

安川机器人校轴

—安川机器人系列

工程服务部

2023-2-11



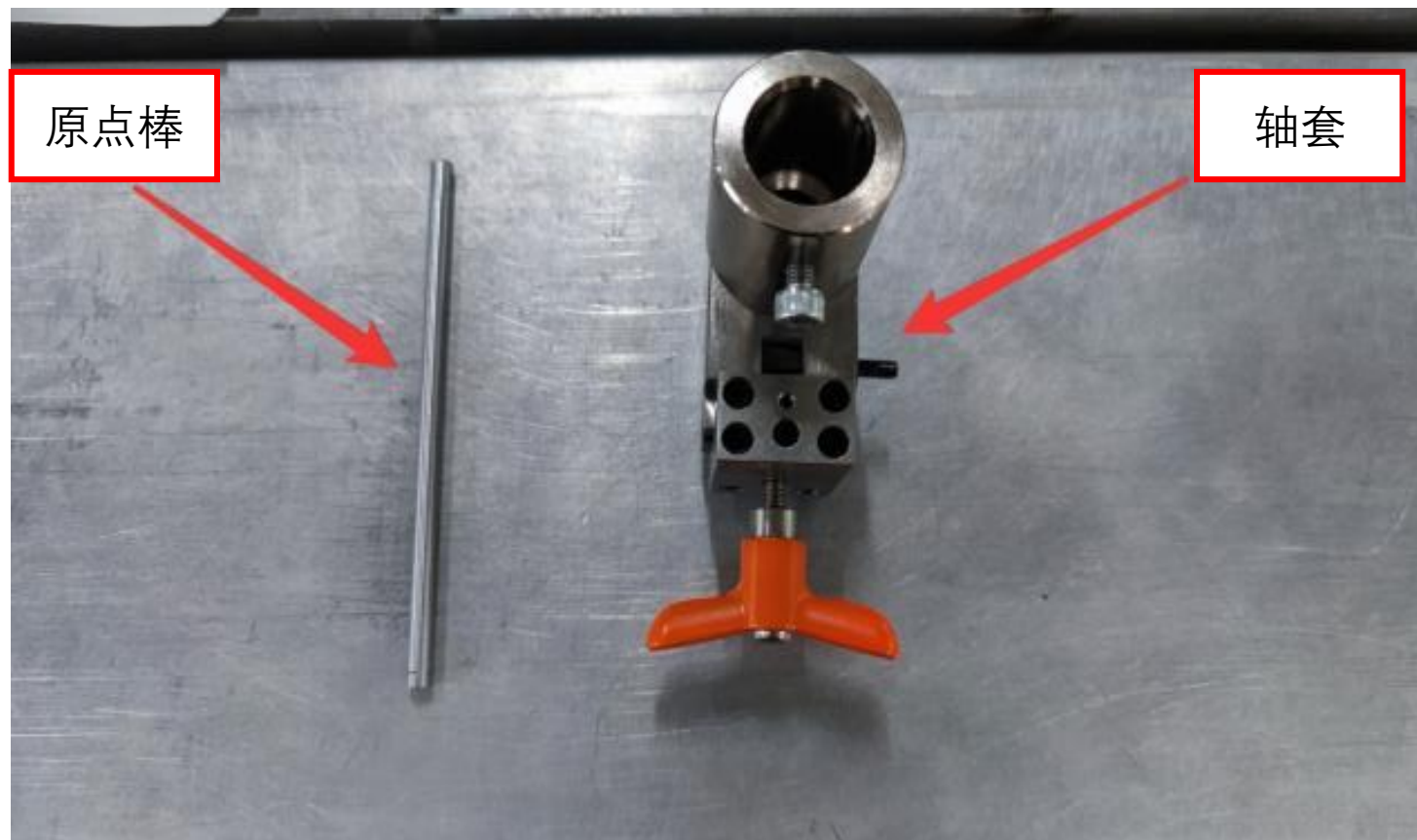
01 一、工具准备

02 二、页面介绍

03 三、校轴

一、工具准备

安川机器人校轴需要使用专门的校轴工具：**原点棒**和**轴套**，如图所示：



二、页面介绍

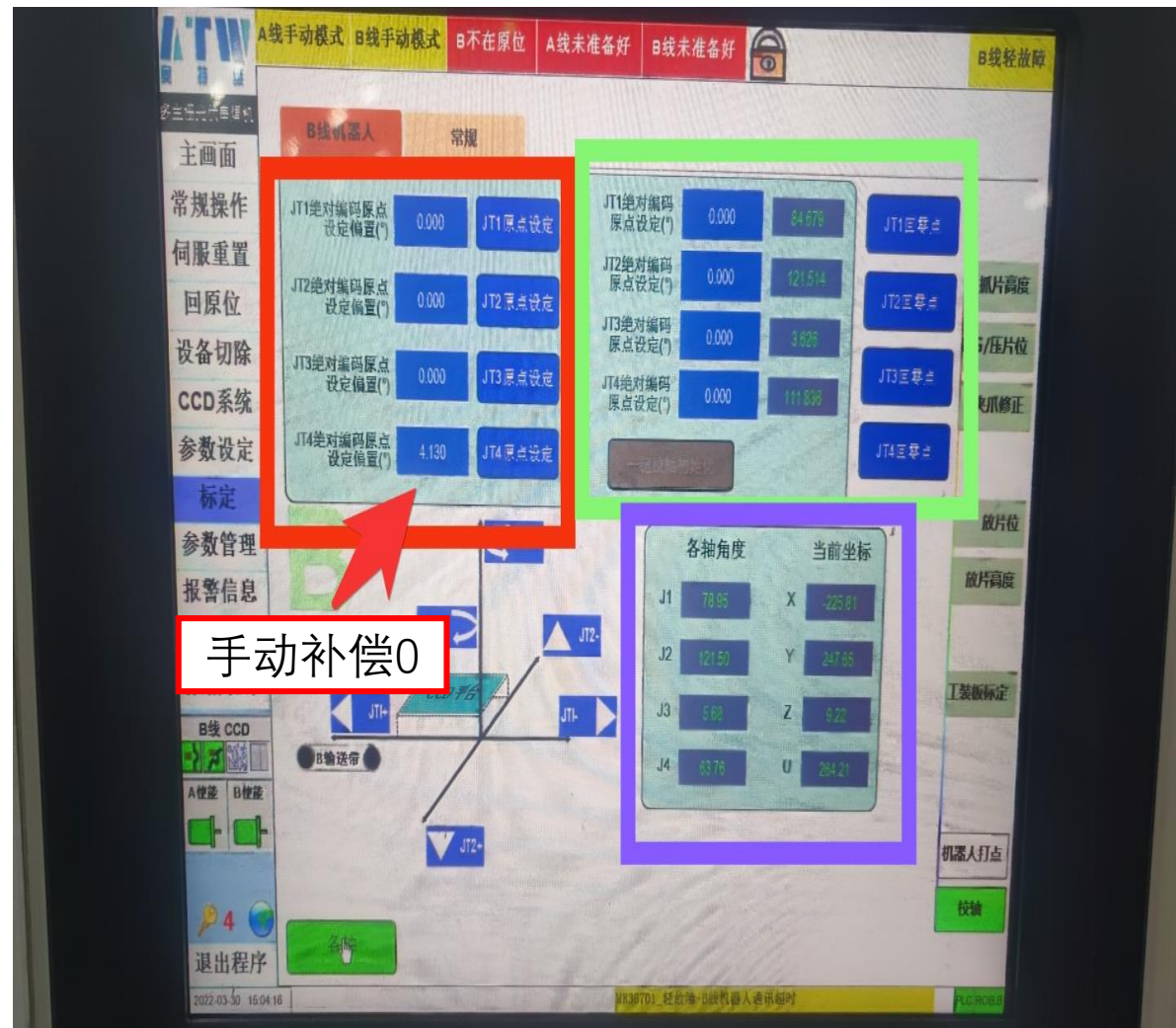
上位机登入1105，超级权限，进入校轴页面，如图所示：

红色的框：手动设置校轴使用的。

绿色的框：我们最终校轴结束的原点坐标。

紫色的框：我们各轴的角度，校完轴之后会变成0。

特例是J4轴校轴完成后不是0，会有一个自带的补偿，需要手动在J4轴的原点设置中输入0后，再次原点设置就好了。



注意事项：①校轴必须在机器人上电的情况下进行。②校轴的顺序为J3、J4、J2、J1

(1) J3和J4

我们首先进行J3J4轴的校轴，使用工具轴套，用顶丝对准机器人轴的平面，轴套要顶到丝杆的底部（向上抬轴套，抬不动即可），然后把原点棒插入轴套（原点棒有方向，有基准线的用来插入机器人孔内，基准线贴合表面）。机构位置对好之后，点击J3和J4原点设定。



三、校轴

(2) J2

转动2轴，对准1轴的孔位，使原点棒顺畅插入即可。

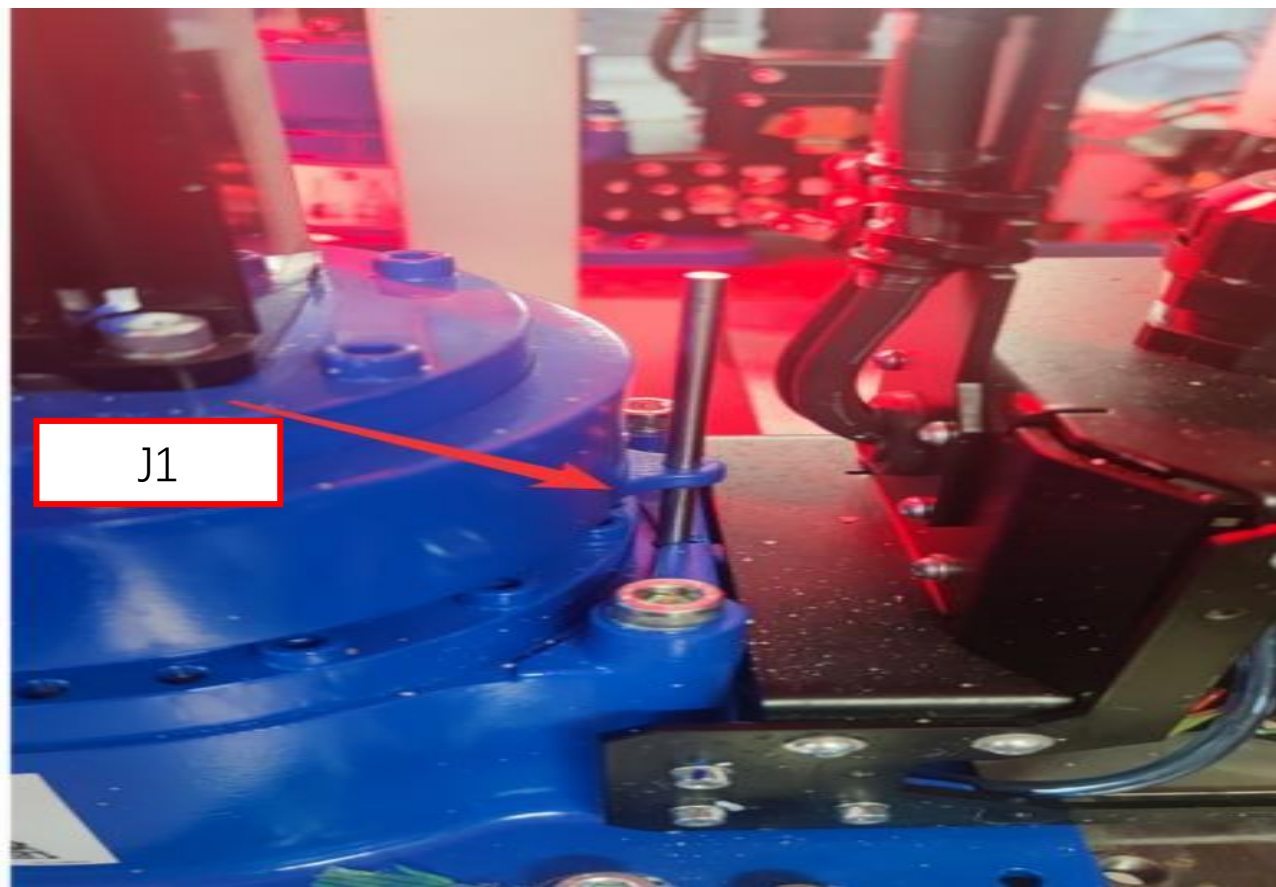
机构位置对好之后，点击J2原点设定。



三、校轴

(3) J1

转动1轴，对准基座的孔位，使原点棒顺畅插入即可
机构位置对好之后，点击J1原点设定。



三、校轴

在安装机器人夹爪的时候这里需要注意几点，首先机器人回原位后要电机上电不让机器人移动，同时让顶丝顶住平面，夹爪底部和丝杆完全贴合，两颗顶丝和两颗螺丝完全锁紧，锁紧时尽可能的让夹爪没有角度（不需要完全没有角度，不可能那么精准），然后把黑色挡圈贴合夹爪即可。



本文档为奥特维公司提供给客户技术人员使用的设备调试文档，部分内容可能涉及奥特维公司技术秘密，未经奥特维公司书面同意，任何人不得向第三方复制或转发本文档的部分或全部内容，如有违反，奥特维公司有权追究其法律责任。

本文档适用对象为设备维护人员、生产操作人员及工艺参数调整人员，仅做培训使用。
如有疑问，请向奥特维公司咨询，最终解释权归奥特维公司所有。

🔗 更多奥特维资讯



🔗 更多技术资料



地址: 江苏省无锡市新吴区新华路3号
电话: +86 (510) 8181 6658 / 8181 6678
传真: +86 (510) 8181 6158
网址: <http://www.wxautowell.com>

无锡奥特维科技股份有限公司
Wuxi Autowell Technology Co., Ltd.

THANKS

科技创造智慧工厂
Build Smart Factory With New Technologies

