

3SRN，6 点标定方法

第一章、整体步骤介绍

(1) 首先示教器上方状态栏内切换至“无工具”



(2) 将焊枪装上标定尖端工具，尖端工具为干伸长 18mm。

(3) 进入路径：设置→工具手标定。选择工具 6。



(4) 进入标定界面进行标定（如下图）（标定过程中退出标定界面标定点位不会清除）。



(5) 标定计算完成后进行手动修改：手动修改坐标系旋转内的 A、B、C 值。

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:

工具手参数 负载参数 工具手干涉区 工具手控制点

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

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

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

第二章、示教点位姿态要求

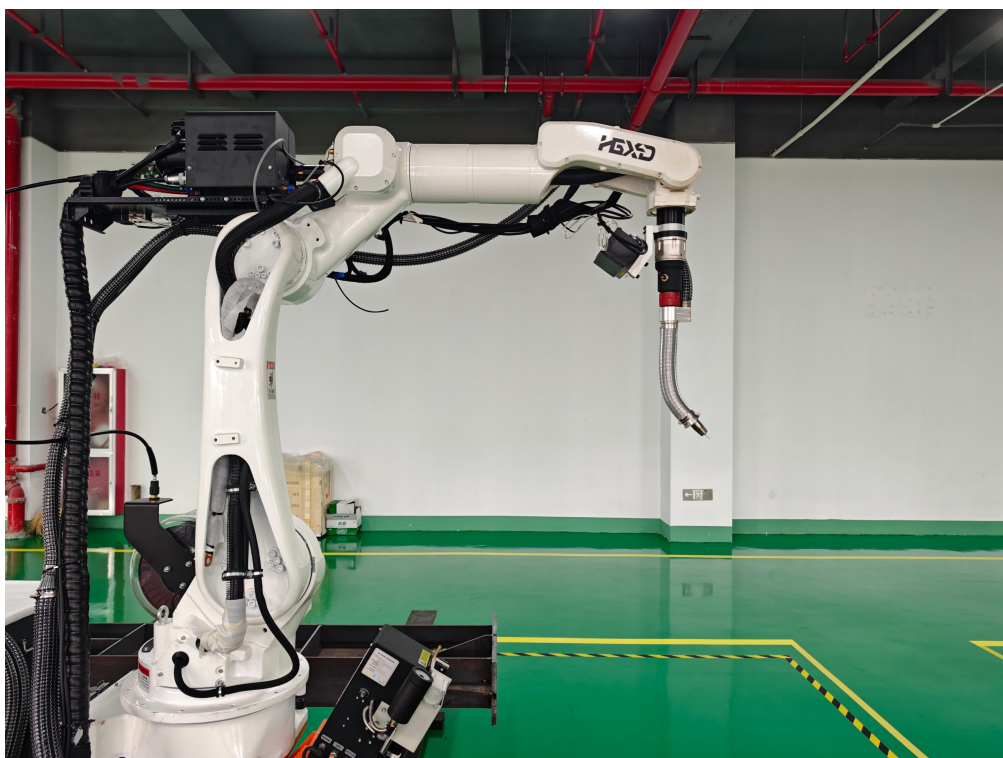
准备

TC1 点至关重要，第一个点示教方法：

- 1、示教模式，手动使能，点击示教器零点按钮，回到机器人零点位置。



- 2、关节坐标 旋转 5 轴，使 5 轴处于垂直向下并处于 90 度位置（悬臂处于-90 度）



机器人坐标					
机器人1					
关节坐标	直角坐标	工具坐标	用户坐标	大地坐标	检测量距
关节	关节值	坐标系	当前值	量距值	
J1(°)	0.000	J1(°)	0.000	0	
J2(°)	-0.000	J2(°)	-0.000	0	
J3(°)	-0.000	J3(°)	-0.000	0	
J4(°)	0.001	J4(°)	0.001	0	
J5(°)	90.000	J5(°)	90.000	0	
J6(°)	-0.000	J6(°)	-0.000	0	
O1(mm)	2376.328	O1(mm)	2376.328	0	

3、使用直角坐标 坐标系 直角 移动 XYZ，保持 ABC 姿态不变，将焊枪对准尖端并示教第一个点。



标定开始，姿态如下。

点 TC1、4、5、6

TC1、4、5、6 同一姿态，直接在同一位置示教 TC1、4、5、6。

机器人 5 轴垂直向下（注意：第一个点一定要垂直向下，回零点后，5 轴 90 度向下）



点 TC3

再示教第 3 点:

机器人在 TC1 点的基础上旋转 B 轴, 机器人 B 轴角度在 35° 左右 (行程不够可减小角度)



点 TC2

最后示教 TC2 点:

机器人在 TC1 点的基础上 C 轴旋转 180° 左右

