

软管包安装练习

对近日机器人软管包安装的演示与说明，相信各位同事已经对机器人软管包安装有了一定的理解，掌握对软管包安装的掌握情况，为此制作了如下文档内容望按时完成。文档的内容如下描述：

内容：

按照预先设定的内容完成机器人的软管包安装。

描述：

完成FF10工位两个机器人软管包安装与FF30工位一个机器人软管包安装，具体的机器人本体与软管包结构的具体位置在下一页内容有所描述。

PS中机器人本体与软管包结构在如图所示的资源树结构。

FF10工位两个机器人

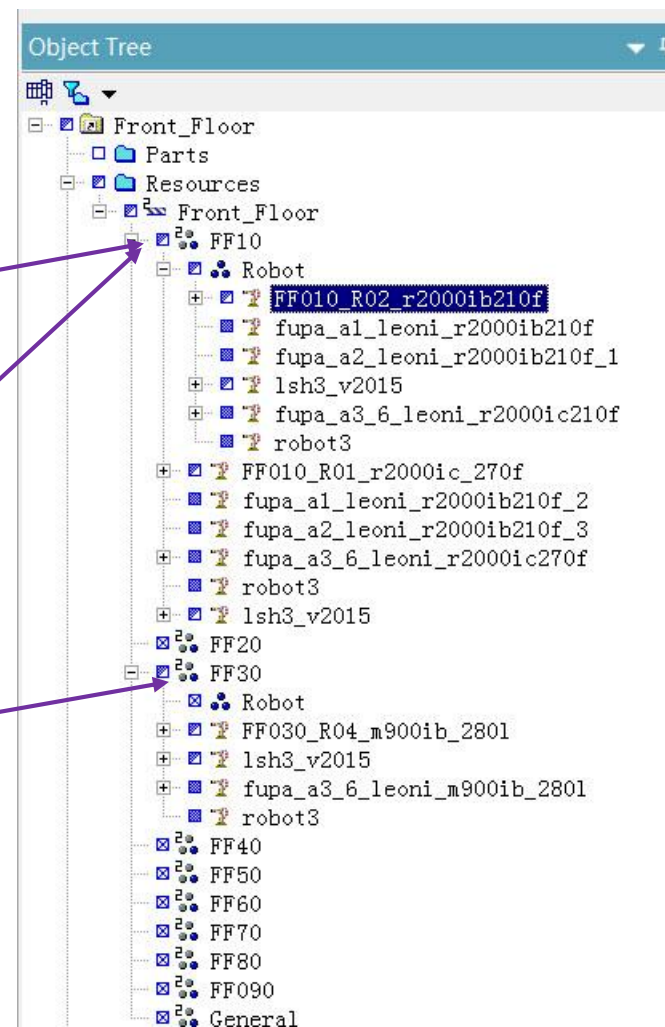
FF30工位一个机器人

机器人名称

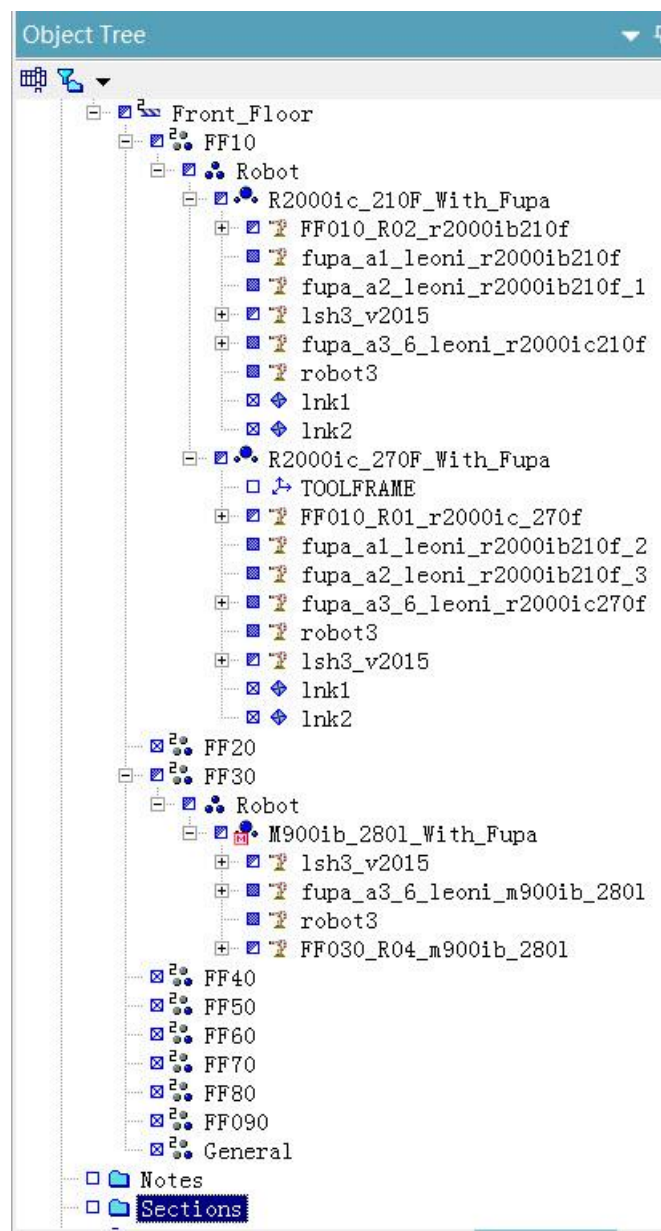
R2000ic_210F_With_Fupa

R2000ic_270F_With_Fupa

M900ib_280I_With_Fupa



软管包安装完成后在资源树下应该形成的资源结构。



备注

软管包基本安装步骤：

- 1.将机器人本体与软管包导入到软件的操作界面（已经将相应的数据拖到操作界面练习时此步骤可以跳过）；
- 2.在相应的节点建一个EquipmentPrototype数据资源，按照要求改名；
- 3.将机器人本体与软管包拖到EquipmentPrototype节点下，在Kinematics Editor下建两个孔的Link指定方向；
- 4.将软管包各部分“安装”到正确的位置，将其attach到相应机器人随动关节；
- 5.在Kinematics Editor里设定joint Dependency参数（couplej4/j6为1，j5为-1）；
- 6.调整苍蝇拍位置的软管包（joint里的ol_ring）使机器人与软管包的旋转半径达到一致；
- 7.结束 EquipmentPrototype节点的mod属性，机器人软管包安装完成。

完

制作单位	
制作人	