

HC-S8 V1.0

S H a I a C C „L .

1 **1**

2 **2**

- 2.3.1.1
- 2.3.1.2
- 2.3.1.3 /
- 2.3.1.4
- 2.3.1.5

3 **14**

3.2.11.1

3.2.11.2

3.2.11.3

3.2.11.4

3.2.18.1

3.2.18.2

3.2.18.3

3.2.18.4

3.2.18.5

3.2.18.6

3.2.18.7

3.2.18.8

3.2.18.9

4 84

4.1.3

4.1.4

5 116

6 2

8 **137**

9. **138**

10. **140**



1.1

1.2

2.1



2.2

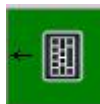
2.2.1





2. 2. 2

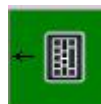
2. 2. 3



☐ 全键盘	☒ 简键盘	速度 10.0 %	
☐ 世界坐标	☒ 关节坐标	☐ 手轮选择	
		手轮速度: ☒ X1 ☐ X5	
		☐ X10 ☐ X50	
		坐标系选择 世界坐标系	
关节Z-	关节Z+	关节U-	关节U+
关节Y-	关节Y+	关节V-	关节V+
关节X-	关节X+	关节W-	关节W+
7-	7+	8-	8+



2.2.4



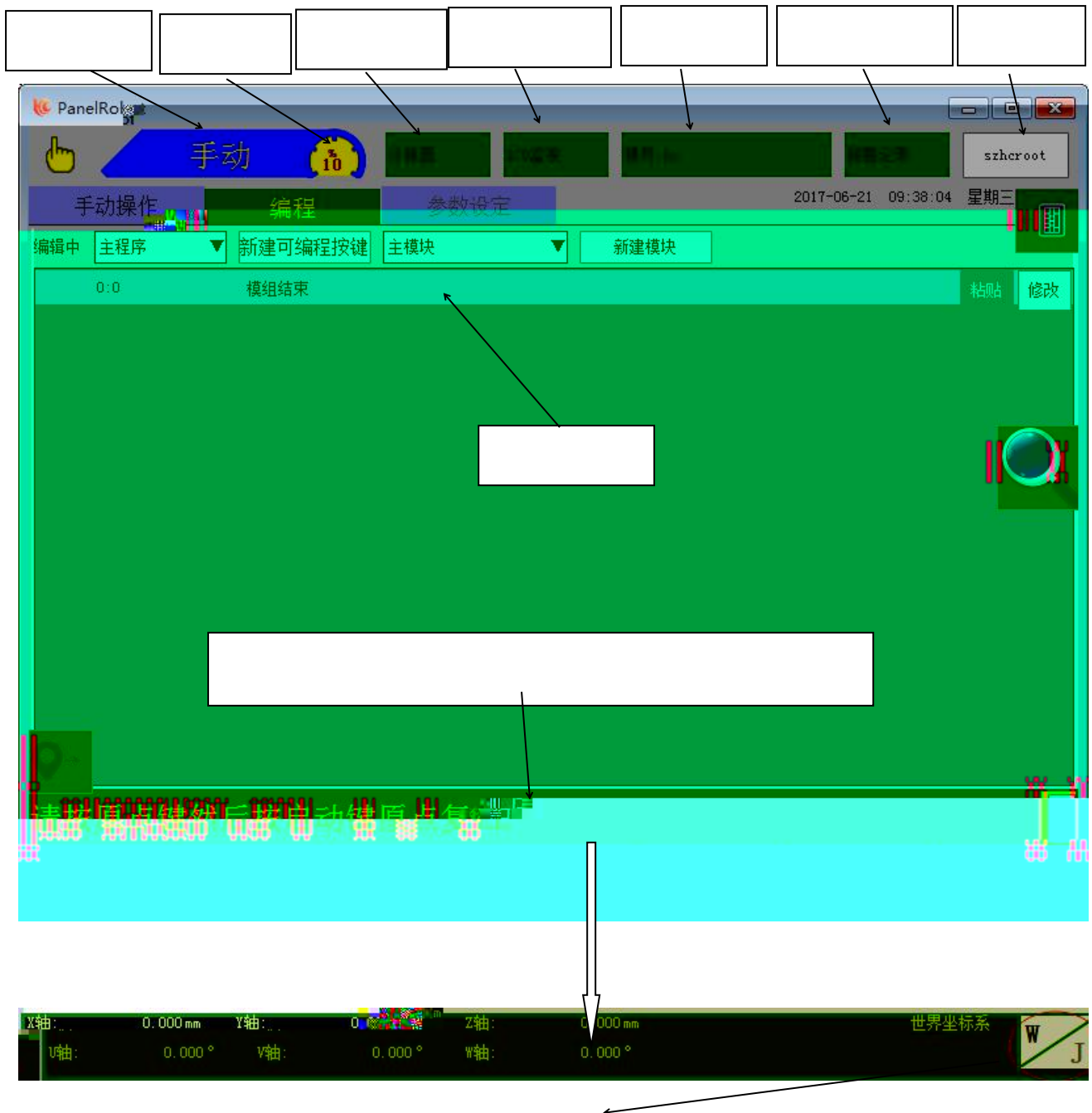


2. 2. 5



2.3

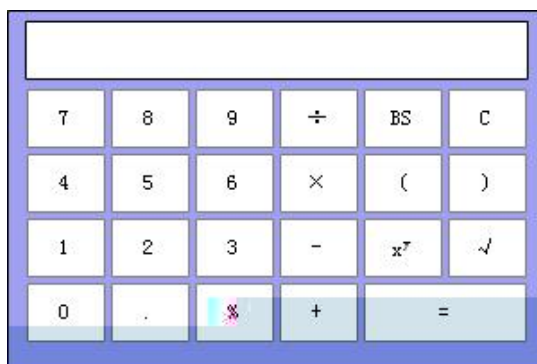
2.3.1



2.3.1.1



2.3.1.2





2.3.1.3 /





2.3.1.4





2.3.1.5





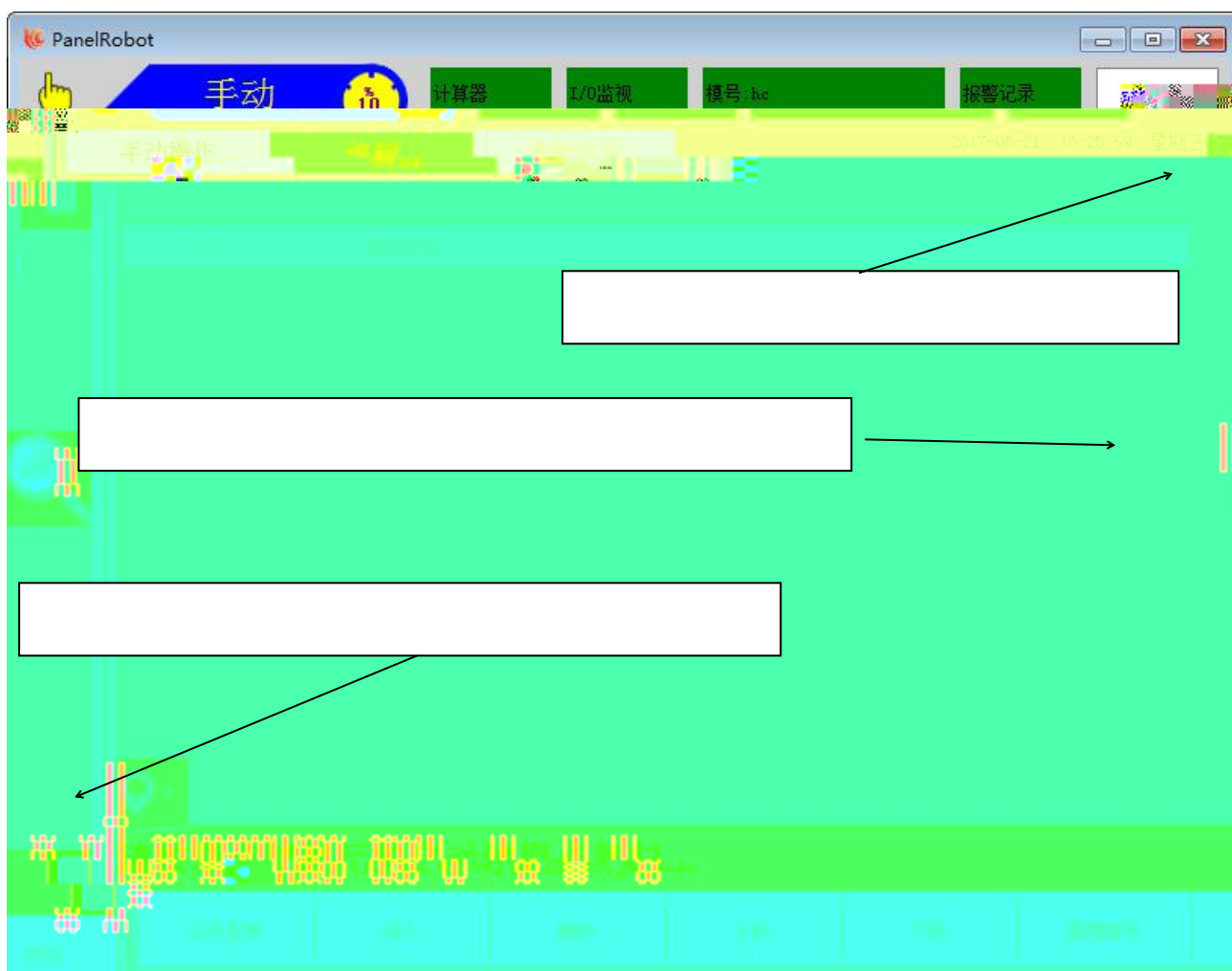
M



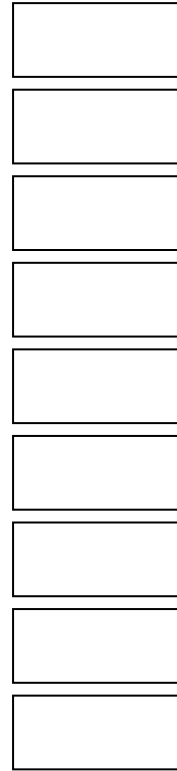
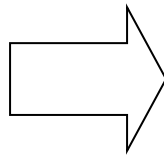
2. 4

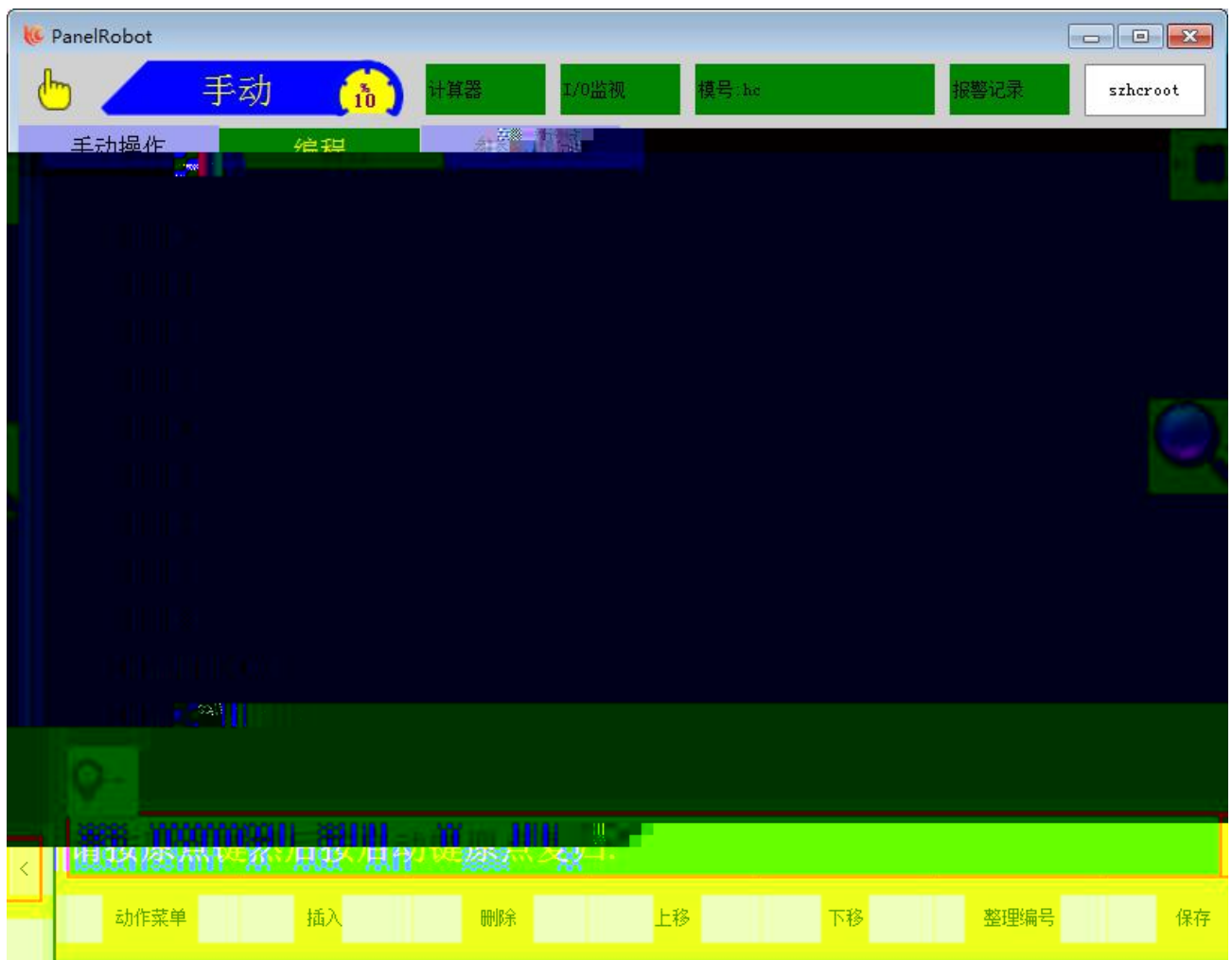


2. 4. 1



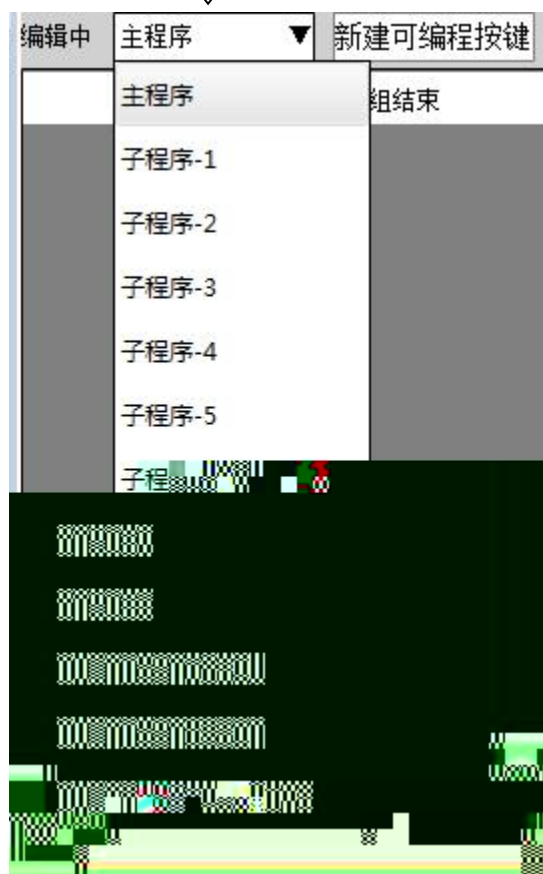
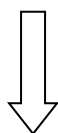
3.1



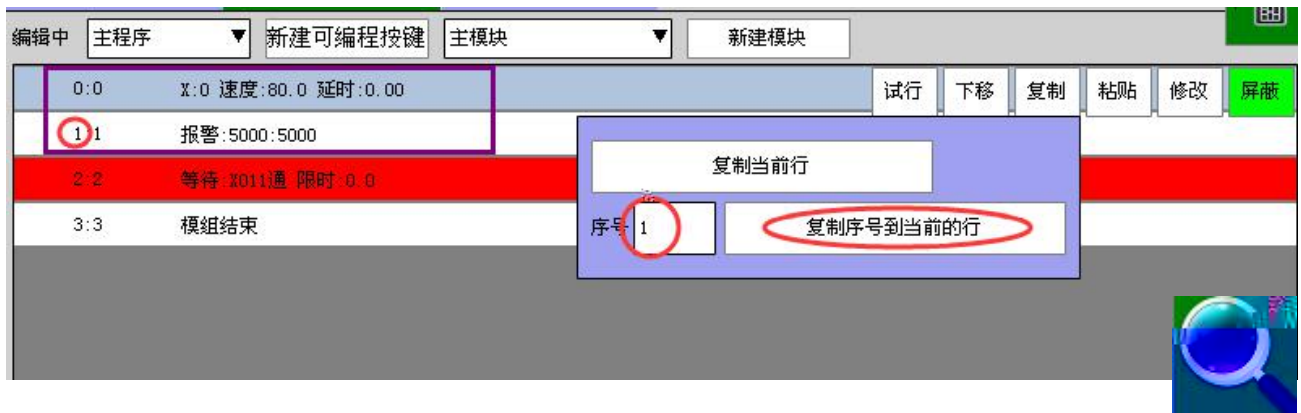


①

②

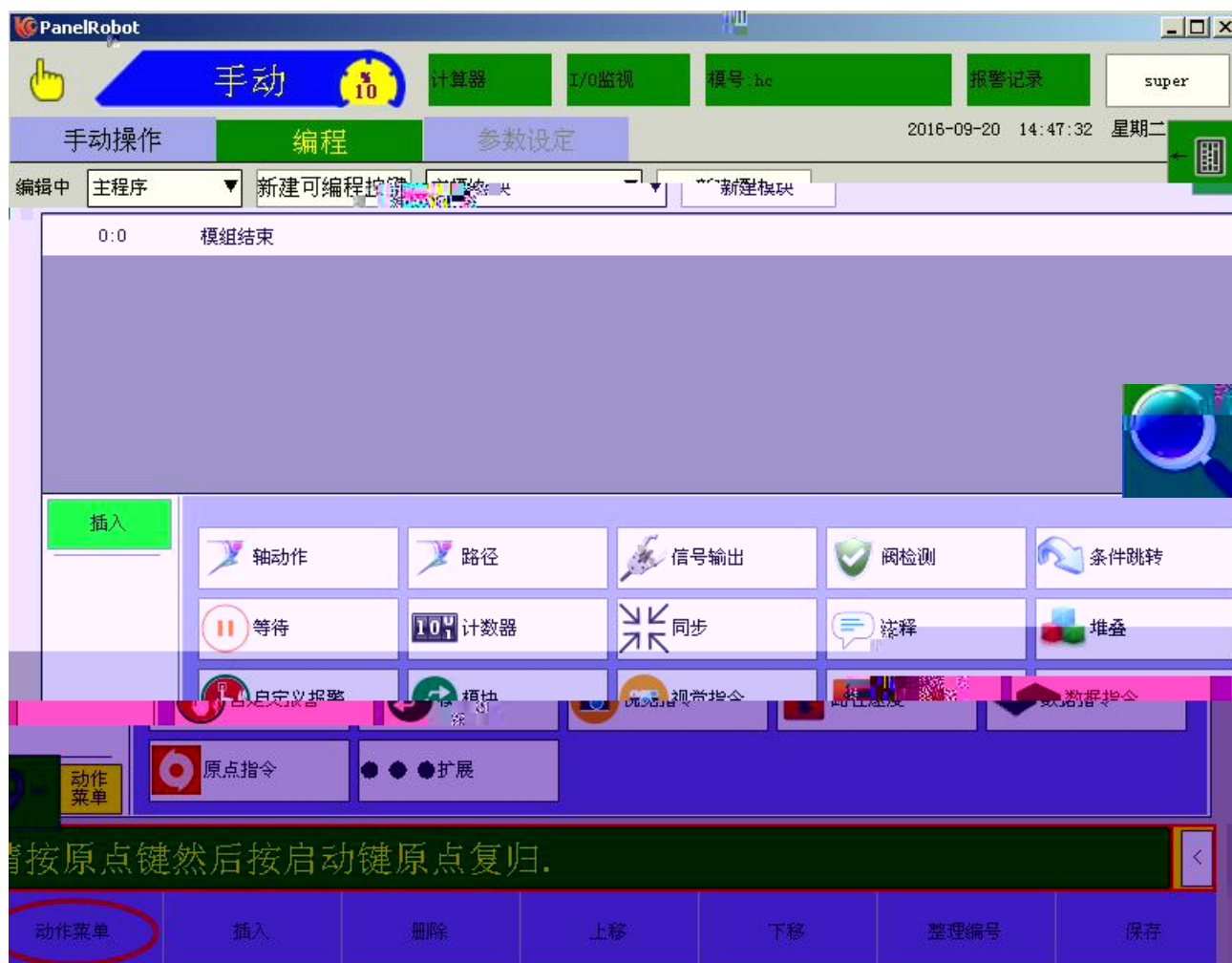








3.2

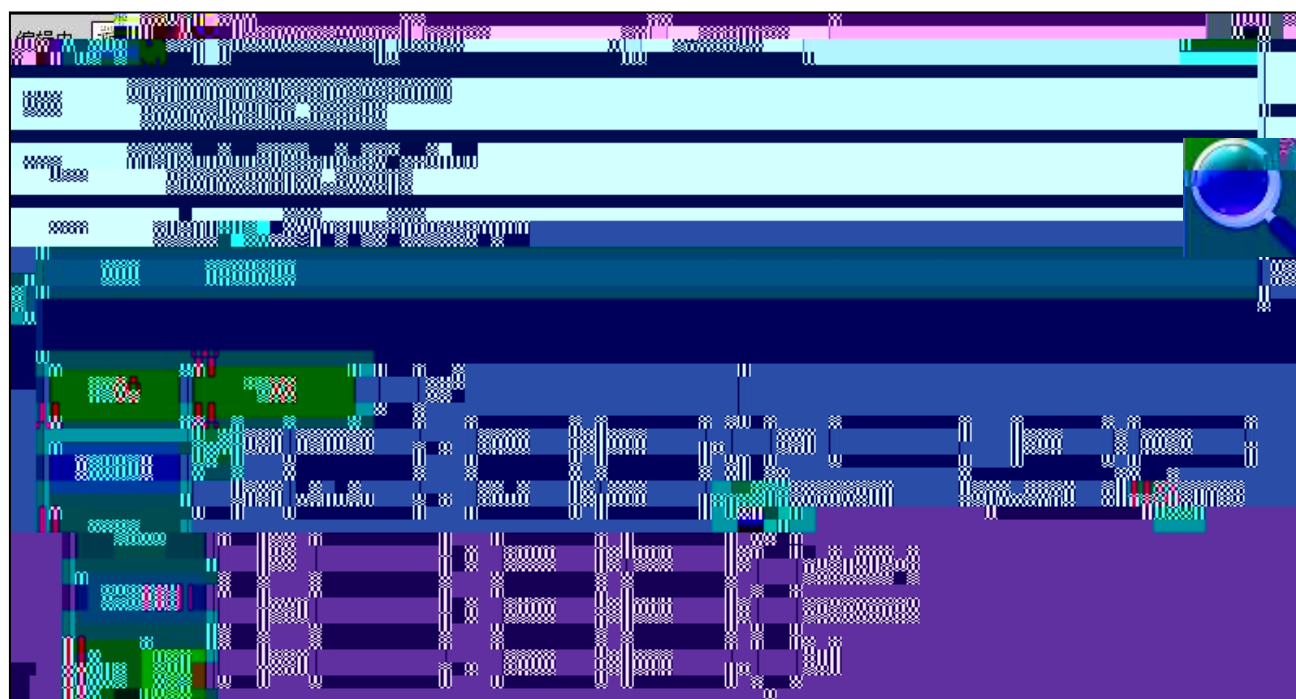


动作菜单



3.2.1

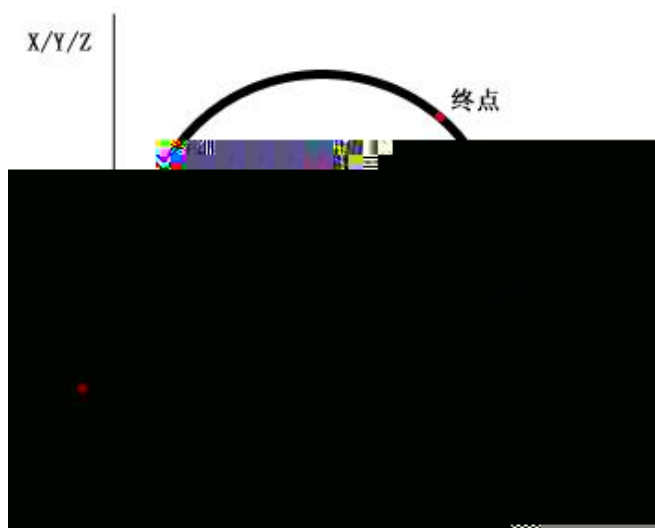
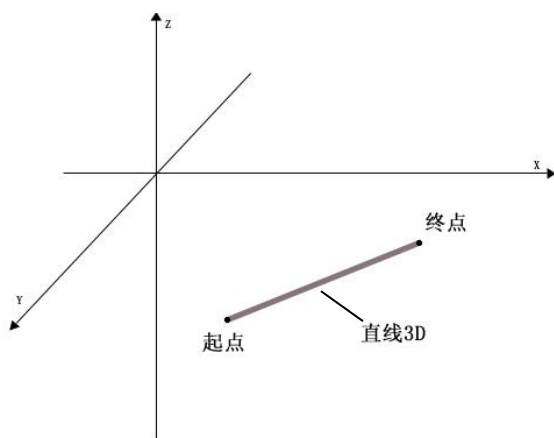
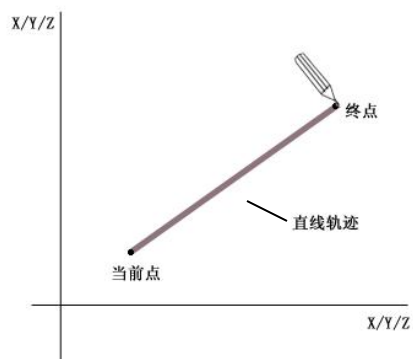


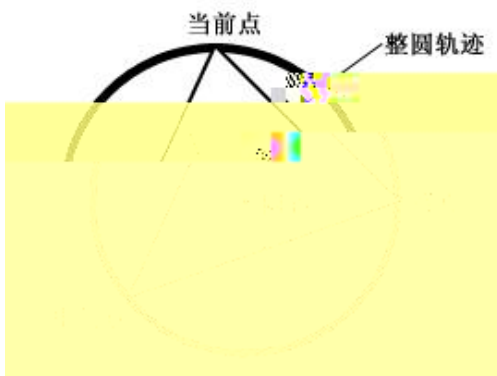




3.2.2







M7 M8

2



引用点:

LP1: 路径点



引用点:

LP1: 路径点





①

②

③

①

②

③

①

②

③

①

②

③

设入世界位置

设入关节位置

X

0.000

Y

0.000

FP0: 关节点 (X: 0.000, Y: 0.000, Z: 0.000, U: 0.000, V: 0.000, W: 0.000)

LP1: 路径点 (X: 0.000, Y: 0.000, Z: 0.000, U: 0.000, V: 0.000, W: 0.000)

DP2: 偏移点 (X: 0.000, Y: 0.000, Z: 0.000, U: 0.000, V: 0.000, W: 0.000)

①

②

③

④



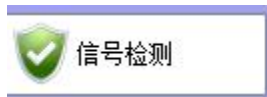
3.2.4





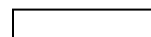
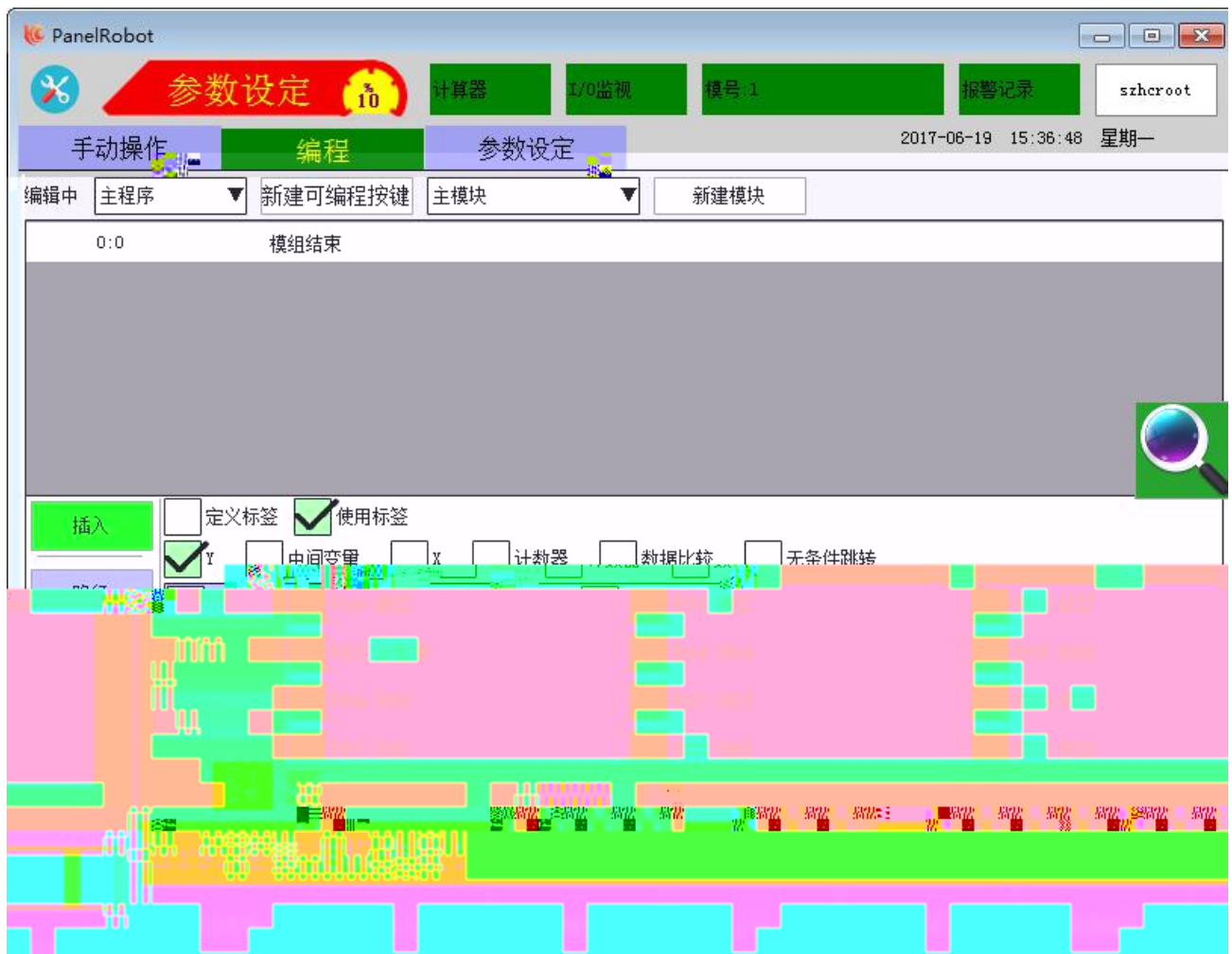


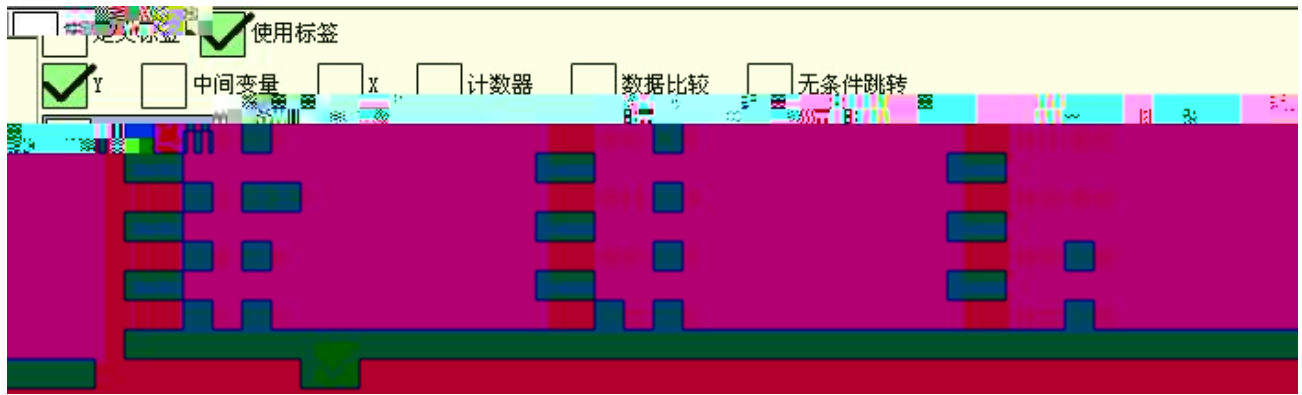
3.2.5





3.2.6









3.2.8

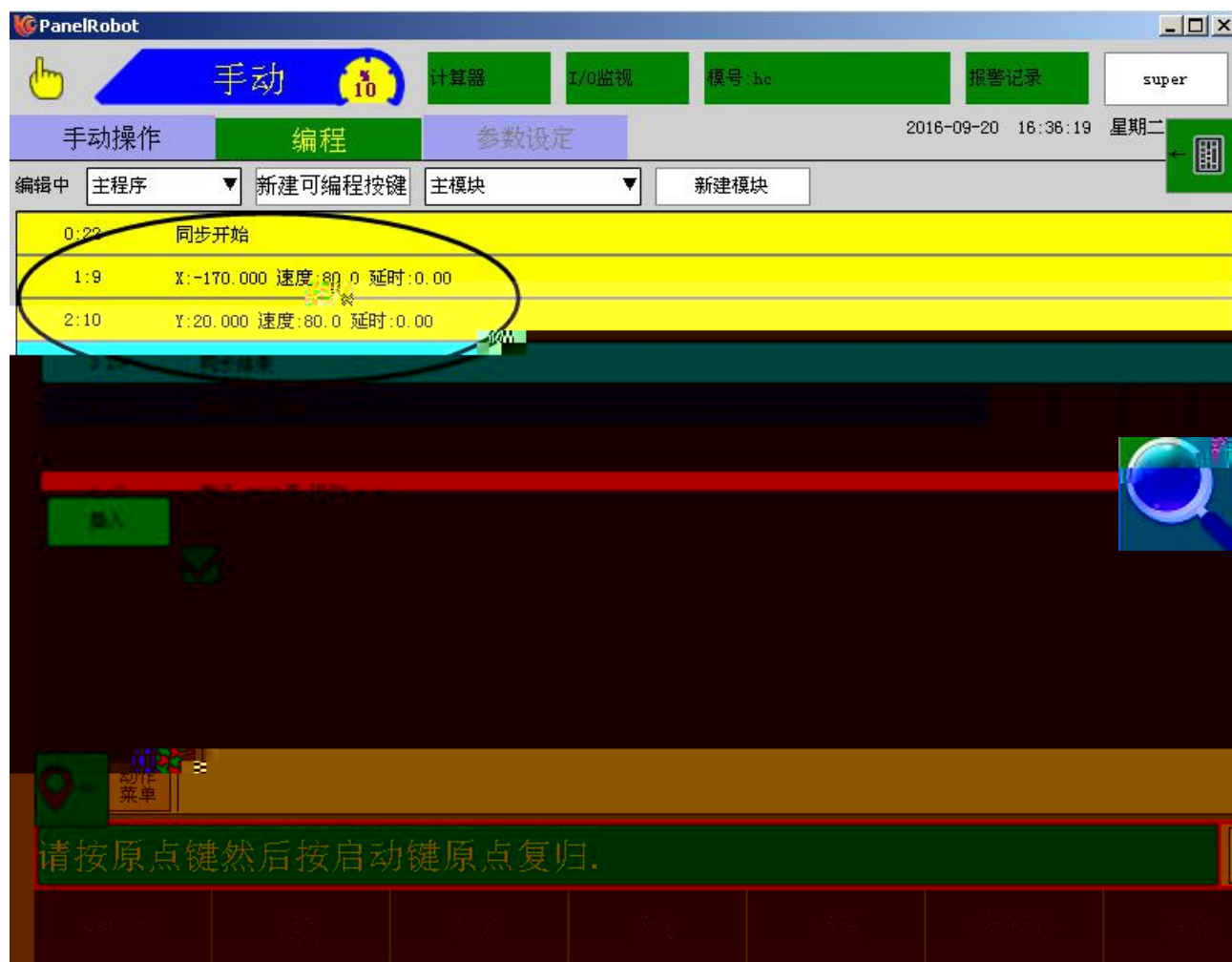


①

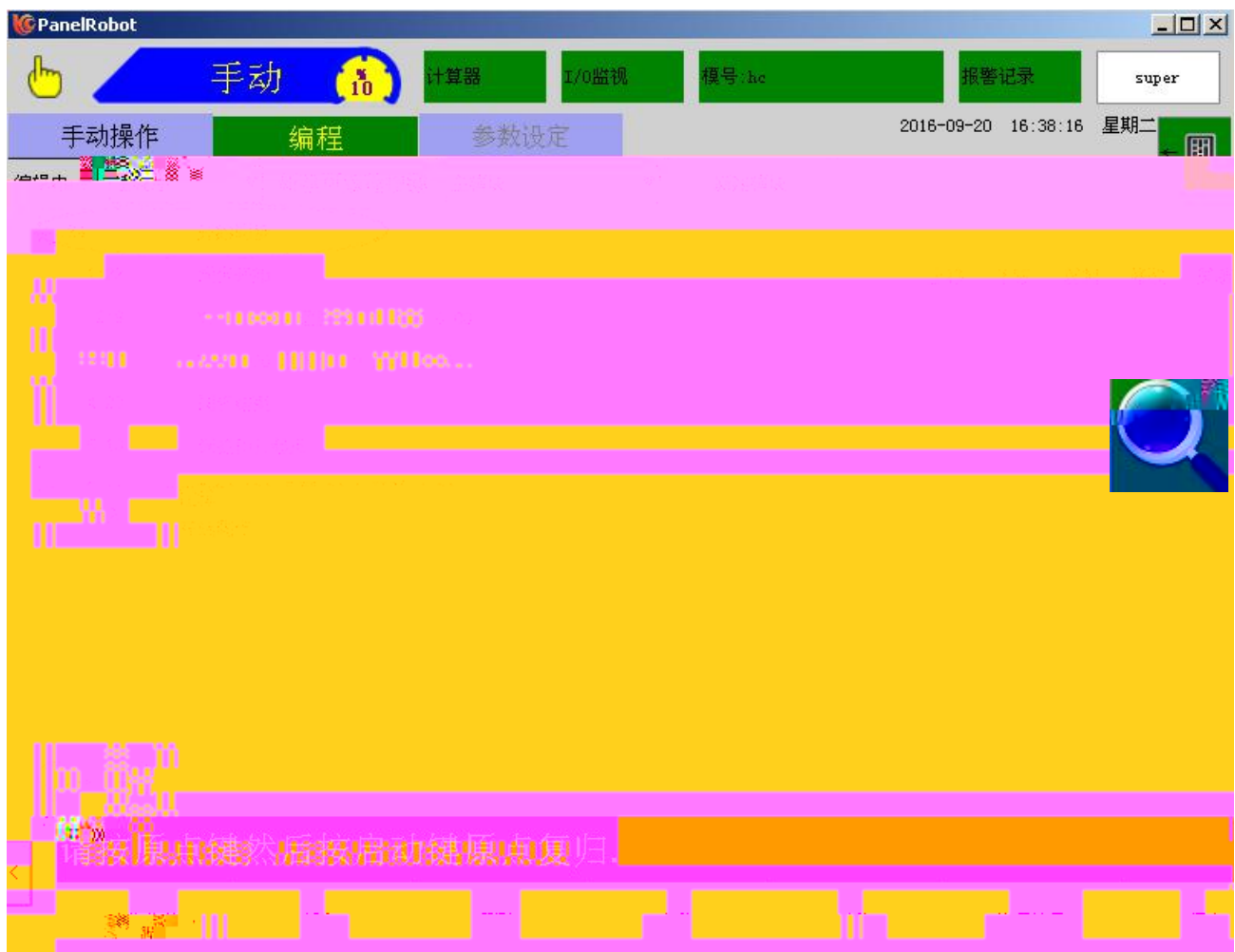
②



3.2.6

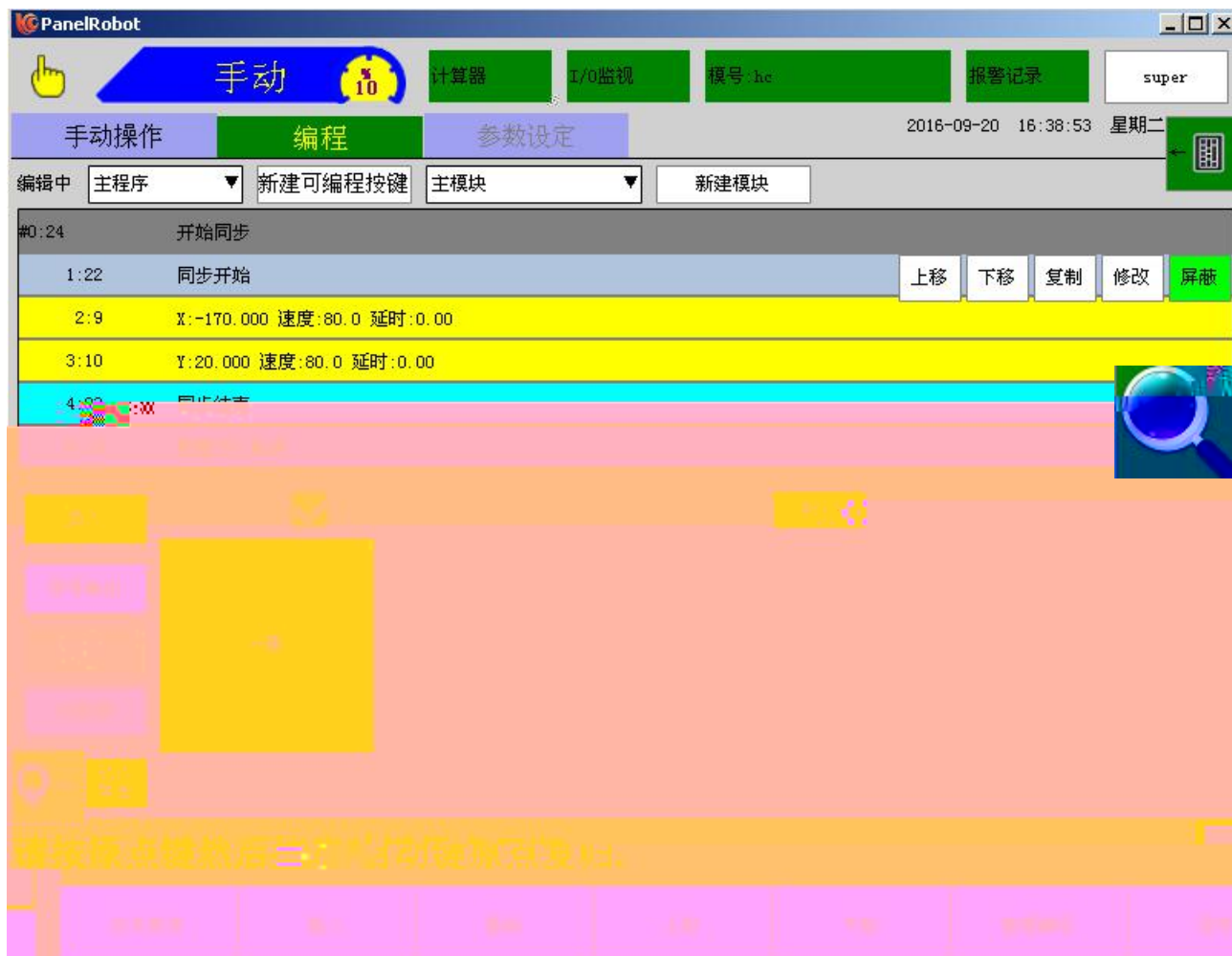


3.2.10





3.2.11



①

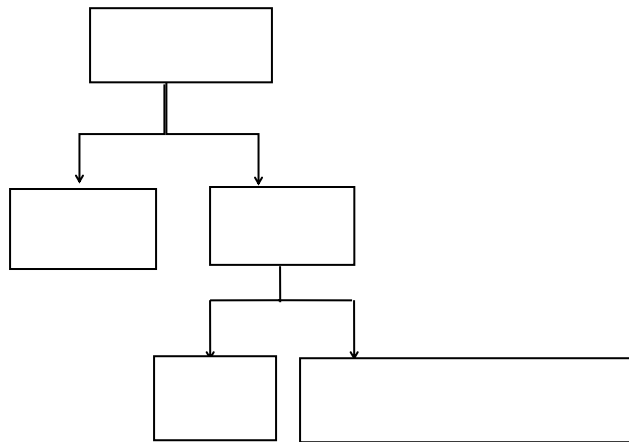
②

③

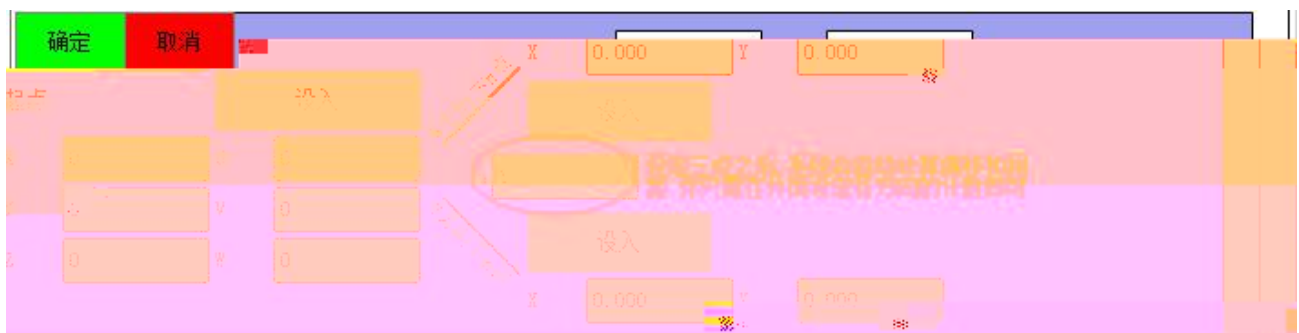
3.2.11.1

①

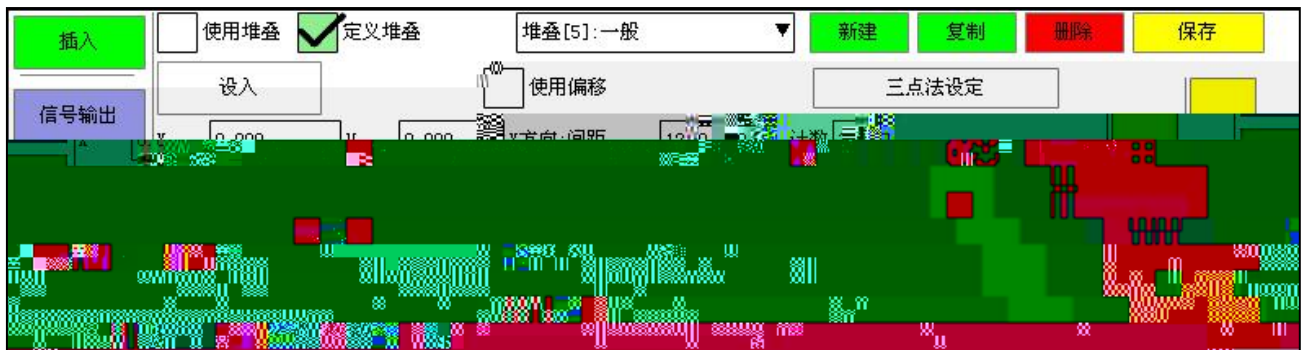
②



①



②

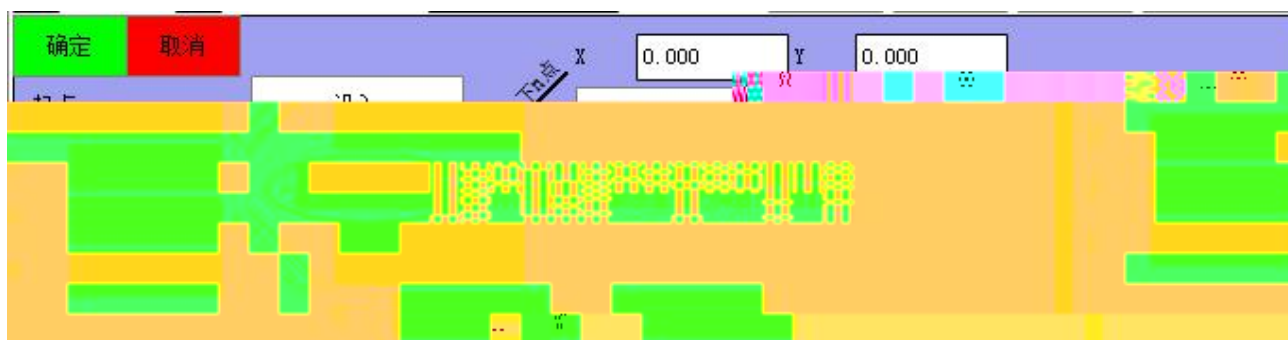


①

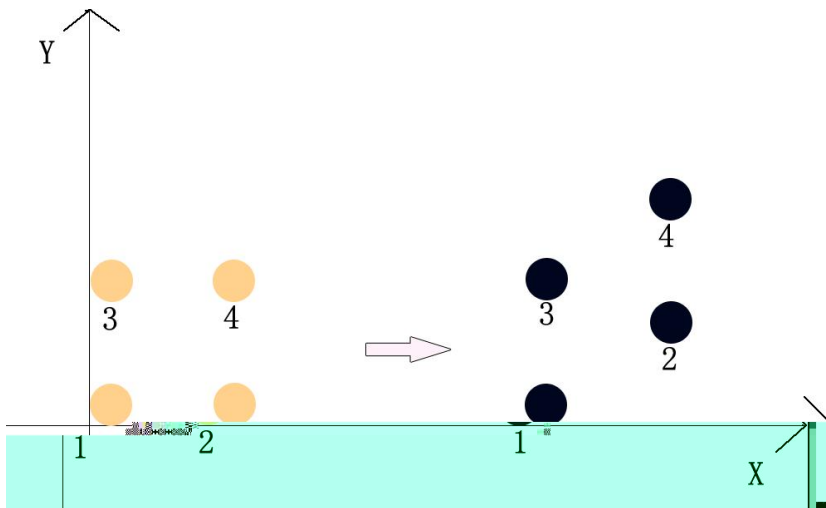
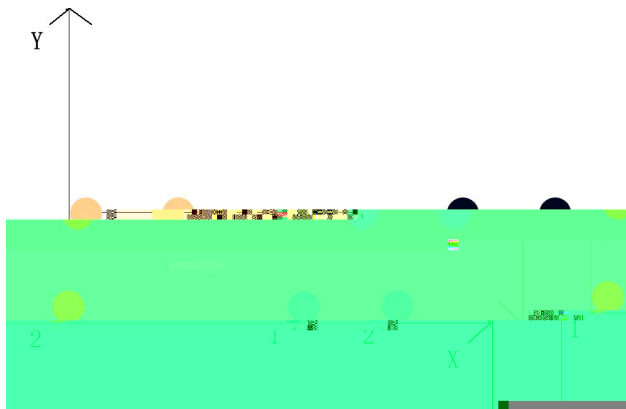
②



①

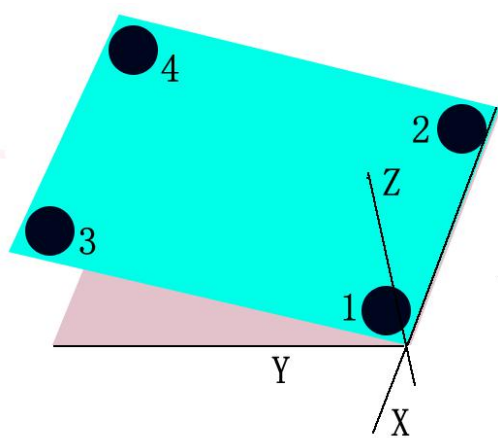


②



①

②





编辑中 主程序 新建可编程按键 主模块 新建模块

0:18 标签[0]:00

1:15 一般堆叠[5]:一般 速度:80.0
计数器[2][T:4][C:0]:计数器1

2:16 输出:Y021通 延时:1.0

3:17 累加计数器[2][T:4][C:0]:计数器1

4:19 如果:计数器[2][T:4][C:0]:计数器1 到达 跳转到标签[0]:00.然后清零计数器

5:4 模组结束

插入 使用堆叠 ☒ 定义堆叠 堆叠[5]:一般 新建 复制 删除 保存

信号输出 路径 计数器

设入 ☒ 使用偏移 Y方向偏移Z 三点注油

	X	Y	Z	W	X偏移	Y偏移	Z偏移	X方向:间距	Y方向:间距	Z方向:间距	计数
X	0.000	0.000	0.000	0.000	0	0	10.000	0.000	0.000	10.000	2
Y	0.000	0.000	0.000	0.000	0	0	10.000	0.000	0.000	10.000	2
Z	0.000	0.000	0.000	0.000	0	0	10.000	0.000	0.000	10.000	1

X方向 正相 Y方向 正相 Z方向 正相 顺序 X->Y->Z

动作 计数器 计数器[2][T:4][C:0]:计数器1 一起运行

0:8 标签[0]:清0

1:7 一般堆叠[0]:一般 速度:80.0
计数器[0][T:4][C:0]:计数器1

2:11 输出:Y045通 延时:1.0

3:12 累加计数器[0][T:4][C:0]:计数器1

4:9 如果:计数器[0][T:4][C:0]:计数器1 到达 跳转到标签[0]:清0.然后清零计数器

5:3 模组结束

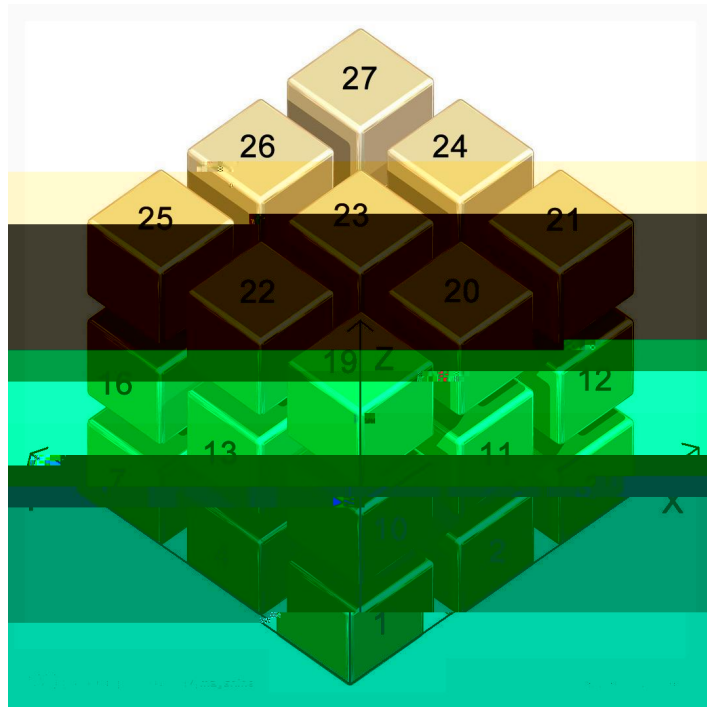
插入 定义标签 ☒ 使用标签

Y 中间变量 X ☒ 计数器 数据比较 无条件跳转

路径 计数器[0][T:4][C:0]:计数器1

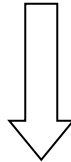
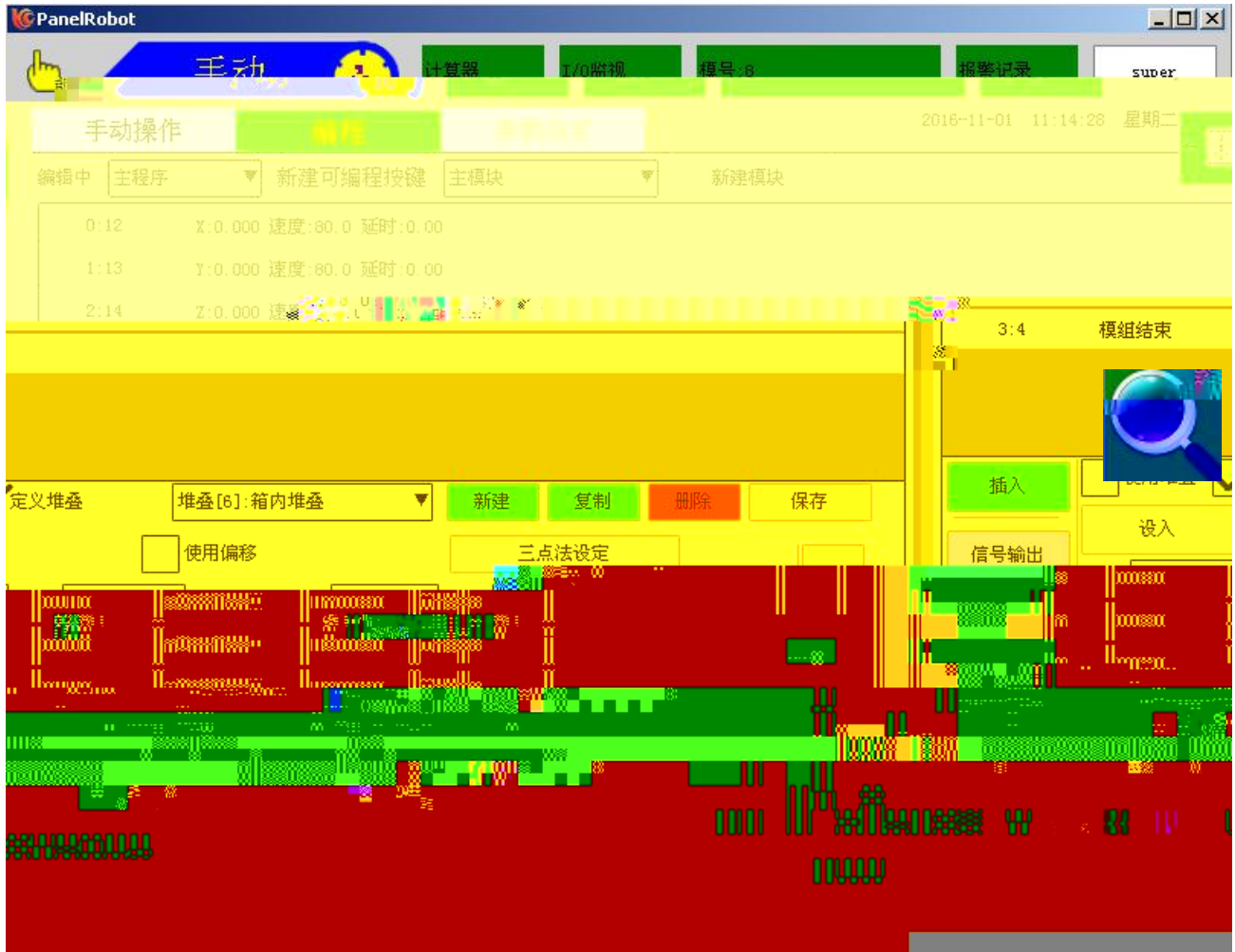
信号输出 阀检测





3. 2. 11. 2

- 1
- 2
- 3
- 4
- 5
- 6
- 7

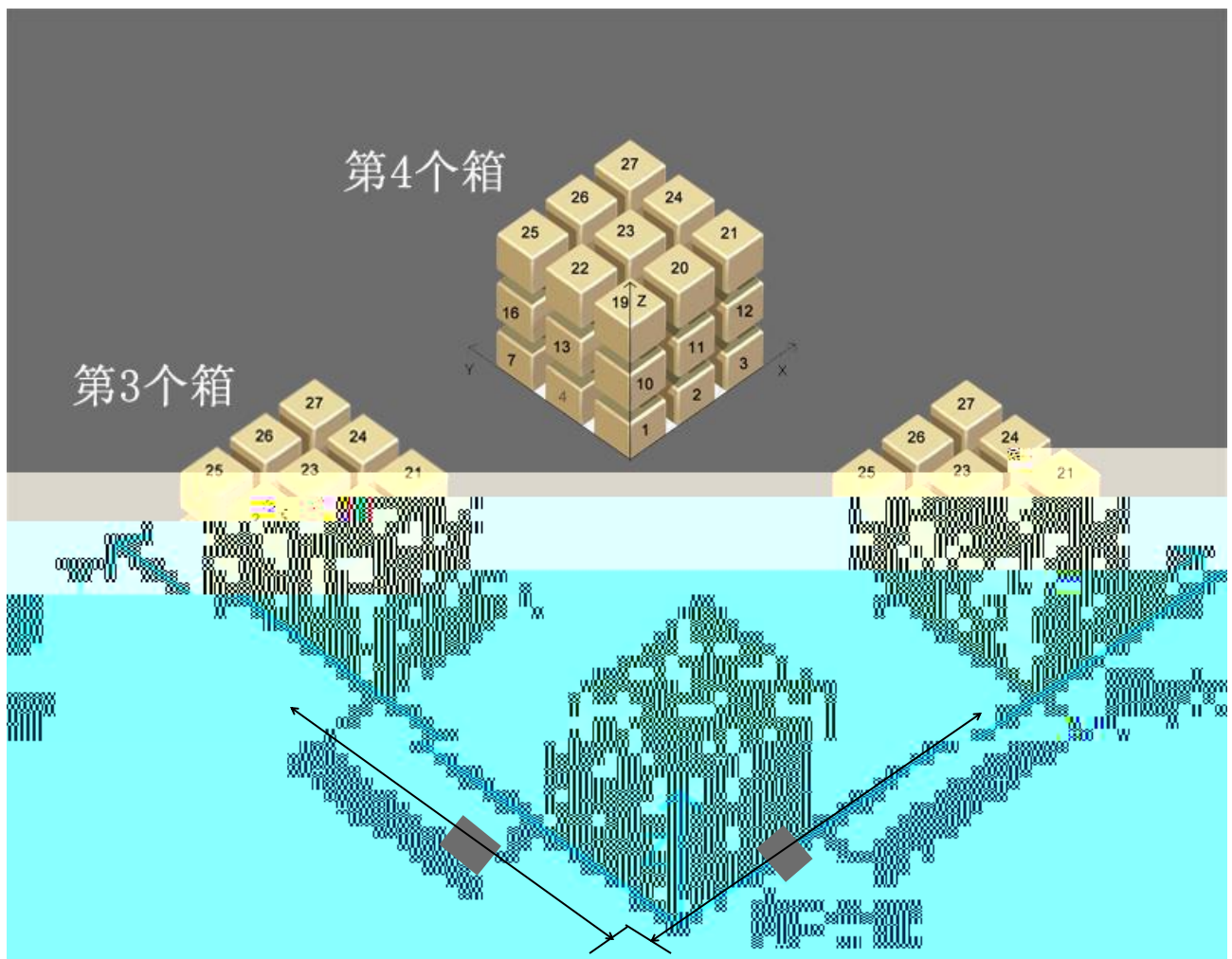






0:9	标签[0]:清0点
1:7	装箱堆叠[1]:装箱箱内堆叠 箱内堆速度:80.0 装箱速度:80.0 计数器[1][T:108][C:0]:箱堆计数器 计数器:自身
2:6	累加计数器[1][T:108][C:0]:箱堆计数器
3:10	如果:计数器[1][T:108][C:0]:箱堆计数器 到达 跳转到标签[0]:清0点. 然后清零计数器
4:4	模組结束

修

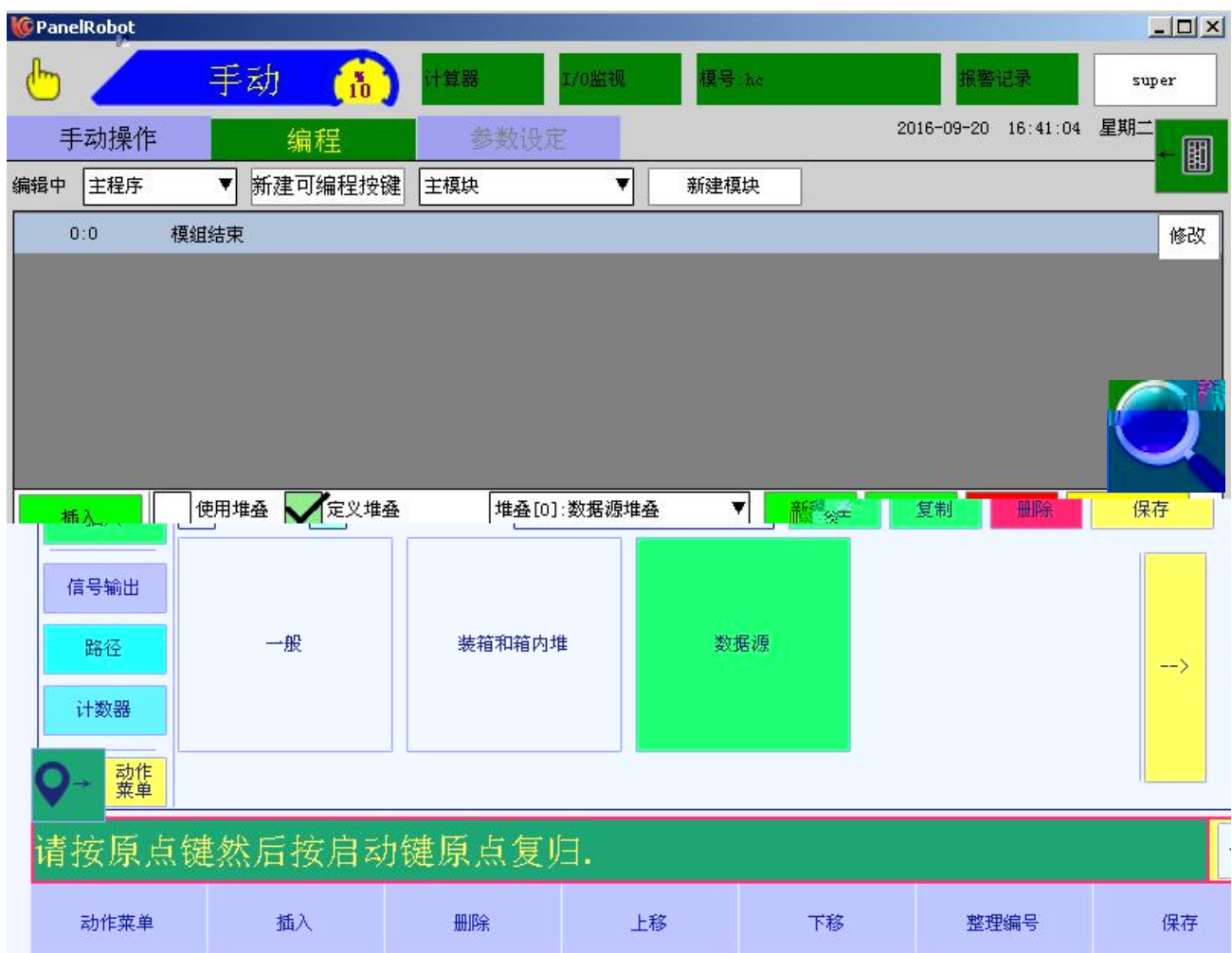




3.2.11.3

①

②





插入 ☐ 使用堆叠 ☒ 定义堆叠 堆叠[0]:ii 新建 复制 删除 保存

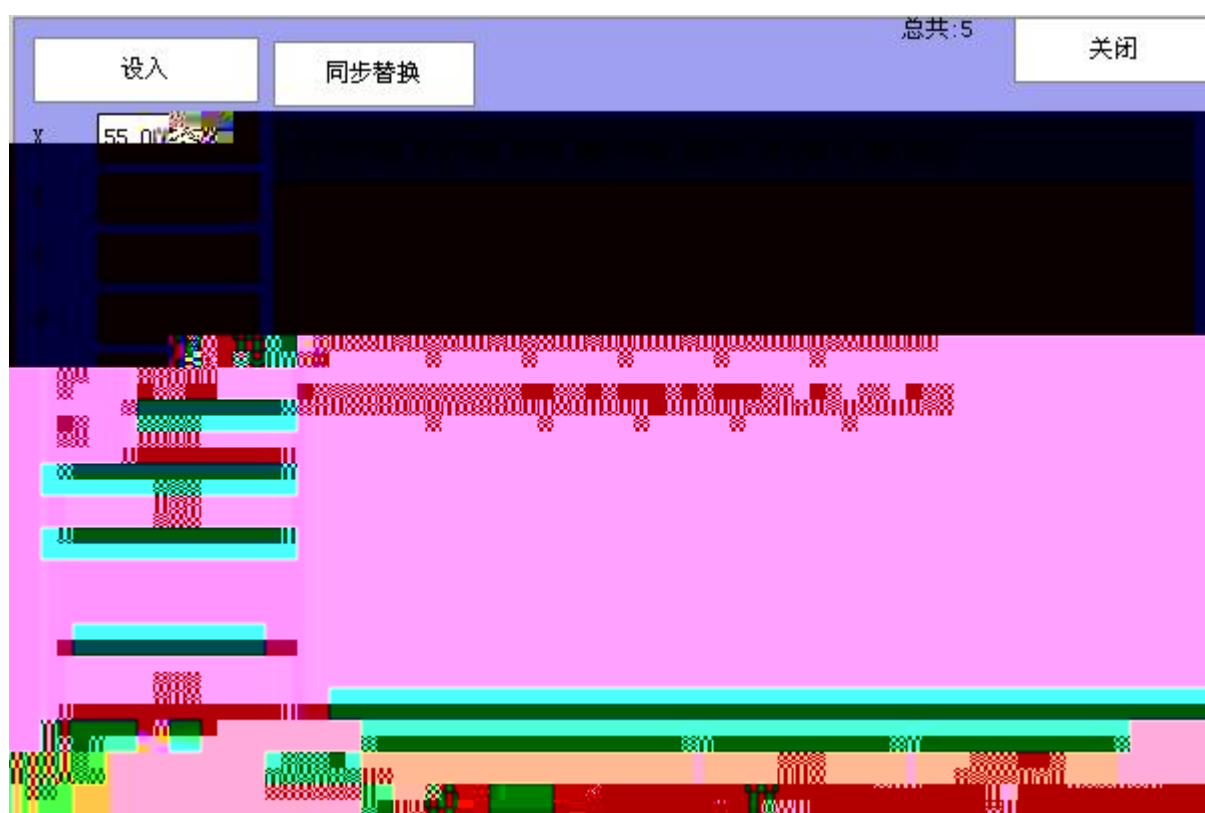
信号输出 编辑点位 画板

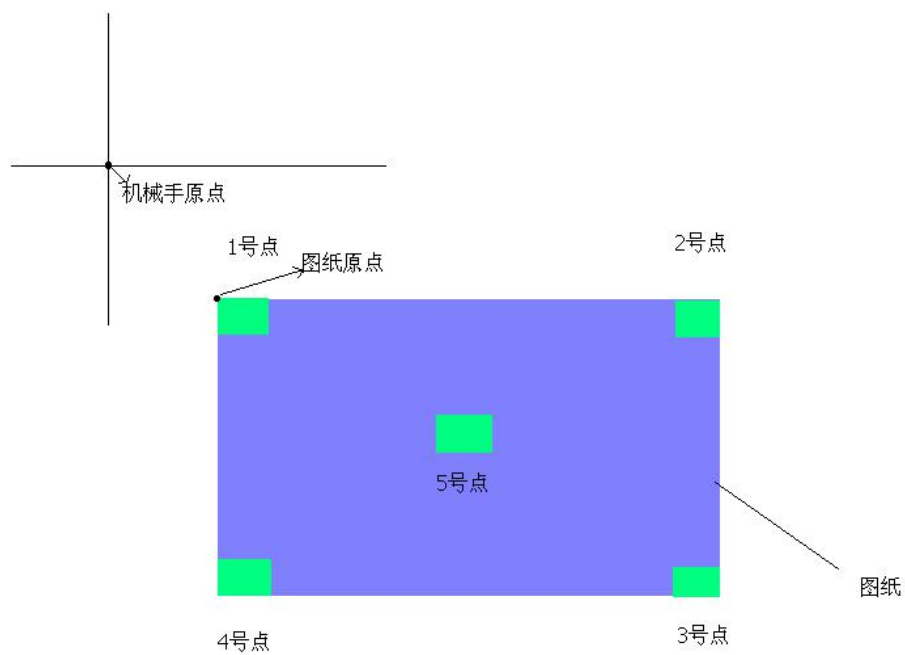
数据源 不规则点位

路径 计数器 保持 运行顺序 一起运行

计数器 保持

动作菜单







插入 ☐ 使用堆叠 ☒ 定义堆叠 堆叠[0]:ii 新建 复制 删除 保存

编辑点位 画板

信号输出

数据源 不规则点位

路径 计数器 保持 运行顺序 一起运行

动作菜单

插入 ☐ 使用堆叠 ☒ 定义堆叠 堆叠[0]:ii 新建 复制 删除 保存

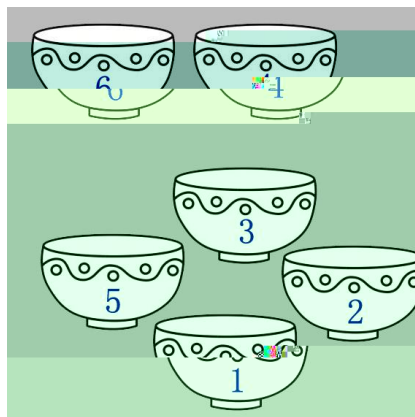
编辑点位 画板

信号输出

数据源 不规则点位

路径 计数器 保持 运行顺序 一起运行

动作菜单



3.2.11.4





PanelRobot

参数设置

10

2017-06-19 16:14:59 星期一

手动操作

编程

参数设置

编辑中

主程序

新建可编程按键

主模块

新建模块

设入

同步替换

关闭

X

19: (X:381.875, Y:42.7027, Z:0, U:0, V:0, W:0)

Y

20: (X:383.125, Y:43.2432, Z:0, U:0, V:0, W:0)

Z

21: (X:383.125, Y:43.7838, Z:0, U:0, V:0, W:0)

U

22: (X:383.75, Y:43.7838, Z:0, U:0, V:0, W:0)

V

23: (X:384.375, Y:44.3243, Z:0, U:0, V:0, W:0)

W

24: (X:385, Y:44.3243, Z:0, U:0, V:0, W:0)

新建

25: (X:385, Y:44.8649, Z:0, U:0, V:0, W:0)

26: (X:385.825, Y:44.8649, Z:0, U:0, V:0, W:0)

27: (X:386.25, Y:44.8649, Z:0, U:0, V:0, W:0)

保存

28: (X:387.5, Y:45.9459, Z:0, U:0, V:0, W:0)

点名称:

删除

替换位置

Err9:连接主机失败!

i

动作

插入

删除

上移

下移

整理编号

保存

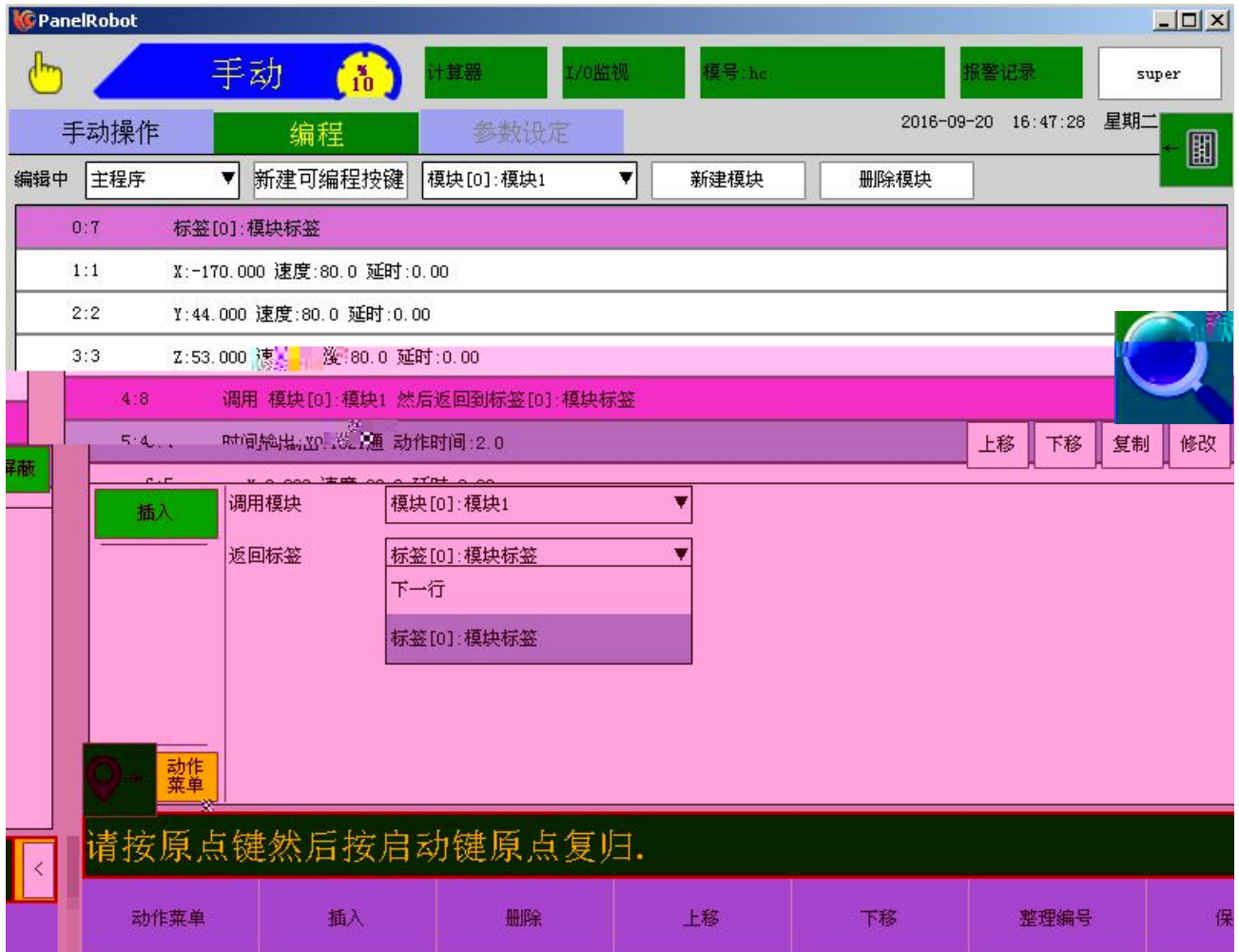


3. 2. 12





3.2.13





新建模块



请输入新模块名称

模块名称: GD

确定

取消



编辑中

主程序

新建可编程按键

主模块

新建模块

0:0

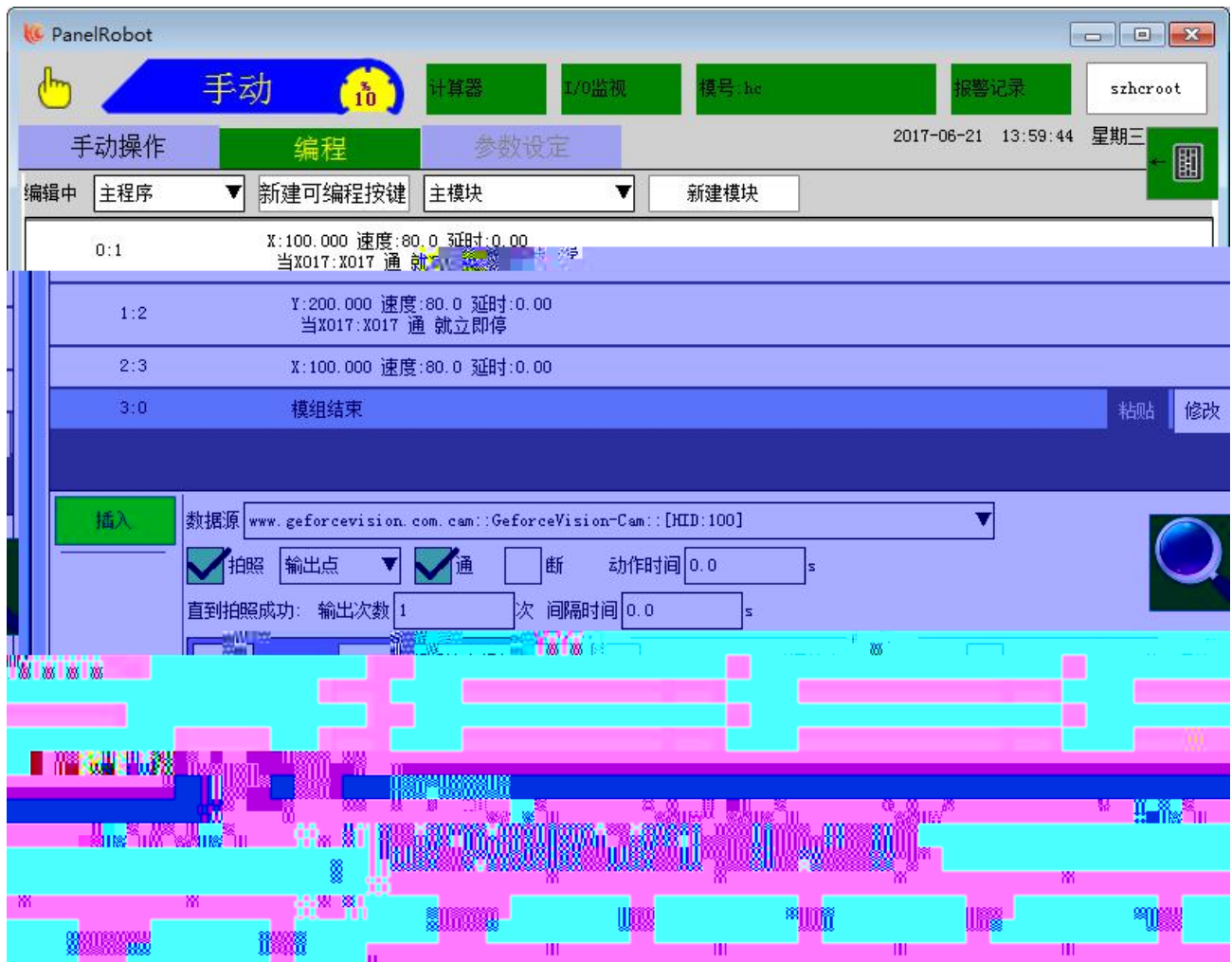
模組结束

主模块

模块[0]:GD



3.2.14





3.2.15



PanelRobot

参数设定

2016-12-13 09:50:23 星期二

手动操作 编程 参数设定

编辑中 主程序 新建可编程按键 主模块 新建模块

0:0	自由路径:下一位置:X:0.000,Y:0.000,Z:0.000,U:0.000,V:0.000,W:0.000 速度:30.0 延时:0.00
1:1	直线3D:下一位置:X:100.000,Y:100.000,Z:100.000 速度:50.0 延时:0.00
2:2	路径速度平滑: 起始速度:80.0 结束速度:0.0
3:3	曲线3D:下一位置:X:200.000,Y:50.000,Z:150.000 结束位置:X:300.000,Y:150.000,Z:250.000 速度:30.0 延时:0.00

插入

路径速度平滑:

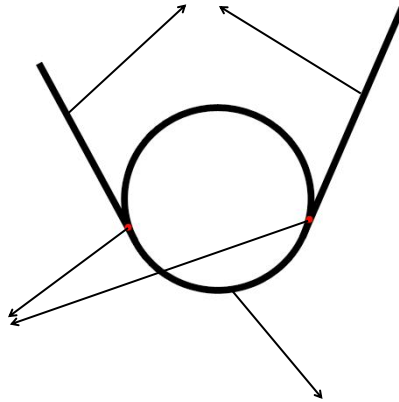
起始速度 80.0 %

结束速度 0.0 %

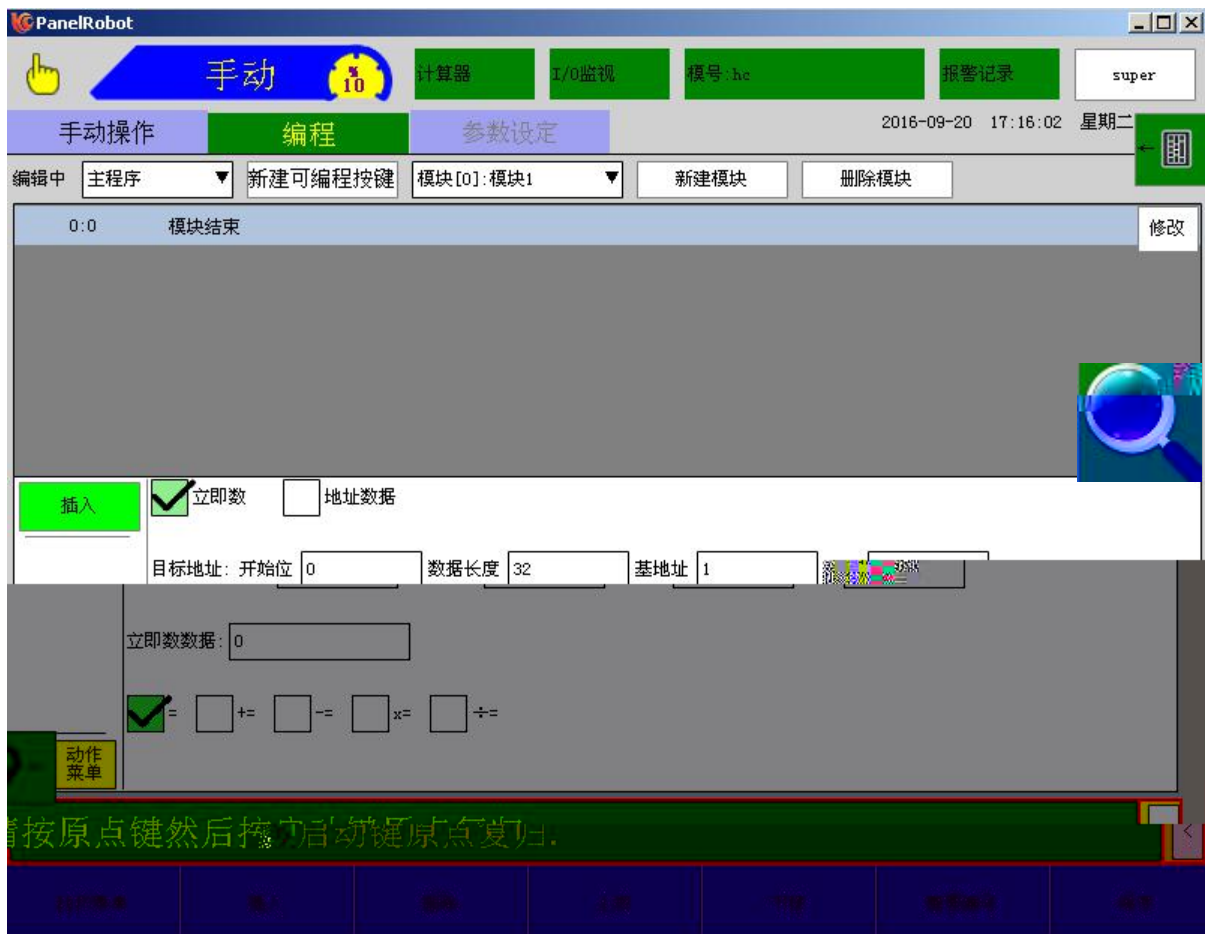
动作菜单

请按原点键,然后按启动键原点复归.

保存 动作菜单 插入 删除 上移 下移 整理编号

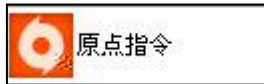


3.2.16





3.2.17

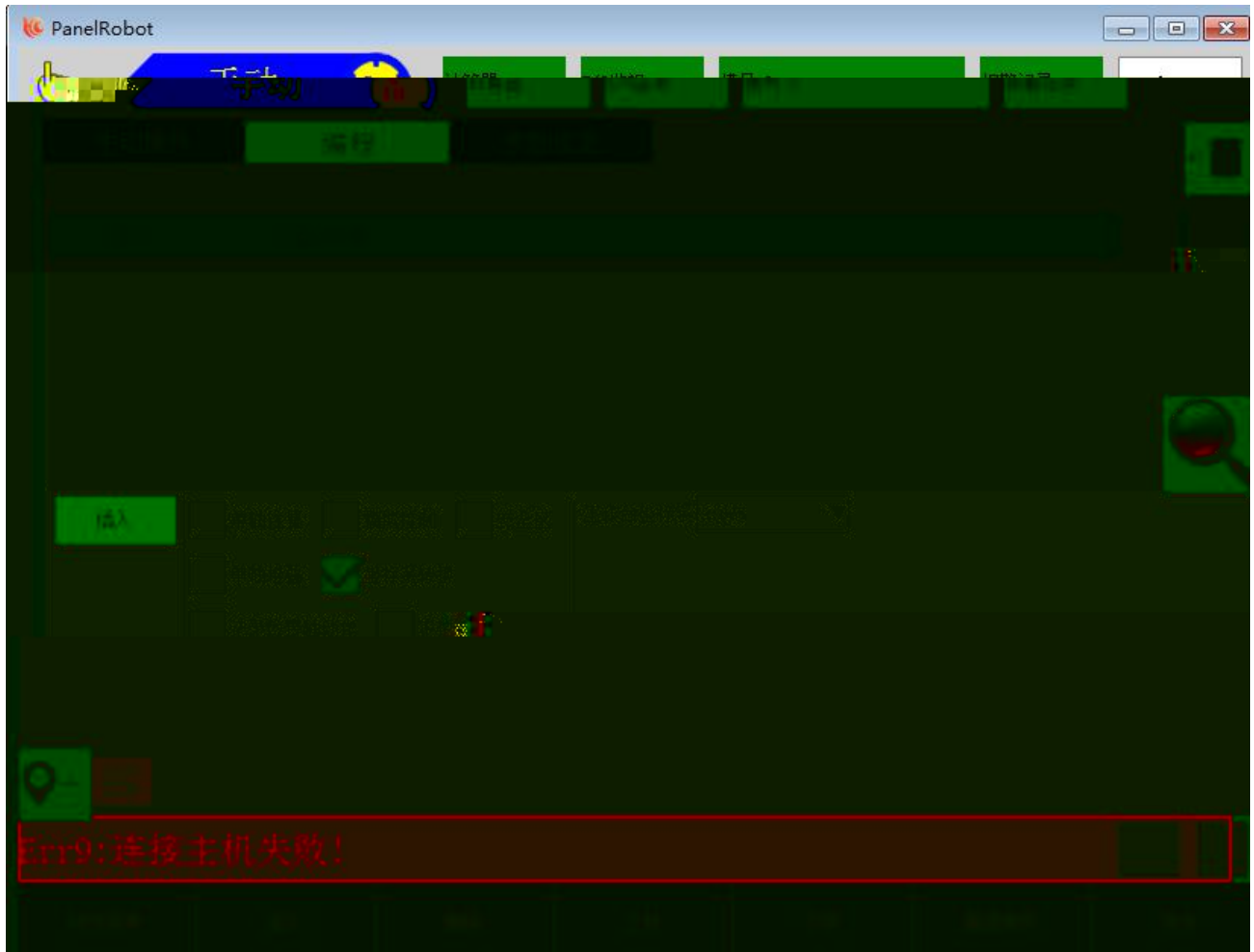








3.2.18





3.2.18.1

编辑中 主程序 ▼ 新建可编程按键 主模块 ▼ 新建模块

0:21	往复-X:起始位置:0.000 结束位置:100.000 速度:80.0 次数3 延时:2.00
1:22	输出:Y043通 延时:1.0
2:4	模组结束

粘贴 修改

插入 ☒ 单轴往复 ☐ 模拟控制

☐ Delta路径 ☐ 安全区 ☐ 单轴往复

轴选择 X

起始位置 0.000 mm 设入

结束位置 100.000 mm 设入

速度 80.0 %

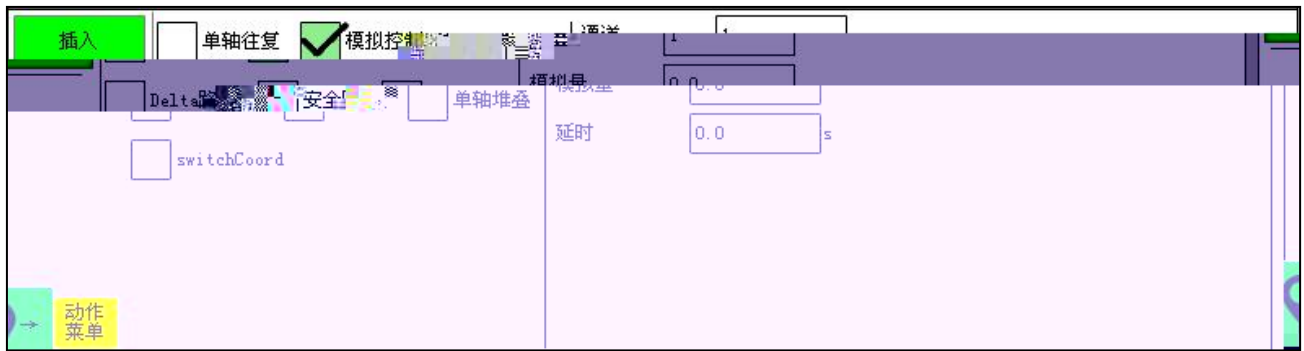
次数 3 次

延时 0.00 s

动作菜单



3. 2. 18. 2





3.2.18.3

PanelRobot

手动 计算器 I/O监视 模号: test 报警记录 super

手动操作 编程 2016-12-12 17:05:59 星期一

编辑中 主程序 新建可编程按键 主模块

0:3 模组结束

Jump轨迹 最高点

起点 终点

插入 ☐ 单轴往复 ☐ 模拟控制 ☒ Delta路径 ☐ 安全区 ☐ 单轴堆叠 ☐ switchCoord

起点高 中点高 终点高

0.000 mm 0.000 mm 0.000 mm

起点 设入 终点 设入

X	0.000 mm	X	0.000 mm
Y	0.000 mm	Y	0.000 mm
Z	0.000 mm	Z	0.000 mm
U	0.000 °	U	0.000 °

动作菜单

动作菜单 插入 删除 上移

请按照点线系统自动归位点复归.



3.2.18.4

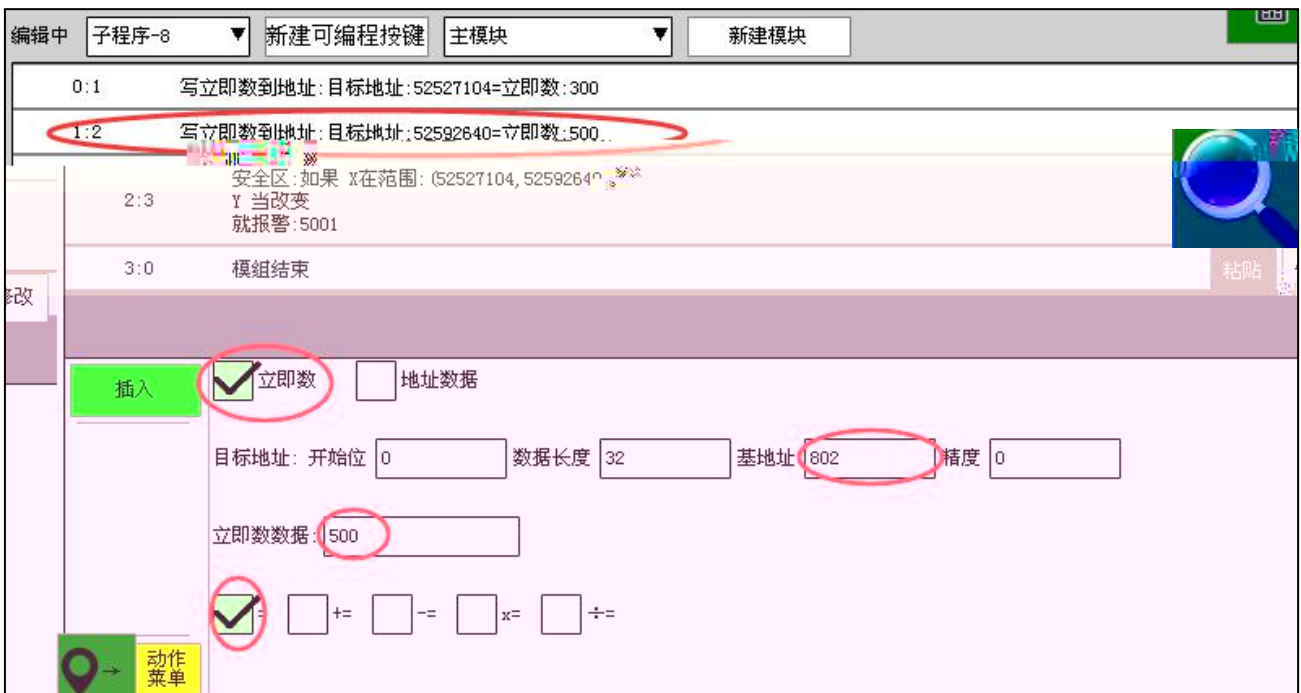
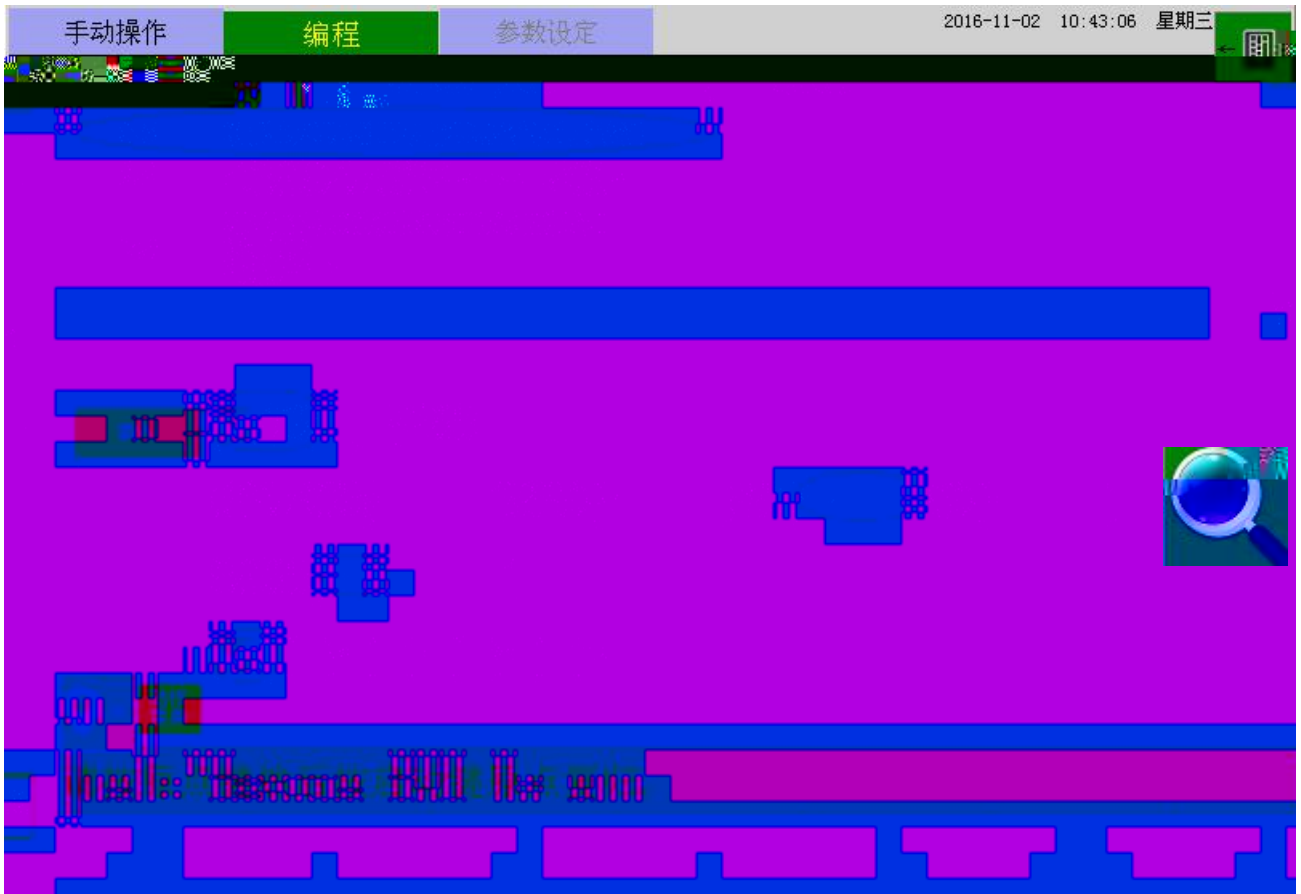
编辑中 子程序-8 新建可编程按键 主模块 新建模块

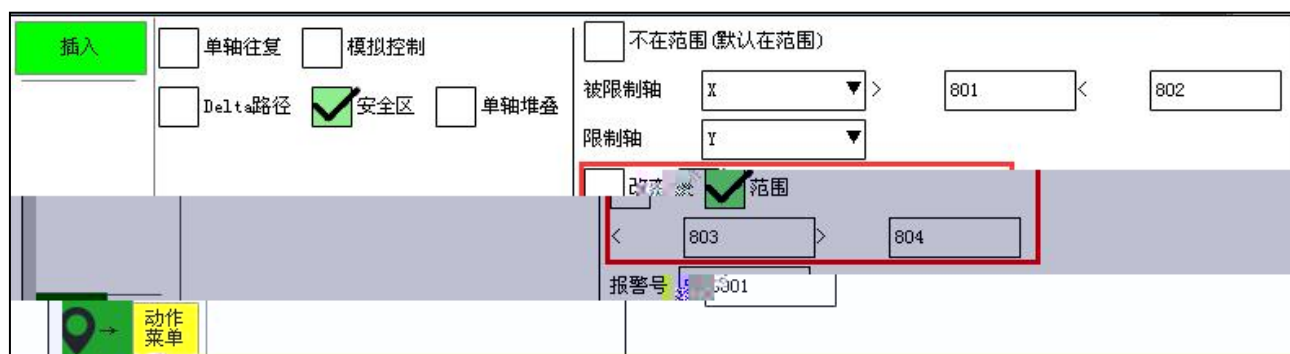
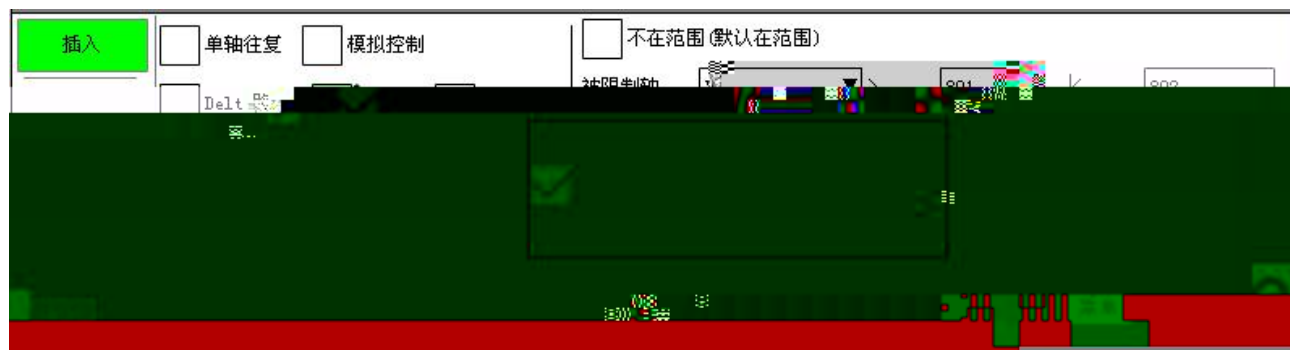
0:1	写立即数到地址: 目标地址: 52527104=立即数: 300
1:2	写立即数到地址: 目标地址: 52592640=立即数: 500
2:3	安全区: 如果 X在范围: (52527104, 52592640) Y 当改变 就报警: 5001
3:0	模组结束

粘贴 修改

此条件表示 $300 < X < 500$

插入 单轴往复 模拟控制 不在范围 (默认)

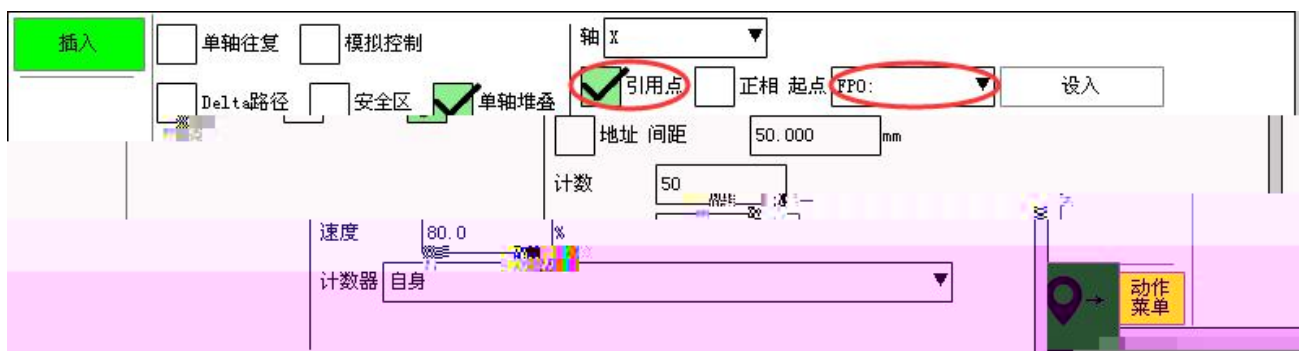
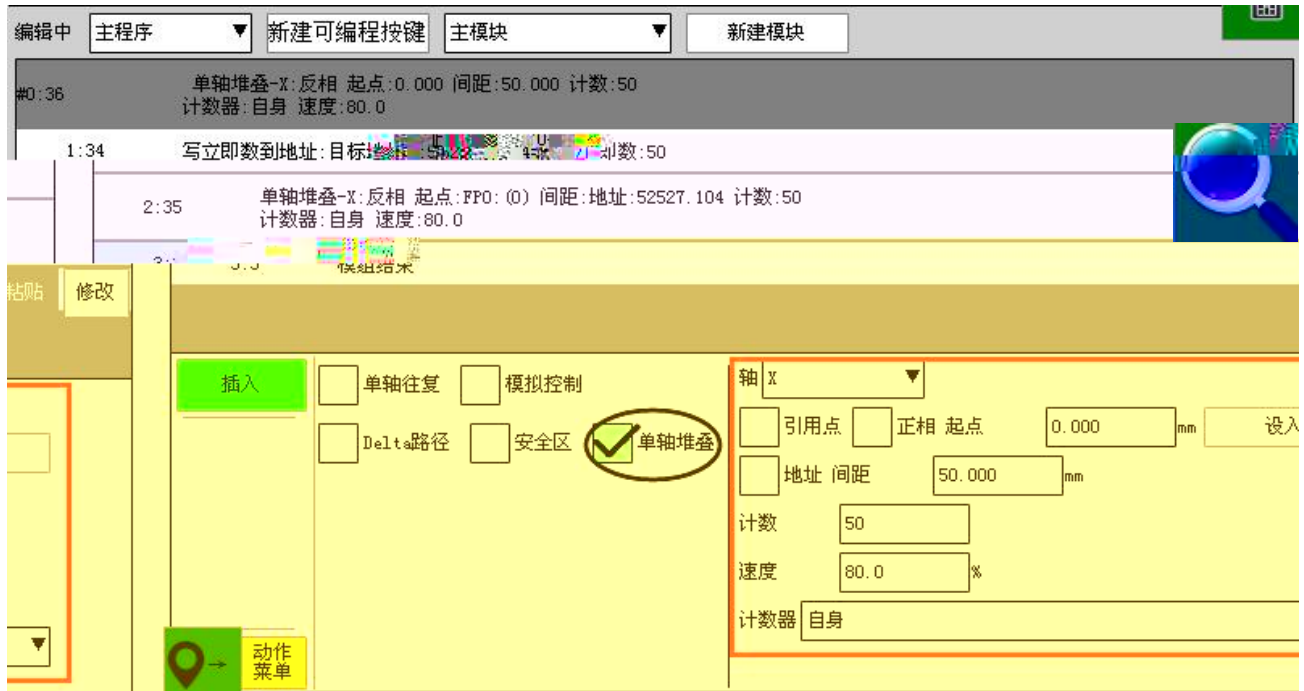


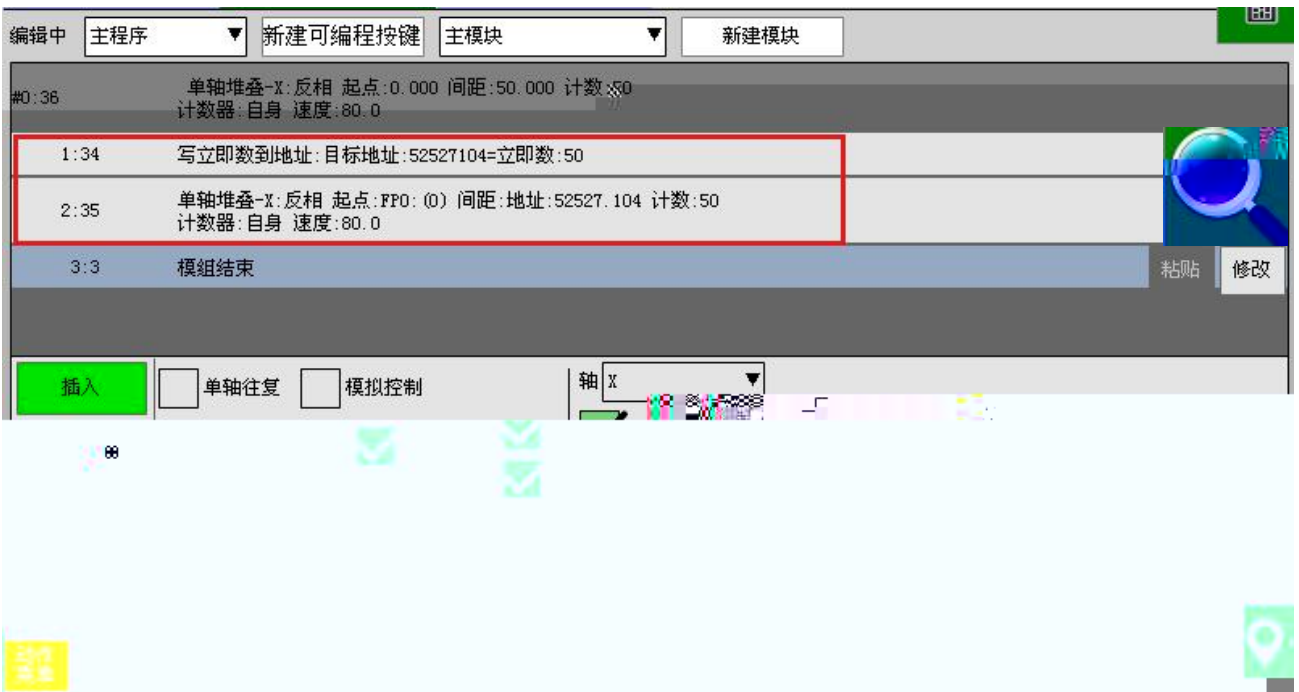
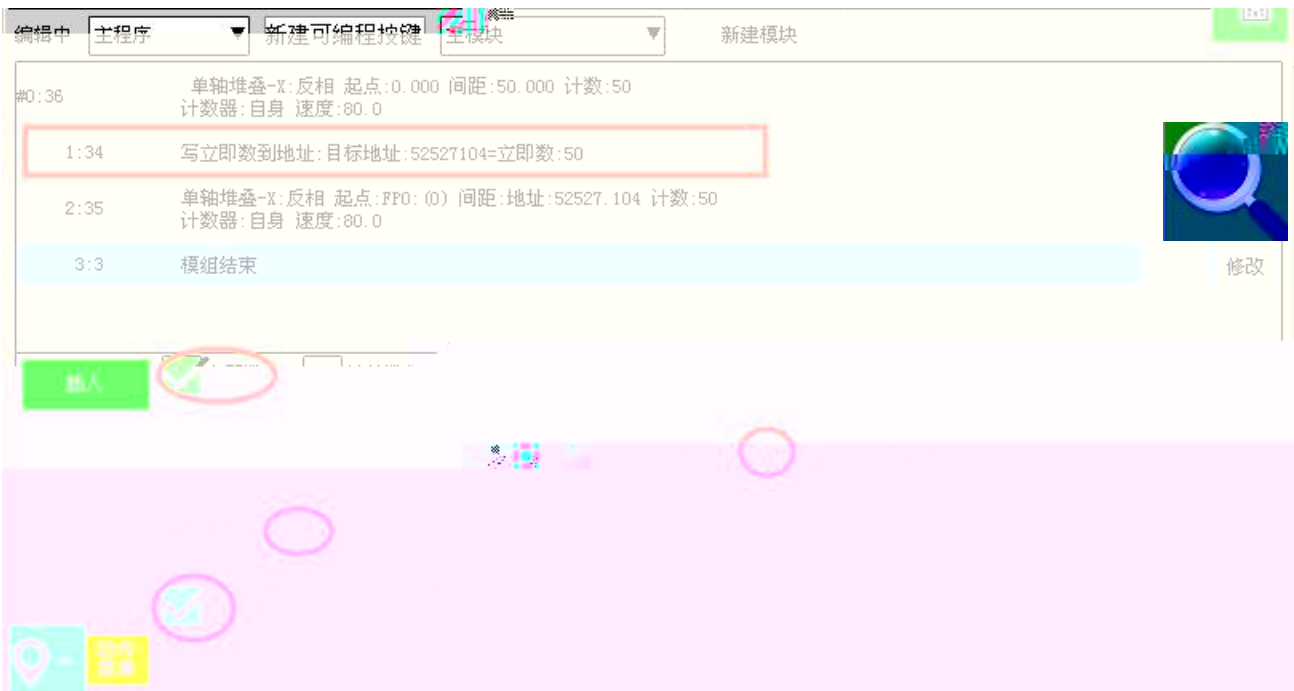






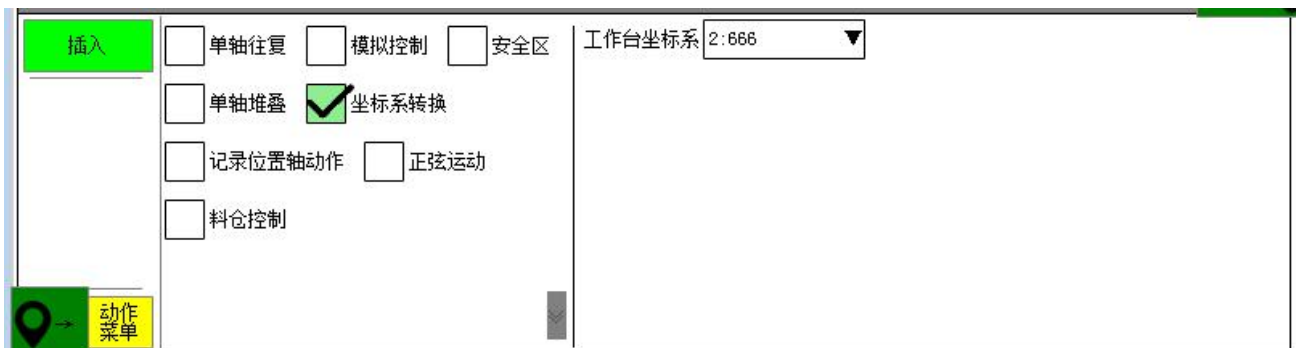
3.2.18.5







3.2.18.6



3.2.18.7

插入 ☐ 单轴往复 ☐ 模拟控制 ☐ 安全区 轴 Y ☒ 输入 X010 通

位置 立即停

速度 80.0 位置偏移 40

延时 0.00 存储地址 800

提前减速偏移 80.000

提前减速速度 10.0

料仓控制

动作菜单

原点键然后启动键原归。

Y:100 速度:80.00 延时:0.00
提前减速偏移:80.000 偏移:0 提前减速速度:10.0 存储地址:52461568
当X010.X010 通 就减速停

1:0 模组结束 粘贴 修改

插入 ☐ 单轴往复 ☐ 模拟控制 ☐ 轴 Y



3.2.18.8

插入 ☐ 单轴往复 ☐ 模拟控制 ☐ 安全区 ☒ XY平面 ☐ XZ平面 ☐ YZ平面

☐ 单轴堆叠 ☐ 坐标系转换 ☐ 引用点 X 0.000 Y 0.000 设入

结束方式 ☒ 平行 ☐ 提前 ☐ 延迟

☐ 记录位置轴动作 ☒ 正弦运动

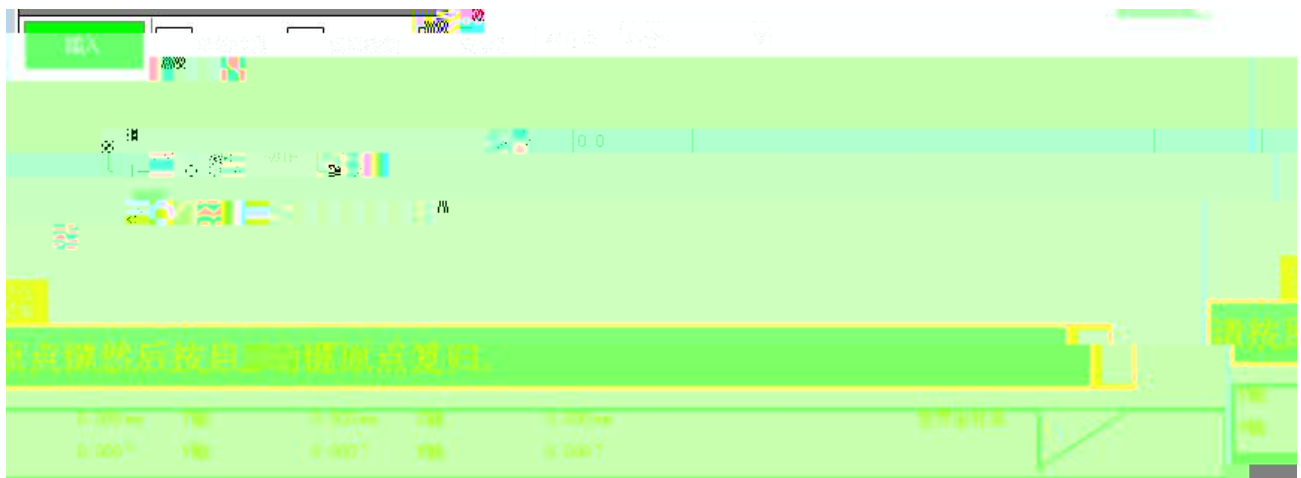
幅值 0.000

总时 0.00

动作

按取消键或用按启动键返回

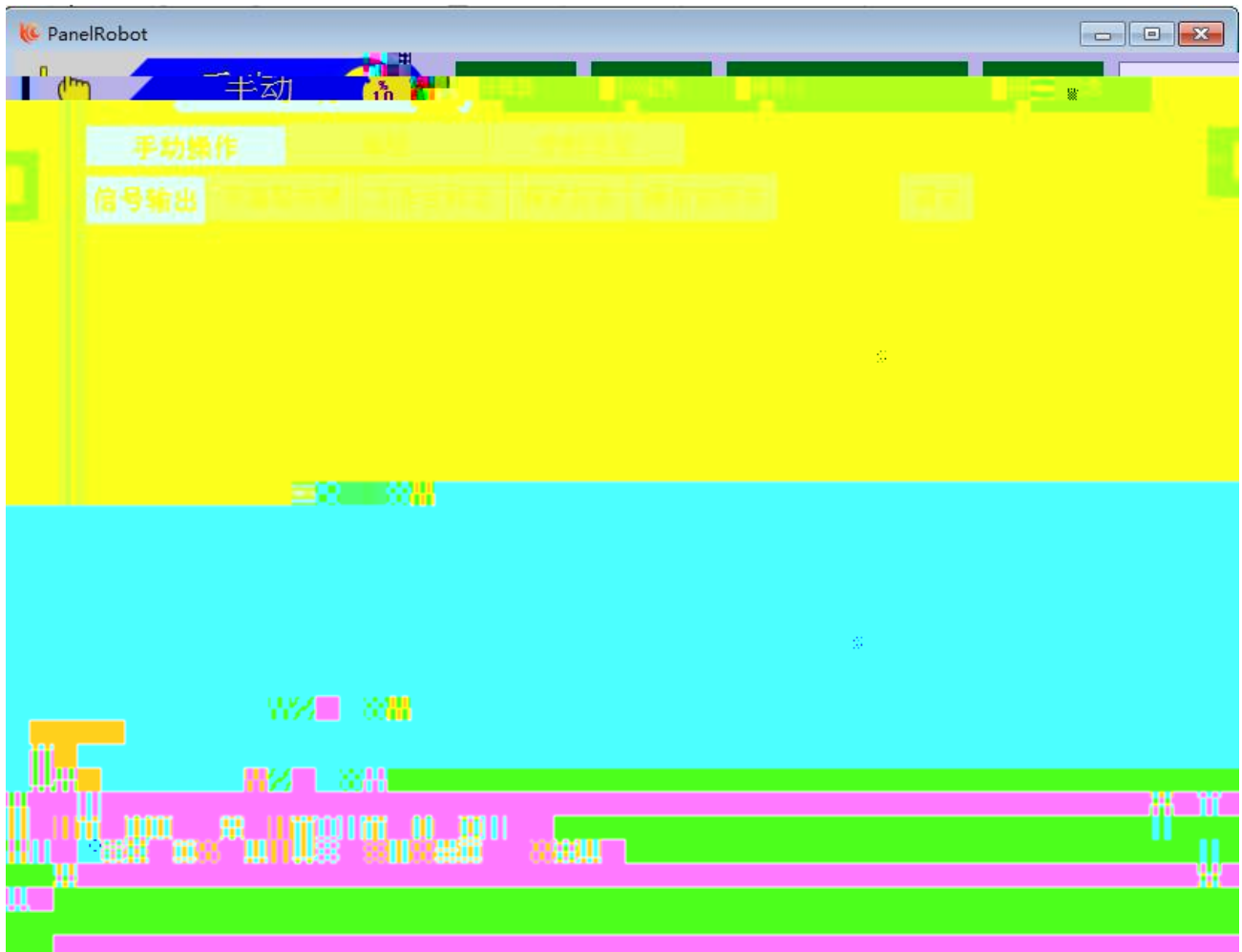
3.2.18.





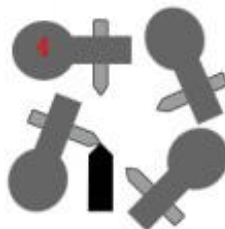
3.3

3.3.1





3.3.2





PanelRobot

参数设定

10

计算器

I/O监视

模号:hc

报警记录

szheroot

手动操作

编程

参数设定

2017-06-21 15:53:10 星期三

信号输出

工具标定

可编程按键

工作台标定

原点校正

调试日志

操作说明书

调试

工具名称

hc

标定类型选择

两点法

末端设入

工具偏差:

X

0.000

mm

X

0.000

mm

Y

0.000

mm

Y

0.000

mm

Z

0.000

mm

Z

0.000

mm

U

0.000

°

U

0.000

°

V

0.000

°

V

0.000

°

W

0.000

°

W

0.000

°

确定修改

新建

删除

请按原点键然后按启动键原点复归。



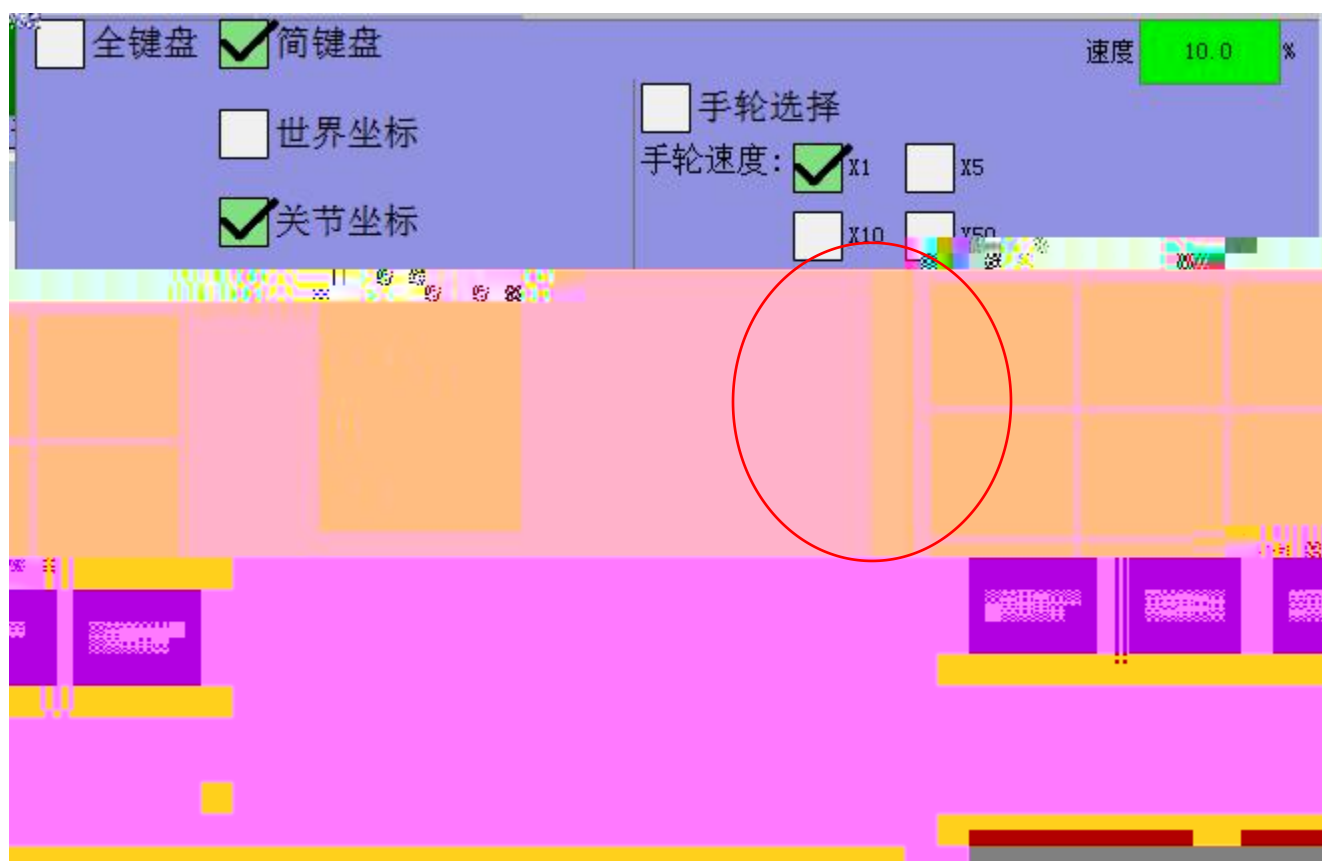
3.3.3





3.3.4







3.3.4





4.1





4.1.1





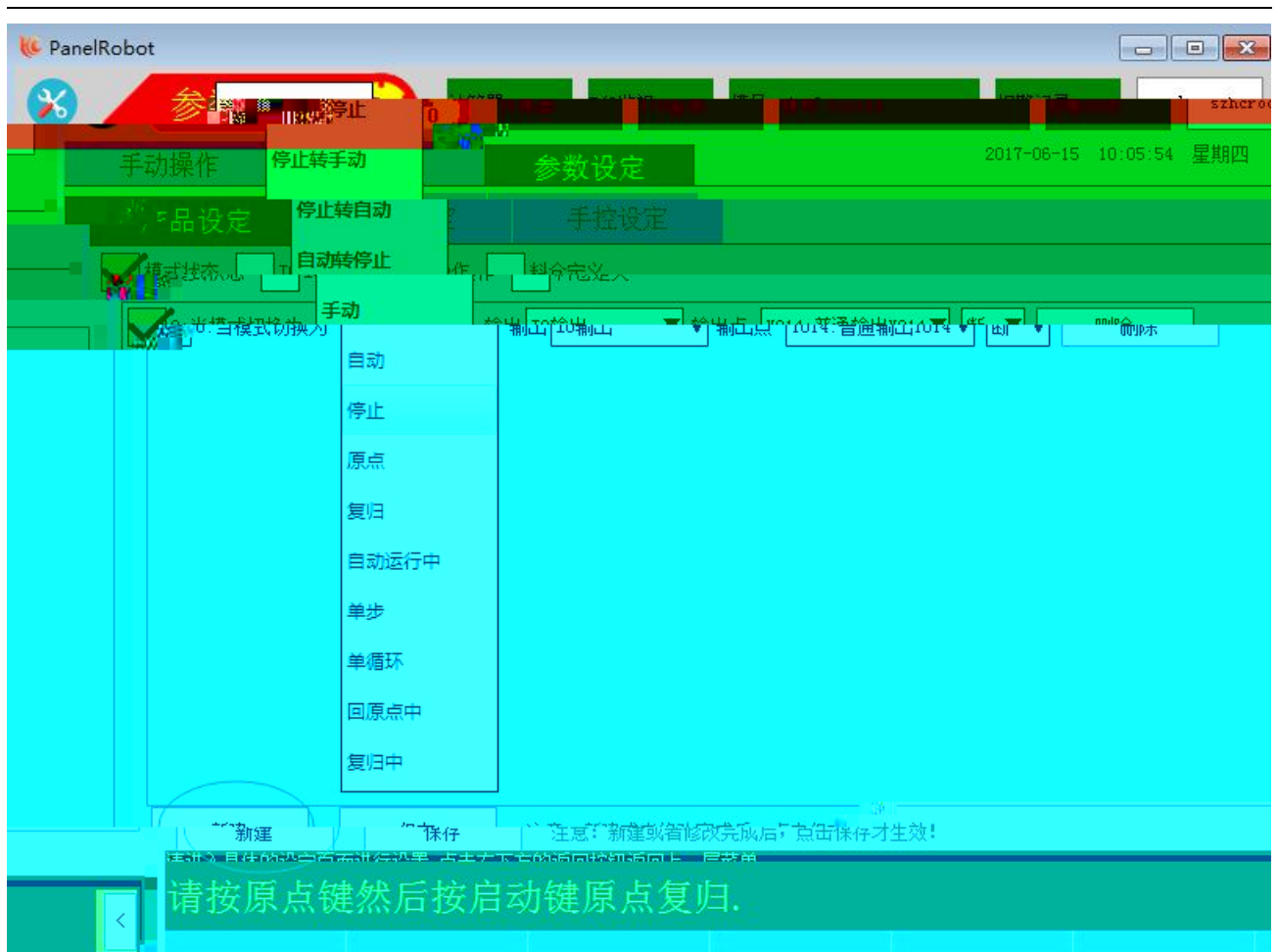
4.1.2





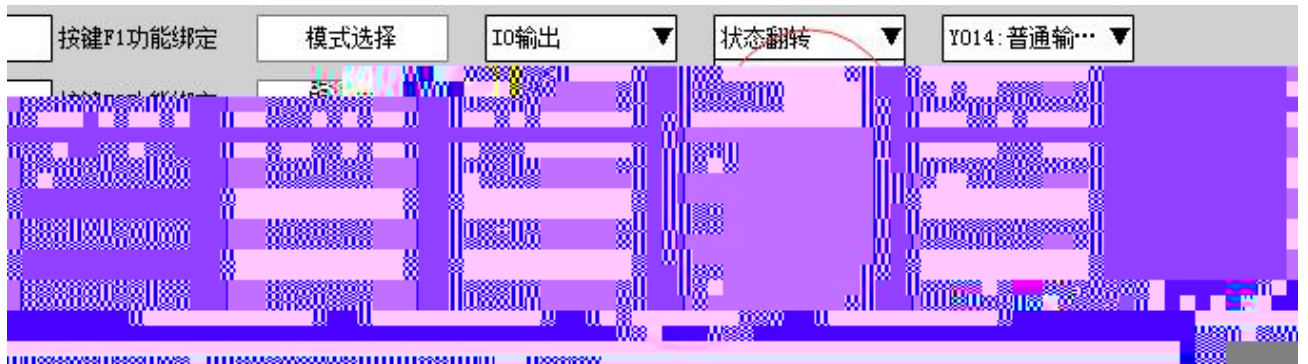
4.1.3





4.1.4













X030 通切换到模号:模号1

X031 通切换到模号:模号2

输入点

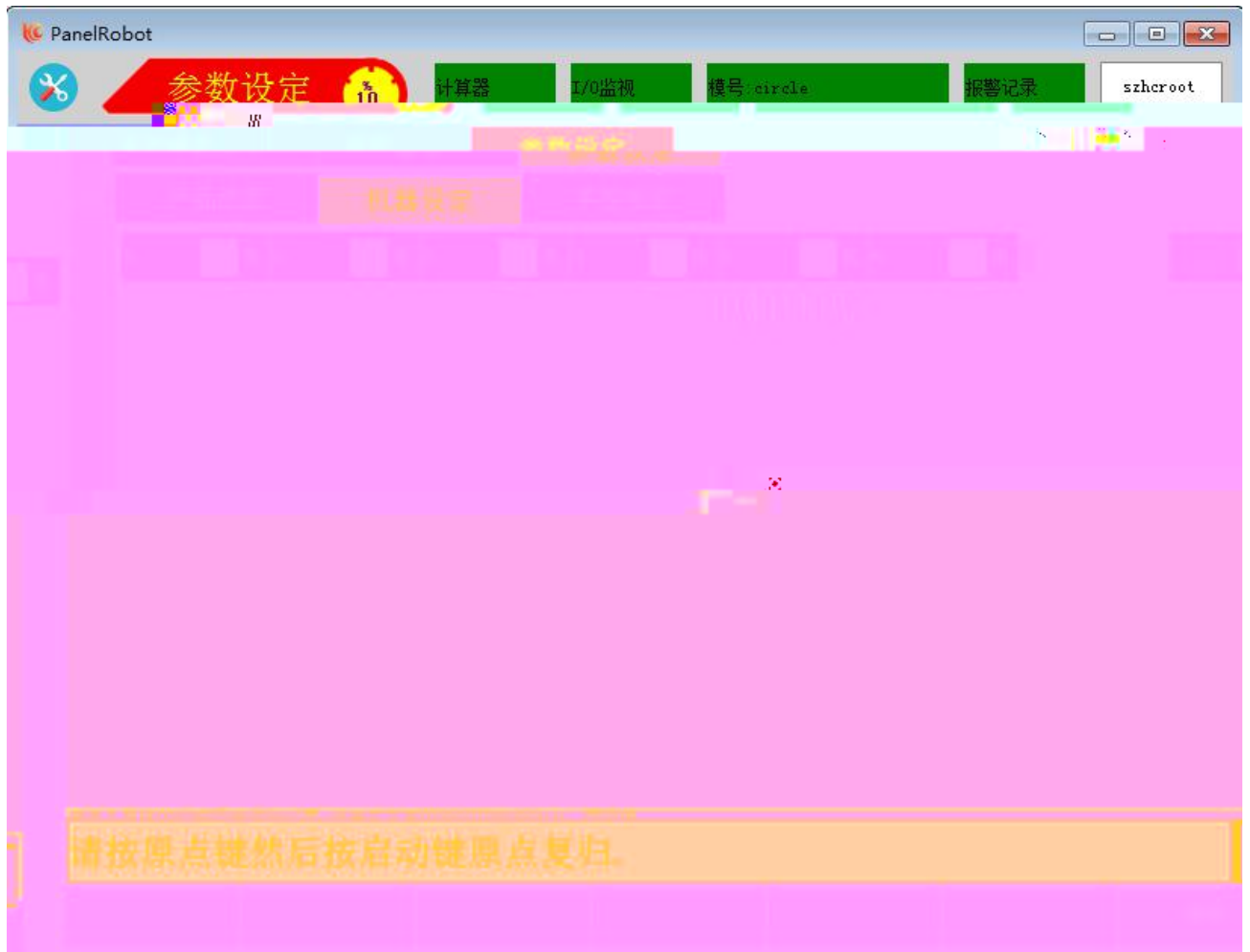
X031

模号





4.2.2



数值	输入点	数值	输入点	数值	输入点	数值	输入点
0	不使用						
1	X10	9	X20	17	X30	25	X40
2	X11	10	X21	18	X31	26	X41
3	X12	11	X22	19	X32	27	X42
4	X13	12	X23	20	X33	28	X43
5	X14	13	X24	21	X34	29	X44
6	X15	14	X25	22	X35	30	X45
7	X16	15	X26	23	X36		

数值	输入点	数值	输入点	数值	输入点	数值	输入点
0	不使用						
1	X10	9	X20	17	X30	25	X40
2	X11	10	X21	18	X31	26	X41
3	X12	11	X22	19	X32	27	X42
4	X13	12	X23	20	X33	28	X43
5	X14	13	X24	21	X34	29	X44
6	X15	14	X25	22	X35	30	X45
7	X16	15	X26	23	X36		

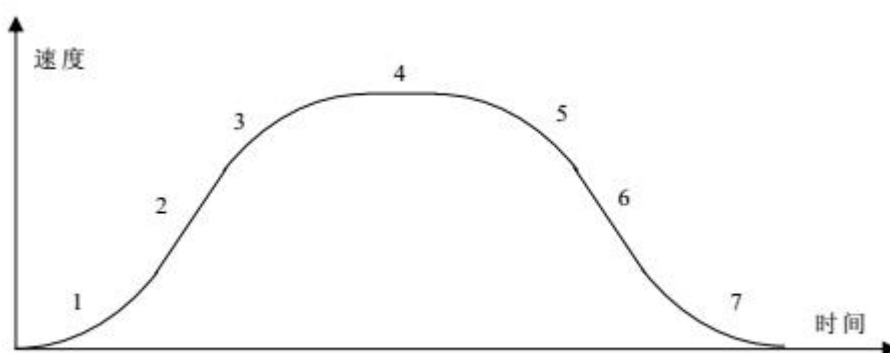
数值	输入点	数值	输入点	数值	输入点	数值	输入点
0	不使用						
1	X10	9	X20	17	X30	25	X40
2	X11	10	X21	18	X31	26	X41
3	X12	11	X22	19	X32	27	X42
4	X13	12	X23	20	X33	28	X43
5	X14	13	X24	21	X34	29	X44
6	X15	14	X25	22	X35	30	X45
7	X16	15	X26	23	X36		



4. 2. 3



结构参数

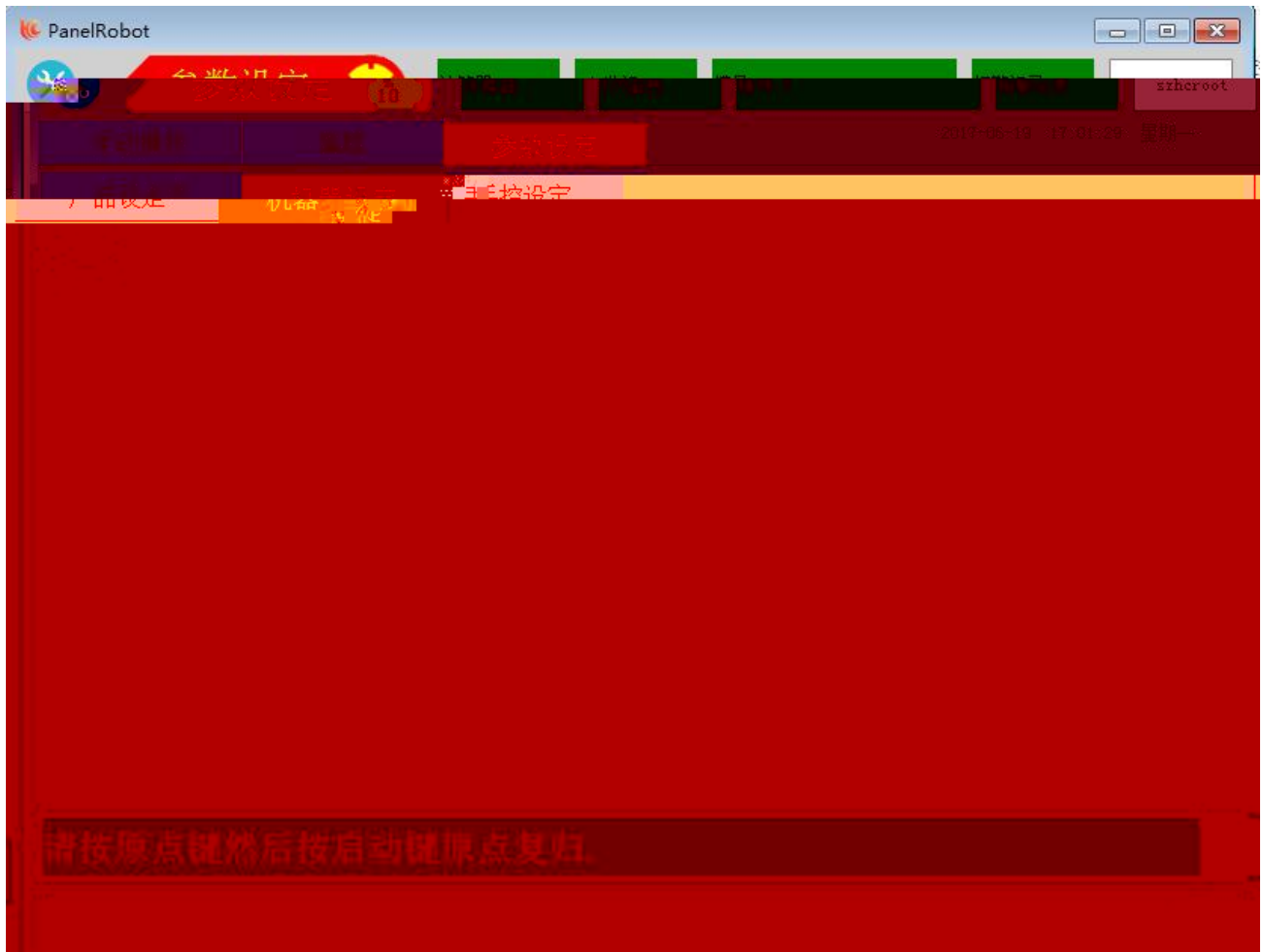


S 曲线速度曲线





4.2.4



1

区域1安全信号 0



区域1安全信号

区域2安全信号

区域3安全信号

区域4安全信号

区域5安全信号

区域6安全信号

☒ 区域1使用

☐ 区域2使用

☐ 区域3使用

☐ 区域4使用

☐ 区域5使用

☐ 区域6使用



Axis1	X1轴	▼
区域1A	0	A设入
区域1B	0	B设入
Axis2	无	▼
区域1C	0	C设入
区域1D	0	D设入
Axis3	无	▼
区域1E	0	E设入
区域1F	0	F设入

确定修改	☒ 使用
------	--

2

类型1		确定修改	☐ 使用	
类型2		Axis1	无	▼
类型3		位置A	0.000	A设入
类型4				

3



PanelRobot

参数设定 10 计算器 I/O监视 模号:1 报警记录 szhcrroot

手动操作 编程 参数设定 2017-06-20 09:04:27 星期二

产品设定 机器设定 手控设定

类型1 确定修改 使用

类型2 安全信号1 0 反向 Axis1 无

类型3 安全信号2 0 反向 Axis2 无

类型4 安全信号3 0 反向 Axis3 无

安全信号4 0 反向 Axis4 无

安全信号5 0 反向 Axis5 无

安全信号6 0 反向 Axis6 无

Er

r9:连接主机失败!

返回

安全信号1 0

安全信号2 0

安全信号3 0

安全信号4 0

安全信号5 0

安全信号6 0

2.



☐ 反向

☐ 反向

☐ 反向

☐ 反向

☐ 反向

☐ 反向

3.

Axis1 无

无

无

无

无

Axis1

Axis1

Axis1

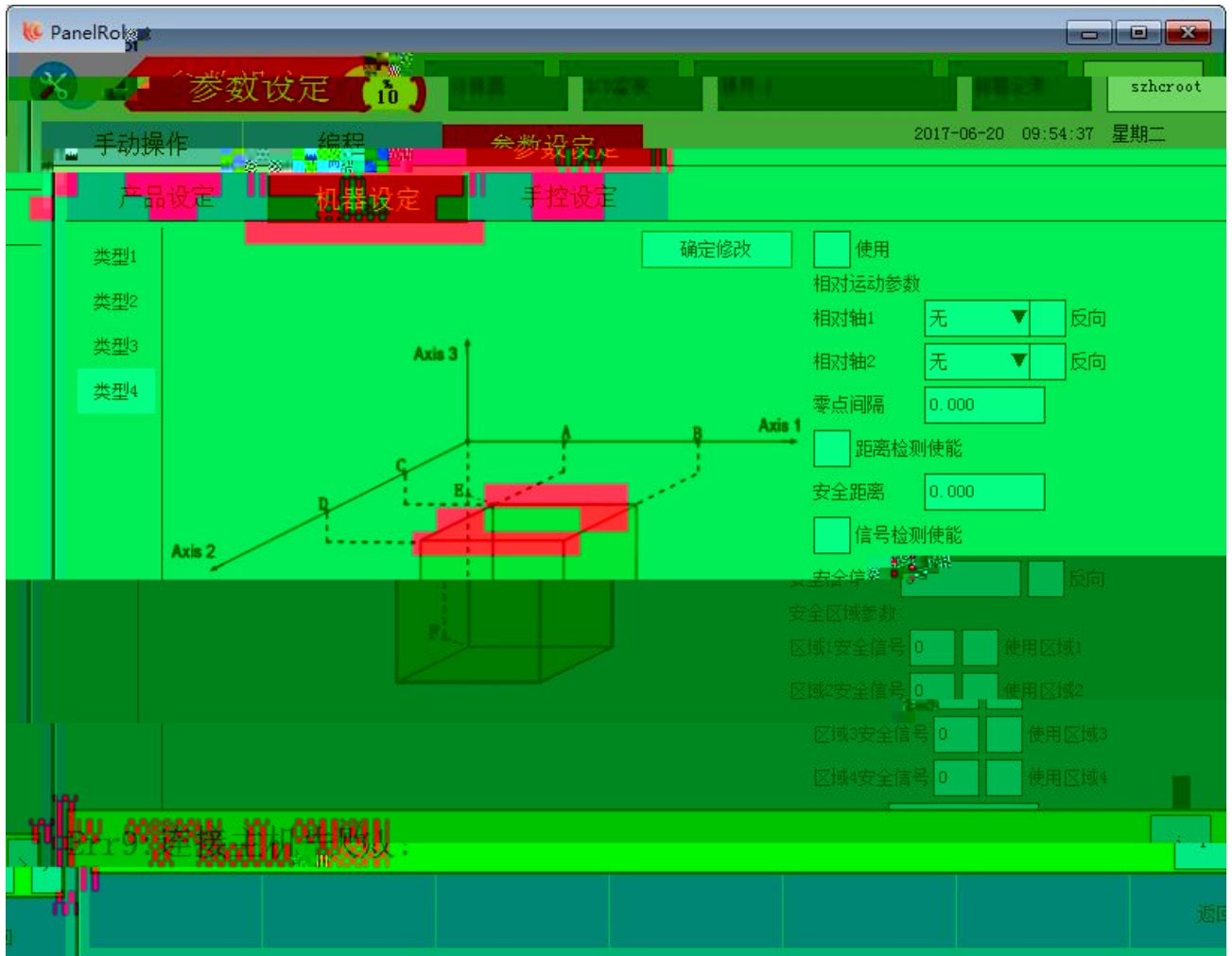
Axis1

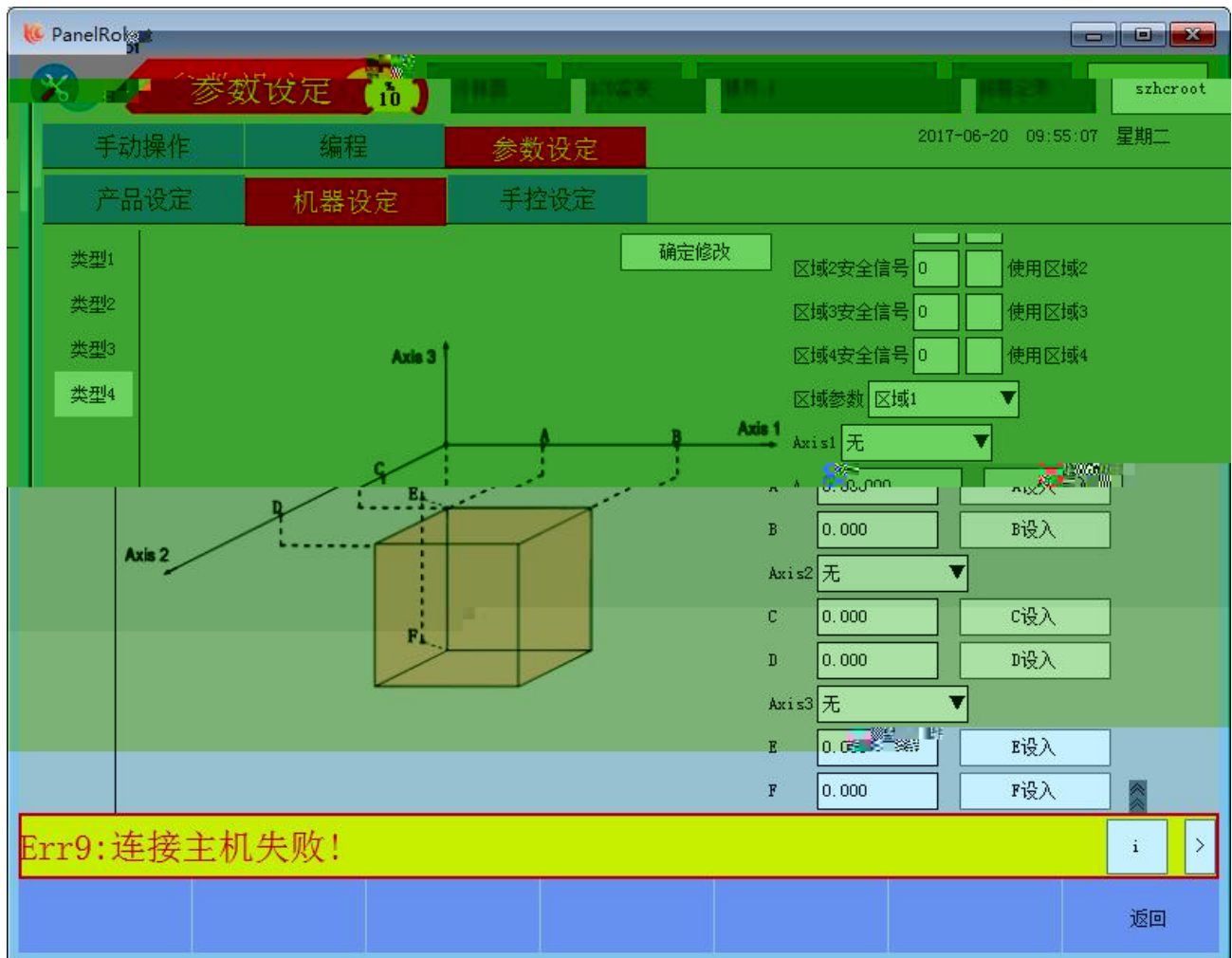
4.

确定修改

☐ 使用

类型 4 :





4

相对运动参数

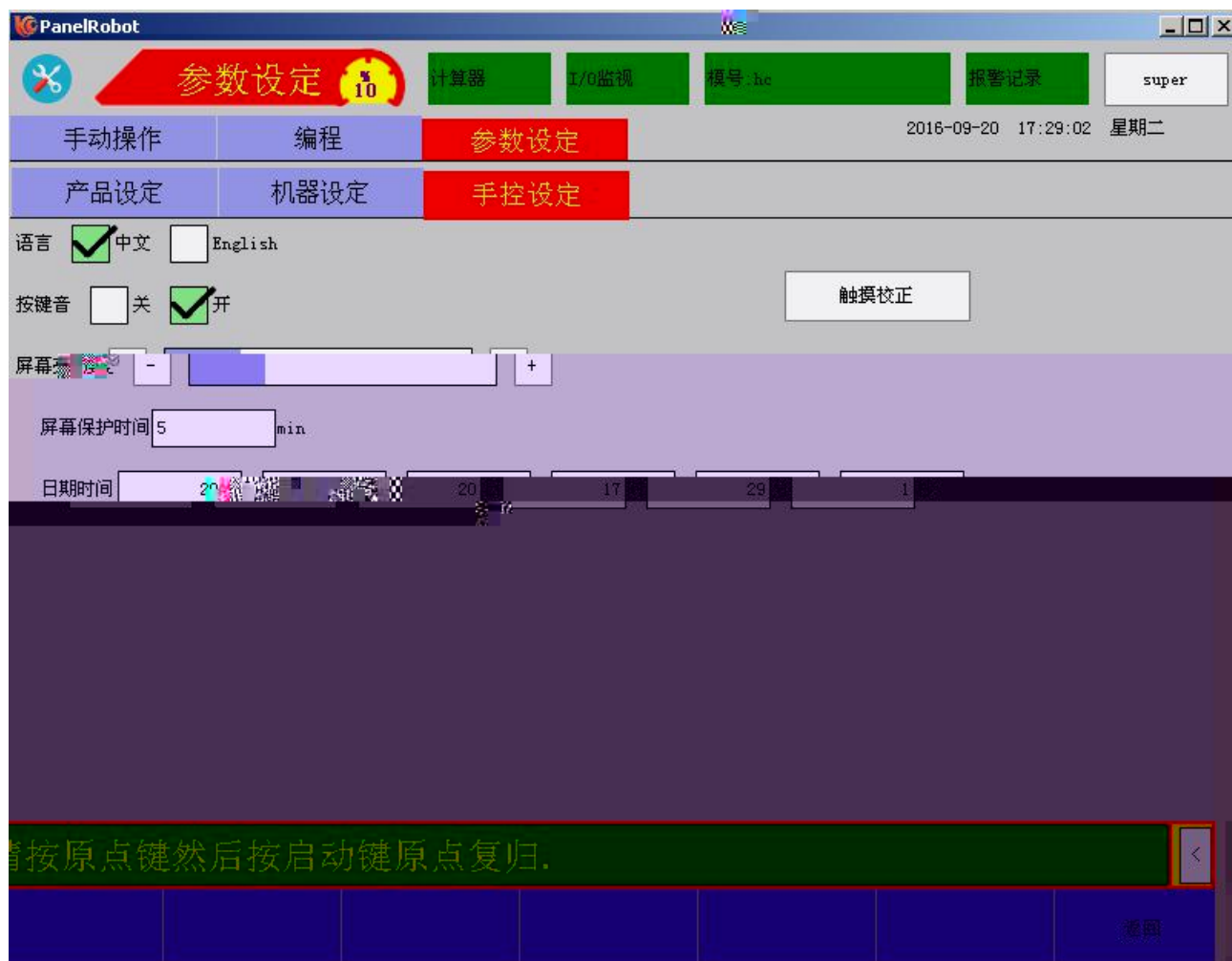
相对轴1	无	反向
相对轴2	无	反向
零点间隔	0.000	
☐ 距离检测使能		
安全距离	0.000	
☐ 信号检测使能		
安全信号	0	反向





4.3.1





4.3.2





PanelRobot

参数设定 10

计算器 I/O监视 模号:hc 报警记录 super

启动操作 编程 参数设定 2016-09-20 17:29:22 星期二

产品设定 机器设定 手控设定

网络使能

192 . 168 . 10 . 201

IP: 192 . 168 . 10 . 197 : 9760

模式: 服务器

保存

发送测试数据

的内容

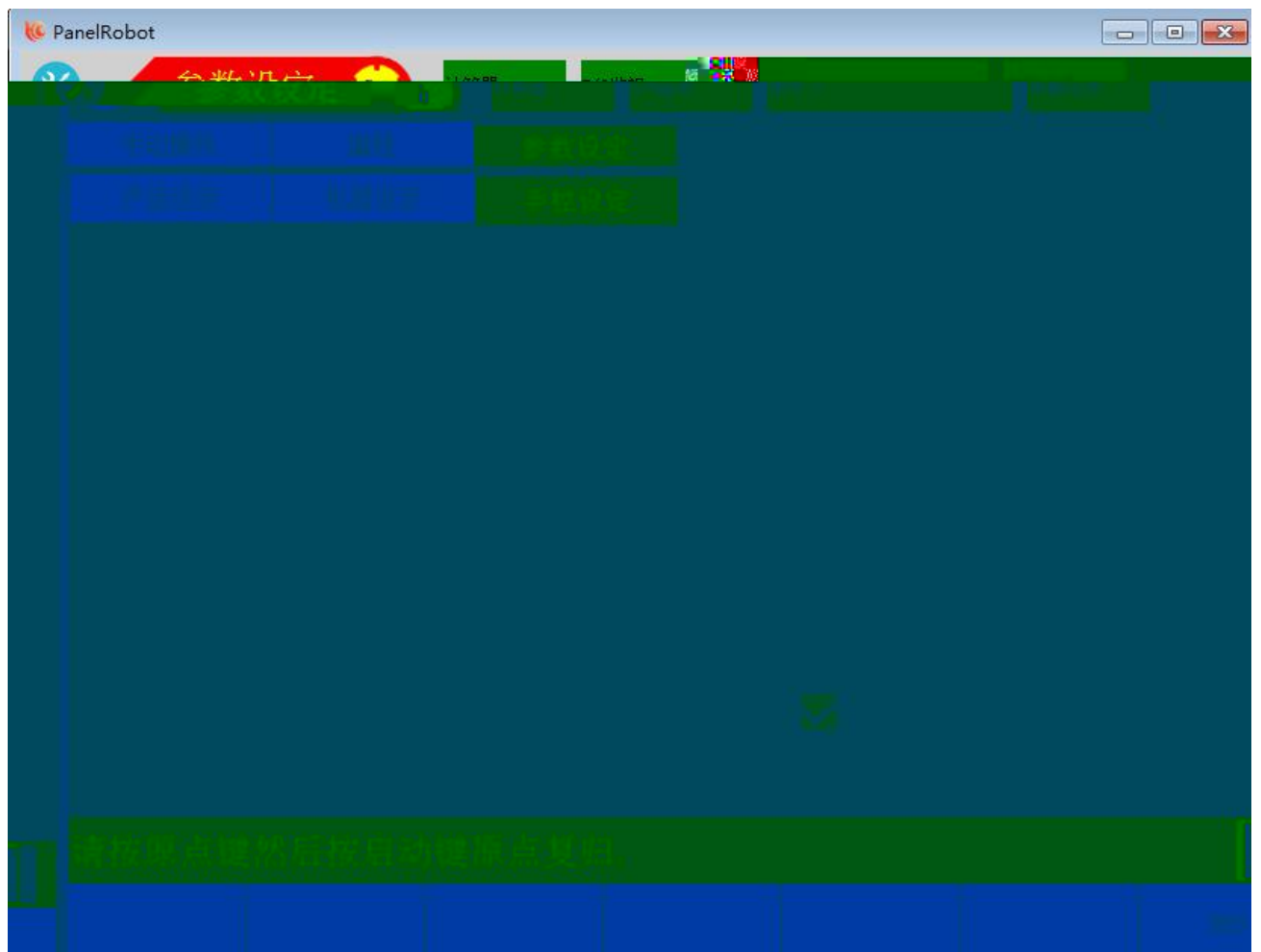
按原点键然后按启动键原点复归.

返回



4.3.3





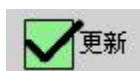
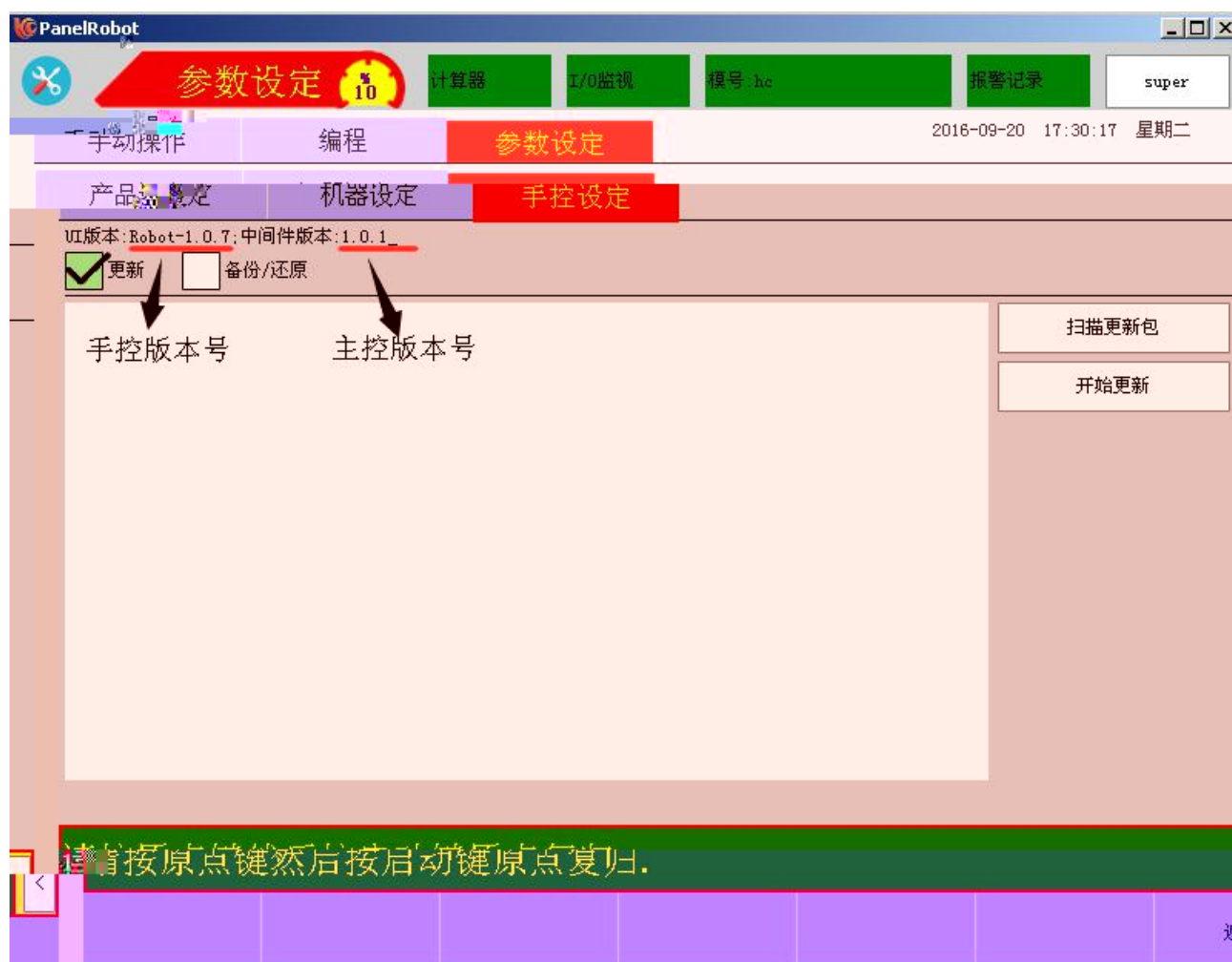


4.3.4





4.3.5





UI版本:Robot-1.0.5;中间件版本:1.0.1_



更新



备份/还原



本机



U盘



打印/分享



还原选中备份

删除

导出



更新包



本机



U盘



4.3.6



PanelRobot

参数设定

计算器

I/O监视

模号: hc

报警记录

szhcrout

手动操作

编程

参数设定

产品设定

机器设定

手控设定

2016-09-20 17:32:32 星期二

用户列表:

admin
super
root

用户名:

密码:

☐ op
☐ mold
☐ system
☐ user

取消

删除

确定

请按原点键然后按启动键原点复归.

返回



①

②

③

①

②

①

②



调速使能 速度: 10.0 %

0:0	X:0.000 速度:80.0 延时:0.00
1:1	Y:0.000 速度:80.0 延时:0.00
2:2	Z:0.000 速度:80.0 延时:0.00
3:3	自由路径:下一位置:X:0.000,Y:0.000,Z:0.000,U:0.000,V:0.000,W:0.000 速度:80.0 延时:0.00
4:4	自由路径:下一位置:X:0.000,Y:0.000,Z:0.000,U:0.000,V:0.000,W:0.000 速度:80.0 延时:0.00
5:5	模组结束

修改

第一步单击程序使其变成浅蓝色

第三步点击“设当前行为单步起始”

单击一次【单步开始】按钮则程序运行此步，若想按顺序继续运行下一步则再单击一次【单步开始】

第二步勾选【单步模式】

单步模式
单循环模式

设当前行为单步起始: [3]

单步开始

单循环开始



上模周期:0.000
当前周期:0.000

计数器>>

计数器[0]:堆叠1计数器	目标: 27	当前: 0
计数器[1]:箱堆计数器	目标: 108	当前: 0
计数器[2]:计数器1	目标: 10	当前: 0



1		
2		
3		
4		
5		
6		
7		12
8		1
9		
10		
11		
12		
13	/	



14		
15		1 2
16		
17		
18		
19		
20	2	1 2
21	3	1 2
22	4	1 2
23		
24		
25	1	1 2
26	2	1
27	3	1



b3	4	1
b4	5	1
b5	6	1
b6	7	1
b7	8	
100	1	1 2 3
101	2	1 2 3
102	3	1 2 3



103	4	1 2 3
104	5	1 2 3
105	6	1 2 3
106	7	1 2 3
107	8	1 2 3
110	1	
111	2	
112	3	
113	4	
114	5	
115	6	



116	7	
117	8	
120	1	1
121	2	
122	3	
123	4	
124	5	
125	6	
126	7	
127	8	
130	1	1 2
131	2	1 2
132	3	1 2



133	4	1 2
134	5	1 2
135	6	1 2
136	7	1 2
137	8	1 2



140	1	1 2
141	2	1 2
142	3	1 2
143	4	1 2
144	5	1 2



145	6	1 2
146	7	1 2
147	8	1 2
150	1	- , 1 2
151	2	- , 1 2



152	3	– , 1 2
153	4	– , 1 2
154	5	– , 1 2
155	6	– , 1 2
156	7	– ,



157	8	— , 1 2
160	1	1
161	2	1
162	3	1
163	4	1
164	5	1
165	6	1
166	7	1
167	8	1
170	1	1 2 3



171	2	1 2 3
172	3	1 2 3
173	4	1 2 3
174	5	1 2 3
175	6	1 2 3
176	7	1 2 3



178	8	1 2 3
180	1	1 2 3
181	2	1 2 3
182	3	1 2 3
183	4	1 2 3
184	5	1 2 3



185	6	1 2 3
186	7	1 2 3
187	8	1 2 3
180	1	
181	2	
182	3	
183	4	
184	5	



15	6	
16	7	
17	8	
200		
201		
202		
203		
204		
205		
206		
207		
208		



20 ^b		
210		
211		
212		
213		
214		
215		
216		
217		
218		
21 ^b		1 0 2
220		
221		1

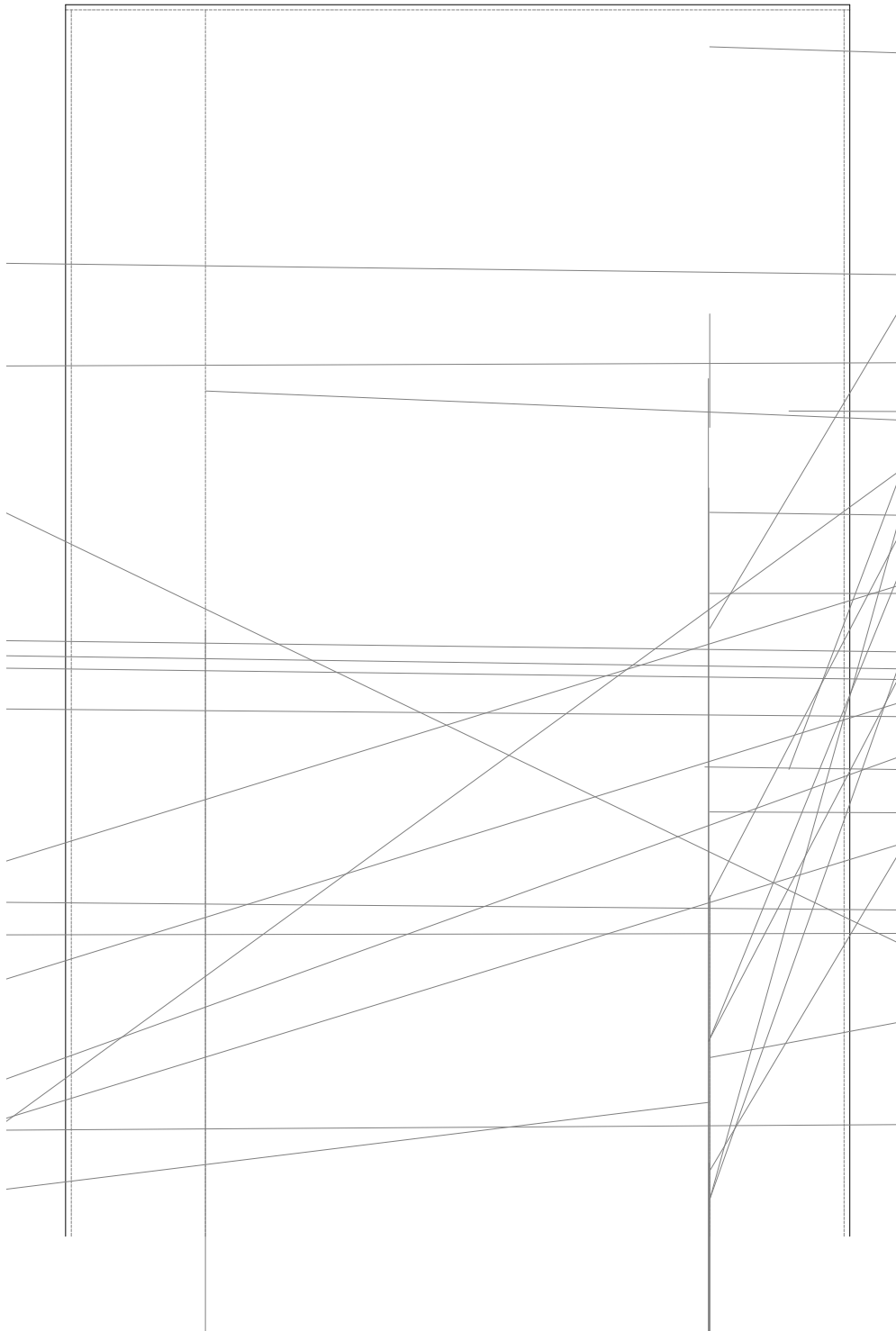


222		
223		
300		
500	1	
501	2	
502	3	
503	4	
504	5	
505	6	
506	7	
507	8	
510	1	
511	2	
512	3	
513	4	
514	5	
515	6	
516	7	
517	8	
520	1	
521	2	
522	3	
523	4	
524	5	
525	6	
526	7	

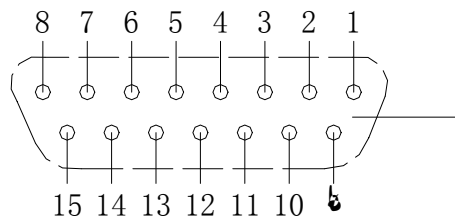


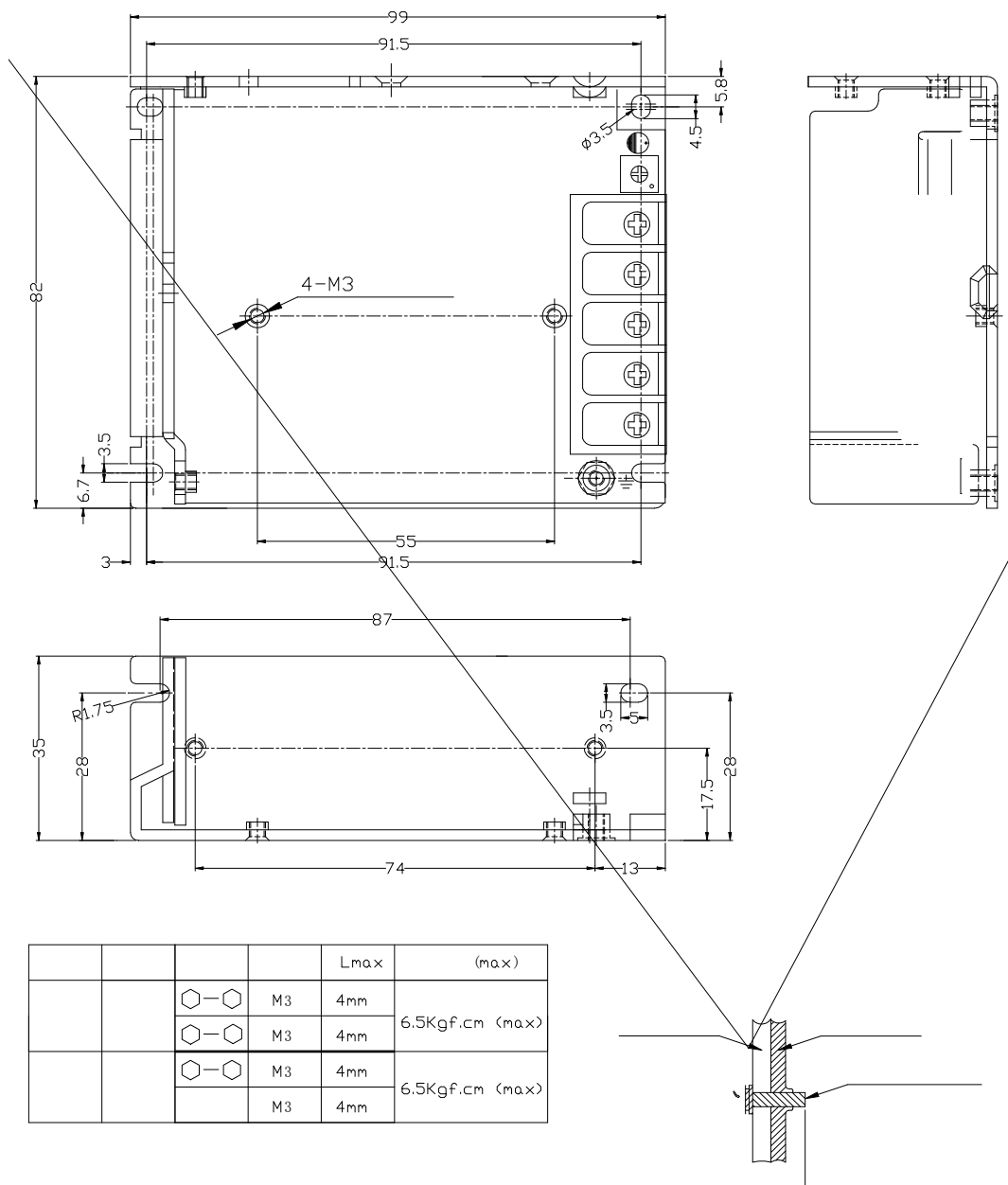
527	8	
530	1	
531	2	
532	3	
533	4	
534	5	
535	6	
536	7	
537	8	
2048		
4095	3583	
5000		
10000		

7.1



7.2

[illegible]



1.

L



б.1

б.1.1

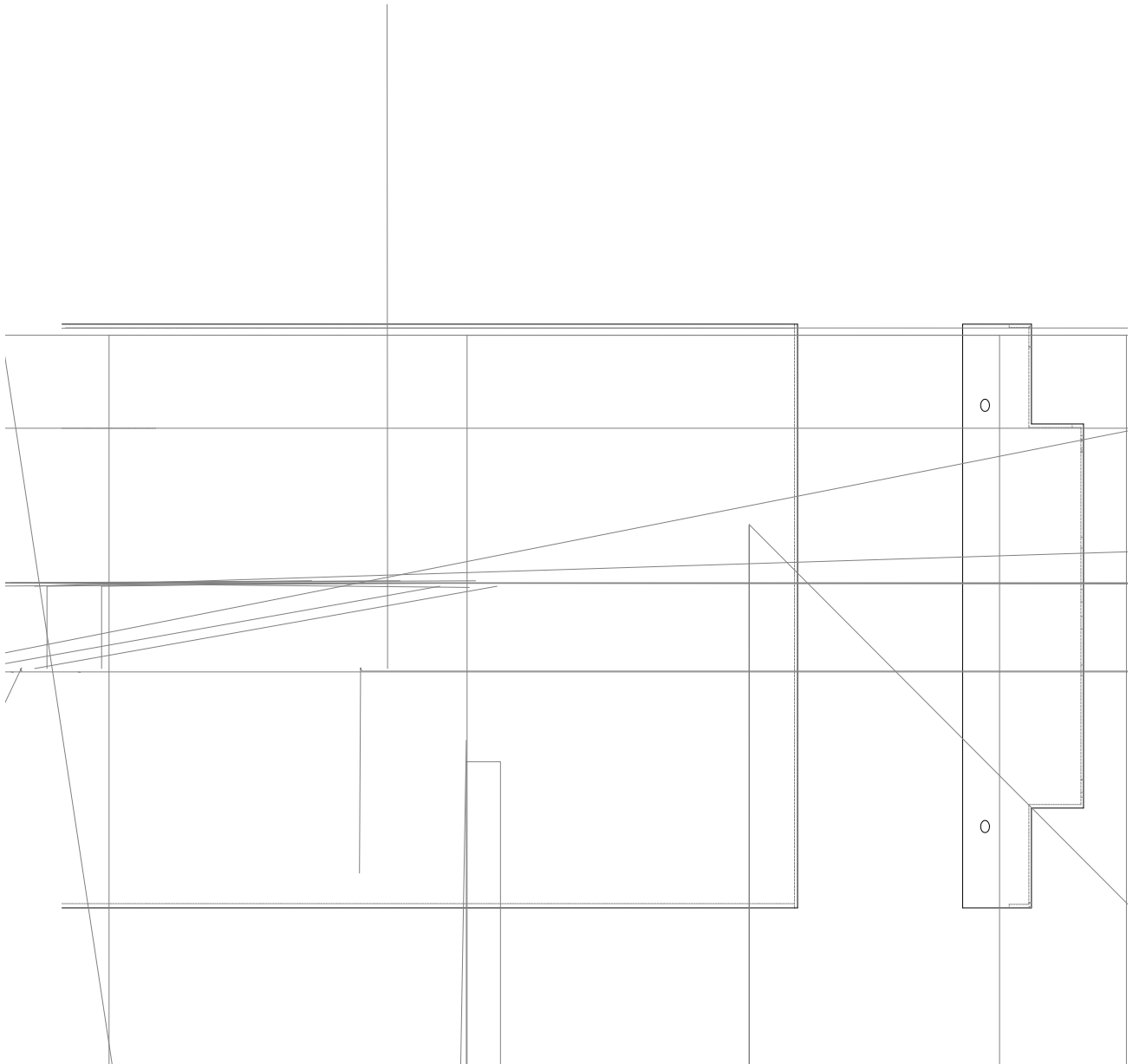
A5



б. 1. 2

MR-E

MR-E





8

518000

0755-26417678

0755-26416578

: @ - .

:// . - .



,

,