureBox, 211
- RapidExecutionStatus, 211
- RunRoutineButton, 211
- TabControl, 211

TpsLabel, 211

U

UCS, 74

V

VariantButton, 211

X

xx

- 更换, 300
- 替换, 31, 36, 271, 276

修

修改项目属性, 221

图

图形窗口, 37

大

大地坐标系, 69

安

安全, 13

属

属性

- 保存系统诊断, 292
- 日期和时间, 290
- 查看控制器和系统属性, 291
- 设备浏览器, 291
- 设置控制器ID, 290
- 重命名控制器, 290

属性窗口

- 信息栏, 212
- 图形组件名称栏, 212
- 属性窗口工具栏, 212
- 表格栏, 212

工

工件, 74

工作站大地坐标系, 69

工具箱

ConditionalTrigger, 211

应

应用程序权限, 35, 275

接

接近丢失检测, 116

控

控制器大地坐标系, 71

控制器权限, 34, 274

Backup and save, 34, 274

Calibration, 35, 275

Delete log, 35, 275

Edit RAPID code, 34, 274

Execute program, 34, 274

Full access, 34, 274

I/O write access, 34, 274

Manage UAS settings, 34, 274

Modify configuration, 34, 274

Modify controller properties, 35, 275

Modify current value, 34, 274

Program debug, 34, 274

Read access to controller disks, 35, 275

Write access to controller disks, 35, 275

安全控制器, 35, 275

控制器系统

真实和虚拟, 155

控制器 菜单上, 281

更

更换

xx, 300

替

替换

xx, 31, 36, 271, 276

机

机器人系统按钮, 247

从布局创建系统, 247

添加一个模板系统, 247

添加一个现有系统, 248

添

添加控制器, 267

用

用户坐标系, 74

碰

碰撞

设定, 114

碰撞检测, 115

管

管理ScreenMaker工程

关闭工程, 223

创建, 223

管理 ScreenMaker 项目

关闭 ScreenMaker, 224

系

系统参数

- 下载参数, 281
- 保存系统参数, 281
- 编辑系统参数, 279
- 系统生成器
 - 将系统下载到控制器, 165
- 系统配置
 - 使用当前工作站数值, 304
 - 保存的工作站数值, 304
 - 控制器数值, 304
- 网
 - 网络安全, 14
 - 网络设置
 - 局域网, 29
 - 服务端口, 29

- 远程网络连接, 29
- 防火墙设置, 29

设
设备浏览器, 291

调
调整 Robtarget, 314

远
远端子网, 29

配
配置文件, 281
配置编辑器, 278
实例编辑器, 282



ABB AB, Robotics

Robotics and Motion

S-721 68 VÄSTERÅS, Sweden

Telephone +46 (0) 21 344 400

ABB AS, Robotics

Robotics and Motion

Nordlysvegen 7, N-4340 BRYNE, Norway

Box 265, N-4349 BRYNE, Norway

Telephone: +47 22 87 2000

ABB Engineering (Shanghai) Ltd.

Robotics and Motion

No. 4528 Kangxin Highway

PuDong District

SHANGHAI 201319, China

Telephone: +86 21 6105 6666

ABB Inc.

Robotics and Motion

1250 Brown Road

Auburn Hills, MI 48326

USA

Telephone: +1 248 391 9000

abb.com/robotics