

各类机器人信息表

机器人类型	欧拉坐标系	固定/旋转	发送给机器人命令前缀	发送给机器人命令后缀	接收到机器人命令前缀	接收到机器人命令后缀	命令最大字节数	输出格式(默认) "X%+.03lf,Y%+.03lf,Z%+.03lf,RX%+.03lf,RY%+.03lf,RZ%+.03lf,"
ABB	XYZ	固定		'\r'			79	
YASKAWA(安川)	XYZ	固定		'\r'			2047	
FANUC(发那科)	XYZ	固定		'\n'			126	
KUKA(库卡)	XYZ	旋转	"<Sensor><String>"	"</String></Sensor>"	<Read>	</Read>	3038	"{X %.03lf,Y %.03lf,Z %.03lf,A %.03lf,B %.03lf,C %.03lf};"
DENSO	XYZ	固定		'\r'			254	
MUJIN	XYZ	固定		'\r'				
KAWASAKI(川崎)	ZYZ	旋转		'\r'			254	
mitsubishi(三菱)	XYZ	固定		'\r'			127	
FUJIKOSHI(不二越)	XYZ	旋转		'\r'			1023	
GOOGOLTECH(固高)	XYZ	旋转		"\r\n"			254	"%+.03lf#%+.03lf#%+.03lf#%+.03lf#%+.03lf#%+.03lf,"
GENE(智殷)	XYZ	固定		'\0'			255	
KEBA	ZYZ	旋转		'\r'			255	
UR	XYZ	固定		'\r'			127	
CROBOTP(卡诺普)	XYZ	固定		"\r\n"			254	
AE(配天)	XYZ	固定		'@'			255	
JAKA(杰卡)	XYZ	固定	'{'	'}'		, 9999	256	"%+.03lf,%+.03lf,%+.03lf,%+.03lf,%+.03lf,%+.03lf,"
DAYAN(大研)	ZYX	旋转	'@'	'\$'				"%.03lf,%.03lf,%.03lf,%.03lf,%.03lf,%.03lf"

注: 欧拉系为旋转类型时, 机器人输入输出时要将第 1 旋转角与第 3 旋转角进行交换, 如 KUKA 机器人的欧拉系为选抓类型, 从机器人输入的位姿为 (X=100, Y=100, Z=100, RX=90, RY=100, RZ=180), 未方便系统进行计算, 输入系统时将其统一转换为 (X=100, Y=100, Z=100, RX=180, RY=100, RZ=90); 同理, 输出时, 当我们把旋转矩阵按照 XYZ 欧拉系转换成旋转角时为 (X=50, Y = 60, Z=70, RX=80, RY=100, RZ=120), 输出给机器人时要转换为 (X=50, Y = 60, Z=70, RX=120, RY=100, RZ=80)