

3SRN, 20 点标定方法

1、首先示教器上方状态栏内切换至“无工具”



2、根据以下步骤进行操作



设置/工具手标定

工具序号: 6

校准零点+工具尺寸 20点法 计算结果: 0.640602

位置	操作	位置	操作
TC1	标定	TC11	标定
TC2	标定	TC12	标定
TC3	标定	TC13	标定
TC4	标定	TC14	标定
TC5	标定	TC15	标定
TC6	标定	TC16	标定
TC7	标定	TC17	标定
TC8	标定	TC18	标定
TC9	标定	TC19	标定
TC10	标定	TC20	标定

当前选中点: TC1

标定说明: 机器人5轴垂直向下。

10、手动使能后, 点击 "运行到计算结果位置", 机器人各轴会运行至零点

9、计算结果显示 0.9以内为合格

11、点击 "将结果位置标为零点"

12、返回

16:46 星期四 2025/12/04

返回 运行到该点 计算 运行到计算结果位置 将结果位置标为零点 清除所有标记点

设置/工具手标定

选择工具手: 6 选中 当前无工具手 切换无工具手

注释:

轴	偏移	单位
X轴方向偏移	-120	mm
Y轴方向偏移	-120	mm
Z轴方向偏移	-120	mm
绕A轴旋转	0	rad
绕B轴旋转	-0.7854	rad
绕C轴旋转	3.1416	rad

手动修改坐标系旋转内的A、B、C值
此处填入的是基于弧度值的倒装

17:04 星期四 2025/12/04

返回 确定 修改后确定 取消 负载辨识 工具标定

基于角度值时: (正装: A0、B45、C0) (倒装: A0、B-45、C180)

基于弧度值时: (正装: A0、B0.7854、C0) (倒装: A0、B-0.7854、C3.1416)

3、具体示教标定步骤：

1. 找到一个参考点（笔尖为参考点），并确保此参考点固定。
2. 开始插入位置点，每插入一点，点击【标记该点】，插入 20 个点，每个点的姿态差异越大越好。

厂家建议：标定步骤，第一点工具手姿态垂直向下，第二点走 A+轴，第三点走 A+，第四点走 A+，第五点走 A-，第六点走 A-，第七点走 A-，第八点走 B+，第九点走 B+，第十点走 B+，第十一点走 B-，第十二点走 B-，第十三点走 B-，其余点主要动 C 轴成米字形排布标定

4、示教姿态如下：

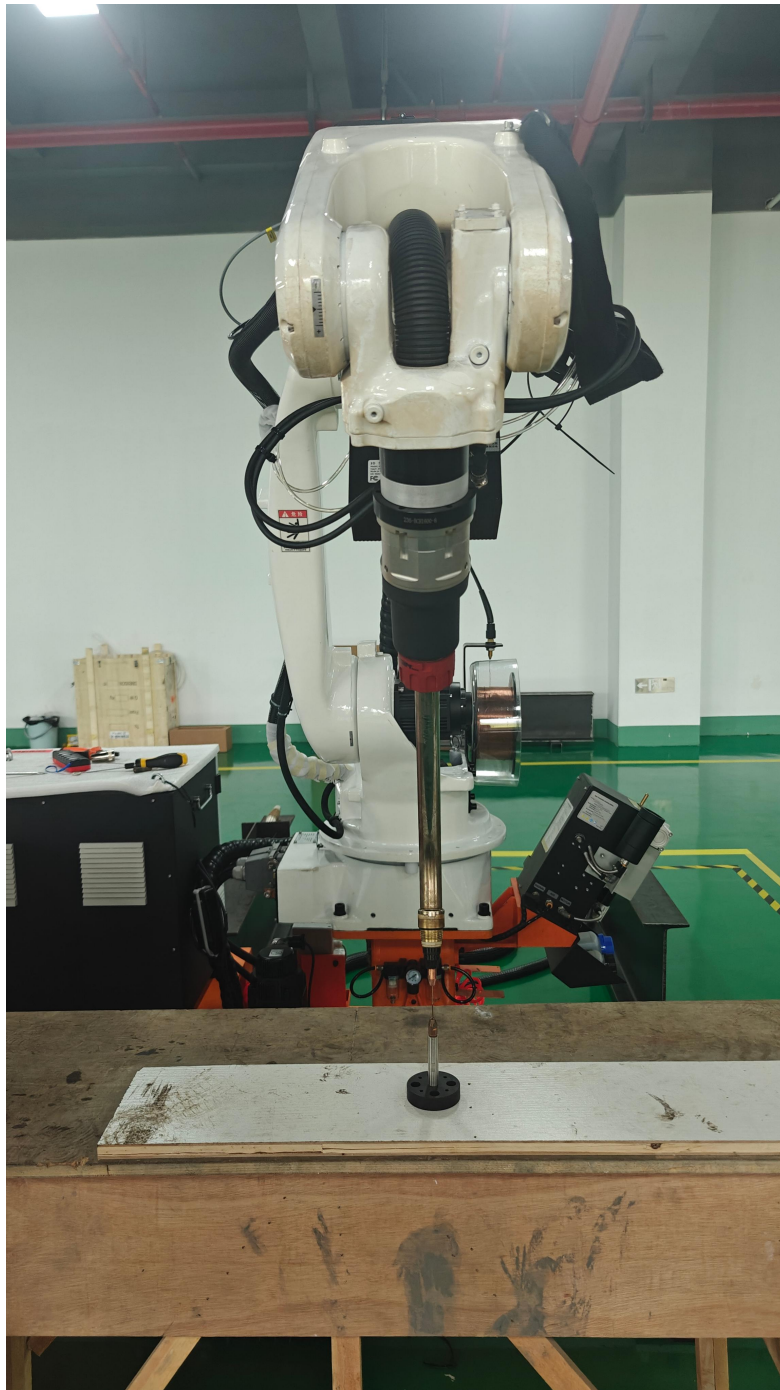
点 1

机器人工具手垂直向下，示教第一个点



点 2

在第一点的基础上动 $A + 20$ 度 (行程不够可适当减小角度)



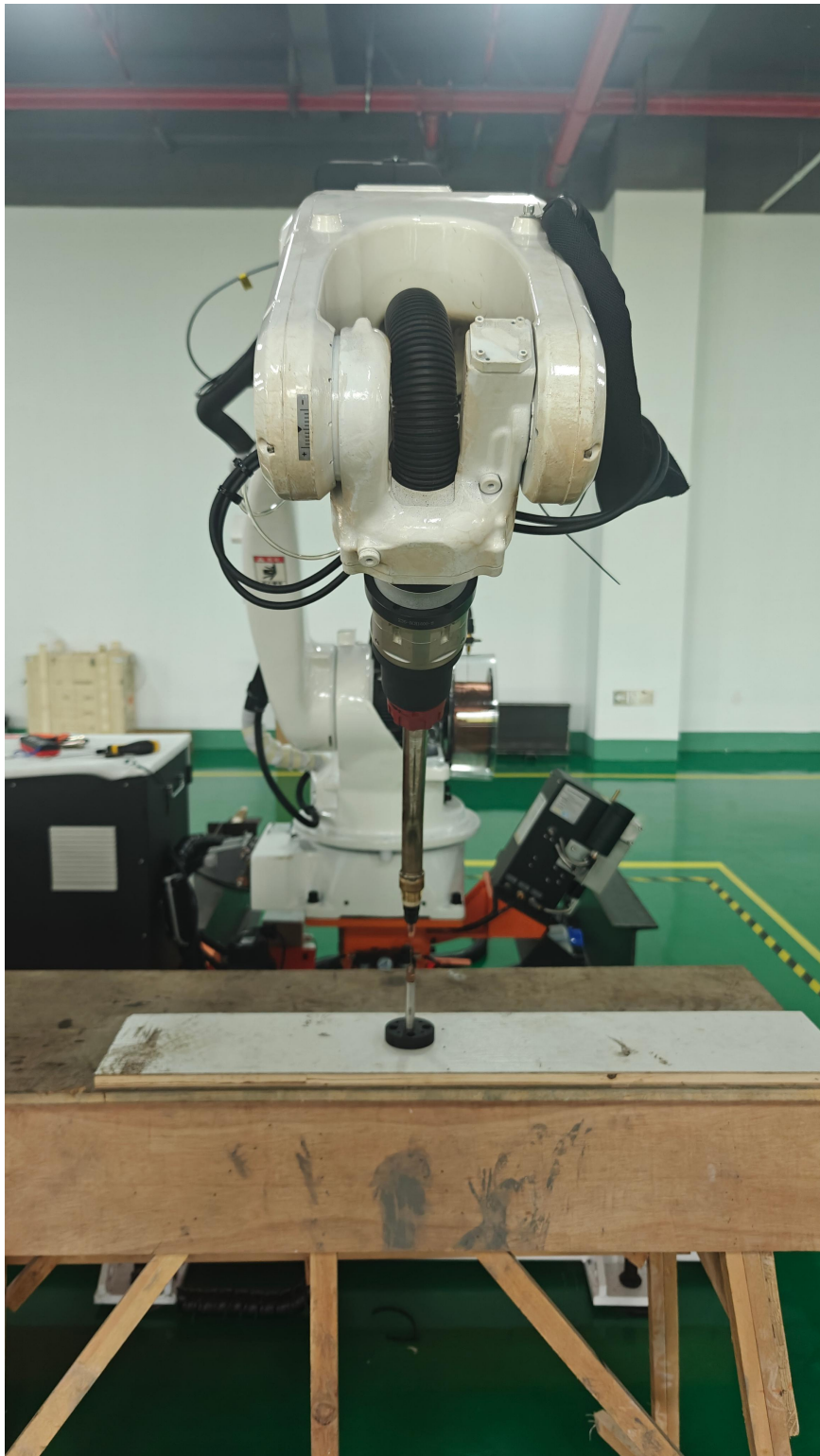
点 3

在第一点的基础上动 A+ 40 度 (行程不够可适当减小角度)



点 4

在第一点的基础上动 A+ 60 度 (行程不够可适当减小角度)



点 5

在第一点基础上动 A- 20 度（行程不够可适当减小角度）



点 6

在第一点基础上动 A- 40 度（行程不够可适当减小角度）



点 7

在第一点基础上动 A- 60 度（行程不够可适当减小角度）



点 8

在这一点基础上动 B+ 20 度 (行程不够可适当减小角度)



点 9

在这一点基础上动 B+ 40 度 (行程不够可适当减小角度)



点 10

在第一点基础上动 B+ 60 度 (行程不够可适当减小角度)



点 11

在第一点基础上动 B- 20 度（行程不够可适当减小角度）



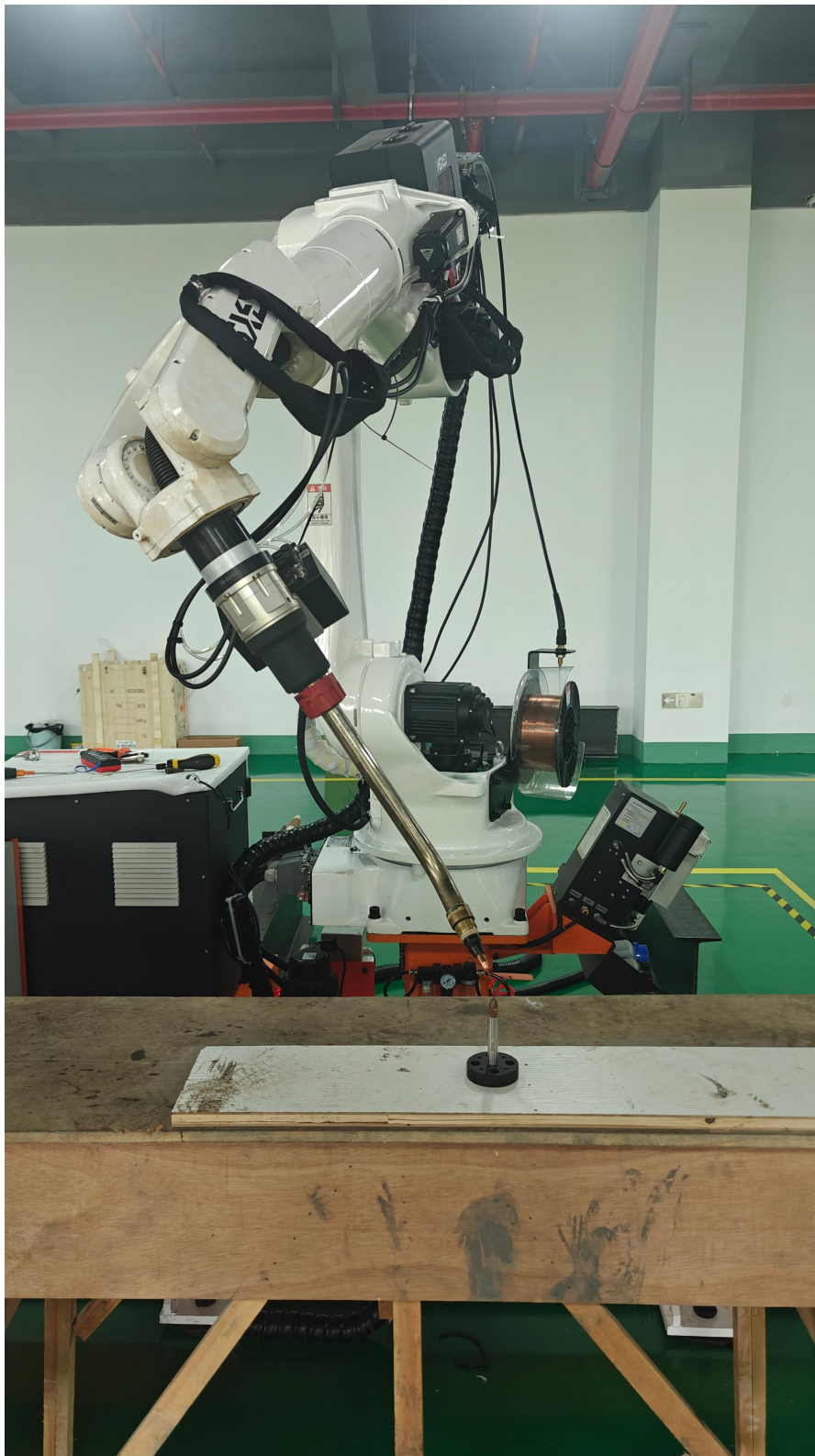
点 12

在第一点基础上动 B- 40 度（行程不够可适当减小角度）



点 13

在第一点基础上动 B- 60 度（行程不够可适当减小角度）



点 14

在第一点基础上动 C+ 30 度 (行程不够可适当减小角度)



点 15

在第一点基础上动 C+ 50 度 (行程不够可适当减小角度)



点 16

在第一点基础上动 C+ 70 度 (行程不够可适当减小角度)



点 17

在第一点基础上动 C+ 90 度 (行程不够可适当减小角度)



点 18

在第一点基础上动 C- 30 度（行程不够可适当减小角度）



点 19

在这一点基础上动 C- 60 度（行程不够可适当减小角度）



点 20

第二十点在第一点基础上动 C- 90 度 (行程不够可适当减小角度)

