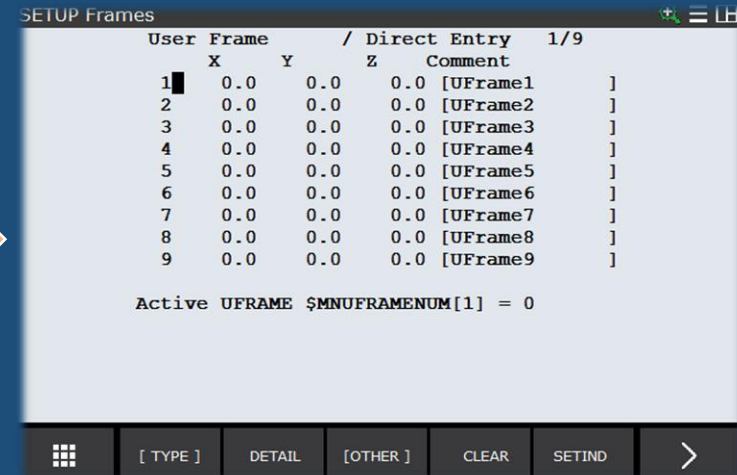
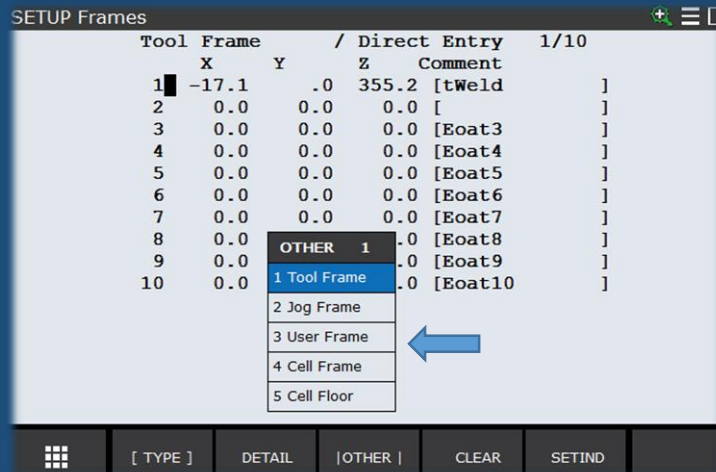


Userframe = Werkstück (Arbeitsfläche)

Der Roboter benötigt für die Bewegung im Raum nicht nur das vermessene Tool sondern auch einen Bezug dazu. Der Bezug ist die Ebene an der der Roboter mit dem Tool arbeitet. Die Einstellung des Userframes ist deutlich einfacher als die des Tools. Das Userframe 0 ist die Ebene auf der der Roboter steht. Möchte man mehrere Flächen nutzen so ist das Vermessen von Userframes notwendig. Das Userframe muss vor dem Teach im Programm immer eingestellt werden. Das Vermessen ist ähnlich der Dreipunktmethode beim Tool vermessen.

Menu -> Frames -> OTHER -> User Frame



Userframe = Werkstück (Arbeitsfläche)

SETUP Frames

User Frame Direct Entry 1/7

Frame Number: 1

1 Comment: **UFrame1**

2 X: 0.000

3 Y: 0.000

4 Z: 0.000

5 W: 0.000

6 P: 0.000

7 R: 0.000

Configuration: N D B, 0, 0, 0

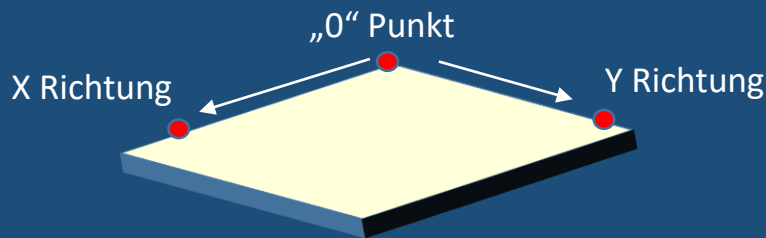
Active UFRAME \$MNUFRAMENUM[1] = 0

[TYPE] [METHOD] FRAME MOVE_TO RECORD

Comment: Benennung des Userframe

Methode zur Vermessung festlegen: Three Point

1. „0“ Punkt = Ursprung des Koordinatensystems festlegen
2. In X Richtung verfahren und Punkt festlegen
3. In Y Richtung verfahren und Punkt festlegen



SETUP Frames

User Frame Three Point 1/4

Frame Number: 1

X: 0.0 Y: 0.0 Z: 0.0

W: 0.0 P: 0.0 R: 0.0

Comment: **UFrame1**

Orient Origin Point: UNINIT

X Direction Point: UNINIT

Y Direction Point: UNINIT

Userframe einstellen

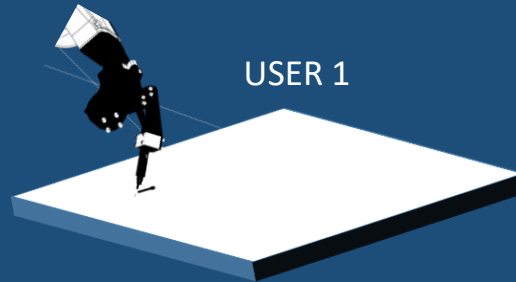
Userframe = Arbeitsfläche einstellen

Jetzt können das Userframe und damit die Arbeitsfläche eingegeben werden.
Nach der Eingabe schließt das Fenster automatisch.

Tool (.=10)	2
Jog	1
User	1



USER 2



USER 1



USER 3

Userframe löschen

SETUP Frames					
User	Frame	/ Direct Entry		2/9	
	X	Y	Z	Comment	
1	0.0	0.0	0.0	[UFrame1]
2	0.0	0.0	0.0	[UFrame2]
3	0.0	0.0	0.0	[UFrame3]
4	0.0	0.0	0.0	[UFrame4]
5	0.0	0.0	0.0	[UFrame5]
6	0.0	0.0	0.0	[UFrame6]
7	0.0	0.0	0.0	[UFrame7]
8	0.0	0.0	0.0	[UFrame8]
9	0.0	0.0	0.0	[UFrame9]

Active UFRAME \$MNUFRAMENUM[1] = 0

[TYPE] DETAIL [OTHER] CLEAR SETIND >

- Cursor auf das gewünschte Userframe setzen. (z.B. = 2)
- CLEAR drücken und mit YES bestätigen
(es werden die Koordinaten aber nicht der Kommentar gelöscht)
- Im Anschluss kann der Kommentare durch Bestätigung mit „YES“ gelöscht werden.