





- - 离线编程简介
  - 离线编程软件及工具介绍
  - 基础知识与操作技巧
  - 实操案例一:简单轨迹规划
  - 实操案例二:复杂工件抓取
  - 实操案例三:生产线协同作业
  - 总结与展望





CONTENTS CONTENTS CONTENTS **→** → − − − 0



# 离线编程定义与优势

01

## 离线编程定义

离线编程是指在不连接实际机器人的情况下,利用计算机模拟软件进行机器人程序的编写、调试和优化的过程。

03

## 优势二

降低编程难度。通过直观的图形界面和模拟仿真功能,离线编程软件可以帮助工程师更好地理解机器人运动和编程逻辑,从而降低编程难度。

02

## 优势一

提高编程效率。离线编程可以在计算机上快速生成和修改机器人程序,减少了在实际机器人上的调试时间,大大提高了编程效率。

04

## 优势三

优化程序质量。离线编程软件可以对机器人程序进行详细的模拟和验证,有助于发现并修正潜在的问题,确保程序在实际运行中的稳定性和可靠性。

# 安川机器人离线编程特点

### 特点一

强大的兼容性。安川机器人离线编程 软件支持多种型号的安川机器人,方 便用户根据不同需求选择合适的机器 人进行编程。

### 特点三

精确的模拟仿真。安川机器人离线编程软件具备高精度的模拟仿真功能,可以准确地模拟机器人在实际环境中的运动和作业过程,帮助用户更好地预测和优化程序效果。



#### 特点二

直观的图形界面。该软件提供了丰富的图形化编程工具,使用户能够直观地创建和编辑机器人程序,提高了编程的易用性。

#### 特点四

丰富的功能扩展。该软件支持多种外部设备和传感器的接入,以及自定义函数和算法的实现,为用户提供了灵活的功能扩展空间。

# 应用场景与市场需求

01

## 应用场景一

制造业自动化。在制造业中, 离线编程广泛应用于自动化 生产线上的机器人编程,提 高了生产效率和产品质量。 02

## 应用场景二

科研与教育。离线编程软件 为科研机构和高校提供了一 个便捷的实验平台,用于机 器人技术研究和教学实验。 03

## 应用场景三

服务行业创新。在服务行业中,如医疗、物流等领域, 离线编程可以帮助实现机器 人的智能化和自主化,提升 服务水平和效率。 04

## 市场需求分析

随着智能制造和自动化技术的不断发展,离线编程在机器人领域的应用需求日益增长。未来,离线编程技术将更加成熟和普及,为各行各业带来更多的创新和发展机遇。

 $\rightarrow$   $\rightarrow$   $\bigcirc$ 



# 常用离线编程软件概述



#### **RobotStudio**

由ABB公司提供,支持多种机器人型号,具备强大的仿真与编程功能。

## **Delmia**

由达索公司提供,是一套完整的数字 化制造解决方案,包含机器人离线编 程与仿真模块。

#### **RobotMaster**

由Hypertherm公司提供,专注于焊接、切割等应用领域,支持多种CAD格式导入。

### **SprutCAM**

支持机器人加工路径规划与仿真,特别适用于复杂曲面加工和五轴加工。

# 安川机器人专用离线编程工具

01

### **MotoSim**

安川电机开发的专用离线编程软件,支持安川全系列机器人,具备精确的仿真与调试功能。

02

### **MotoSim EG**

在MotoSim基础上增加了易用性和可视化程度,适用于一般工业和教育领域。

03

## **Robot Programming Tool**

一套完整的安川机器人编程工具,包含离线编程、 示教编程和在线调试等功能。



# 软件安装与配置指导

### 系统要求

详述软件运行所需的操作系统、 硬件配置等要求。

## 授权与激活

说明软件授权方式,如许可证文件、激活码等,并提供获取途径

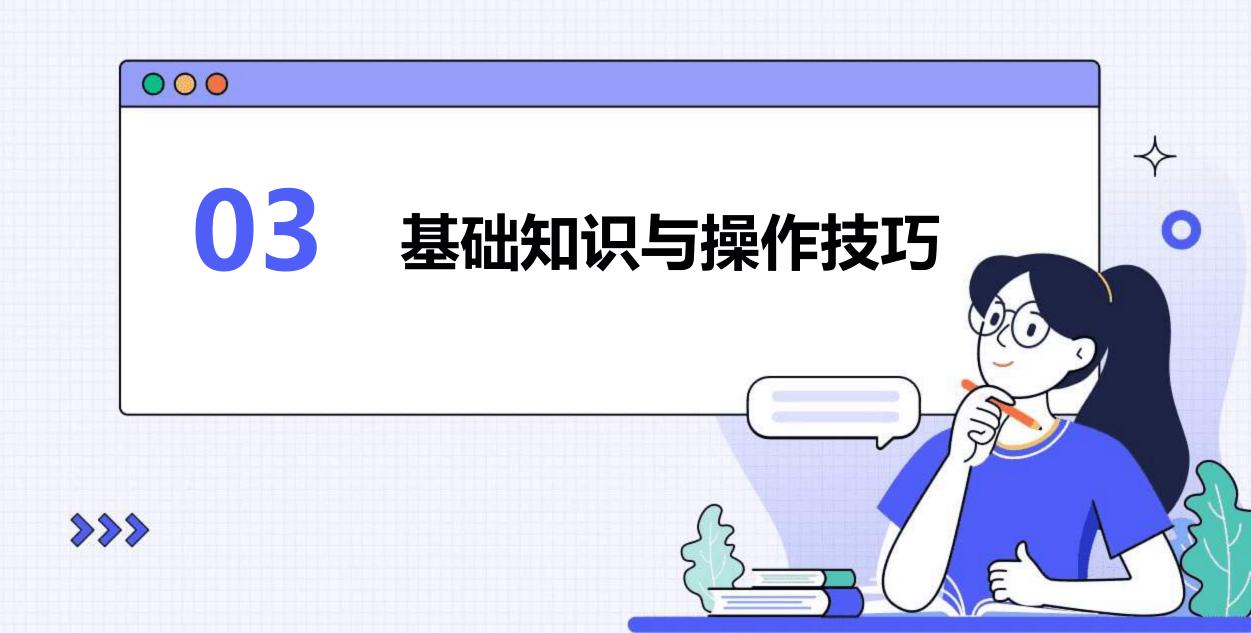


## 安装步骤

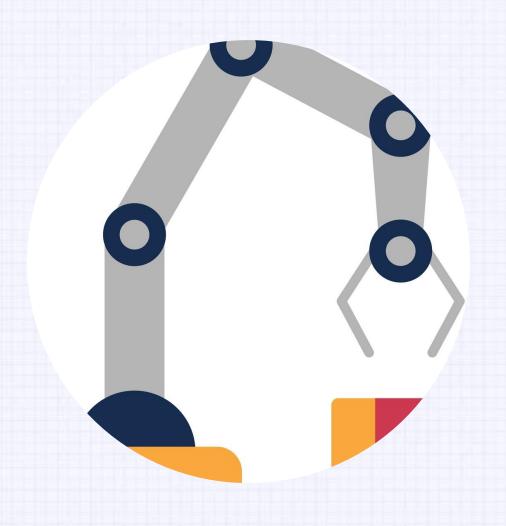
提供详细的软件安装指南,包括下载、解压、安装等步骤。

## 配置与优化

介绍软件配置方法,如设置工作 路径、调整仿真参数等,以提高 软件运行效率。  $\rightarrow$   $\rightarrow$   $\bigcirc$ 



# 机器人坐标系及运动学原理



## 坐标系定义

明确机器人基坐标系、工具坐标系、工件坐标系等关键坐标系的定义和作用。

## 运动学原理

阐述机器人正运动学和逆运动学的基本原理,以及在实际操作中的应用。

## 坐标变换

介绍坐标系之间的变换方法,包括平移、旋转等,为离线编程打下基础。

# 编程语言与指令系统简介



## 编程语言

介绍安川机器人常用的编程语言 ,如INFORM、JOB等,以及它 们的特点和使用范围。



## 指令系统

详细解析安川机器人的指令系统 ,包括运动指令、I/O指令、逻辑 控制指令等,为编写程序提供指 导。



## 程序结构

讲解安川机器人程序的基本结构 ,如程序头、主程序、子程序等 ,帮助读者理解程序的组成和执 行流程。

# 操作界面及功能区域划分

### 操作界面介绍

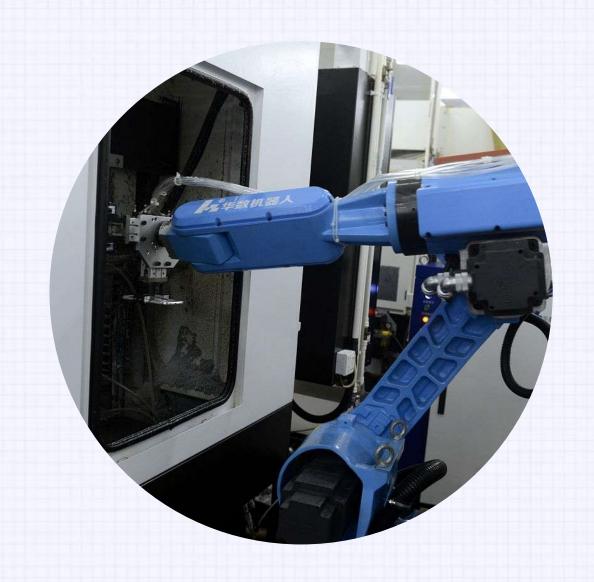
详细介绍安川机器人的操作界面,包括各功能区域的作用和操作方法。

### 功能区域划分

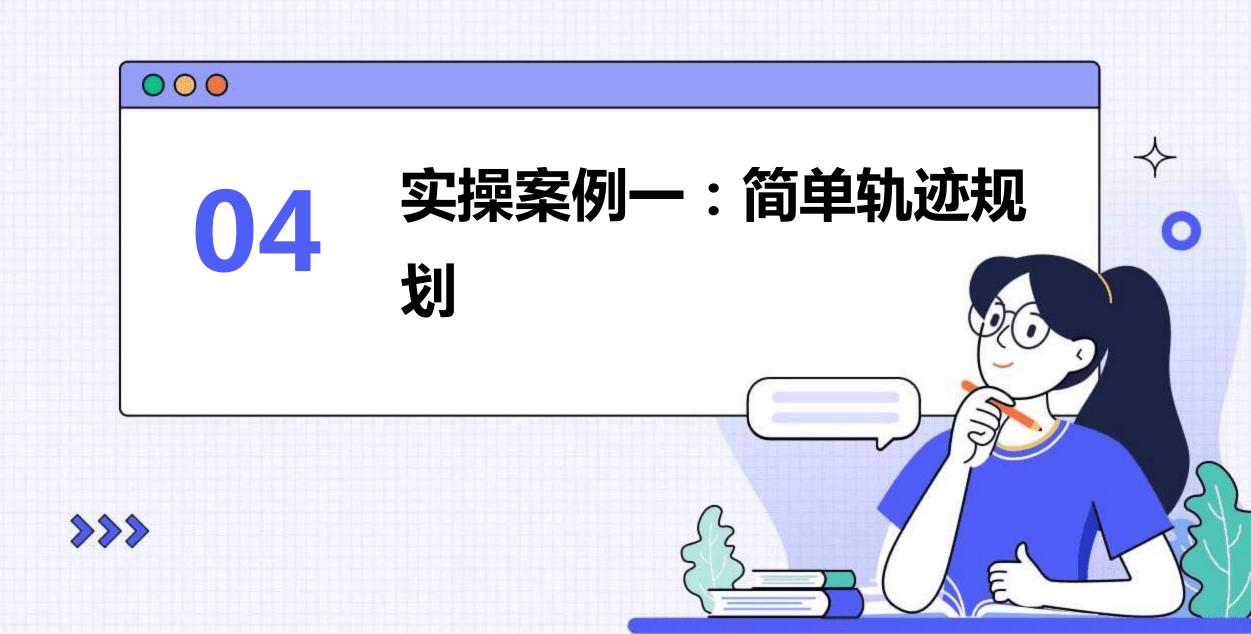
对操作界面进行功能区域划分,如编程区、监控区、调试区等,方便用户快速找到所需功能。

#### 界面定制

提供操作界面定制的方法和技巧,帮助用户根据个人习惯优化界面布局,提高工作效率。



→ → — c



以上内容仅为本文档的试下载部分,为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文,请访问: <a href="https://d.book118.com/327164066143010002">https://d.book118.com/327164066143010002</a>