

# 四轴机器人校准原点

---

OTECH  
2018-6-4

# 问题背景

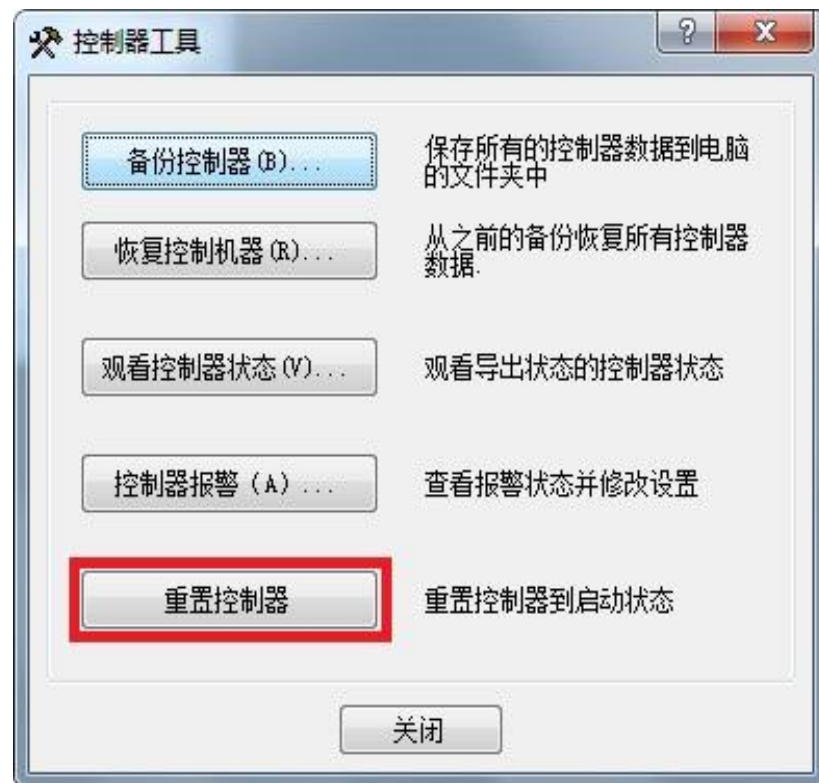
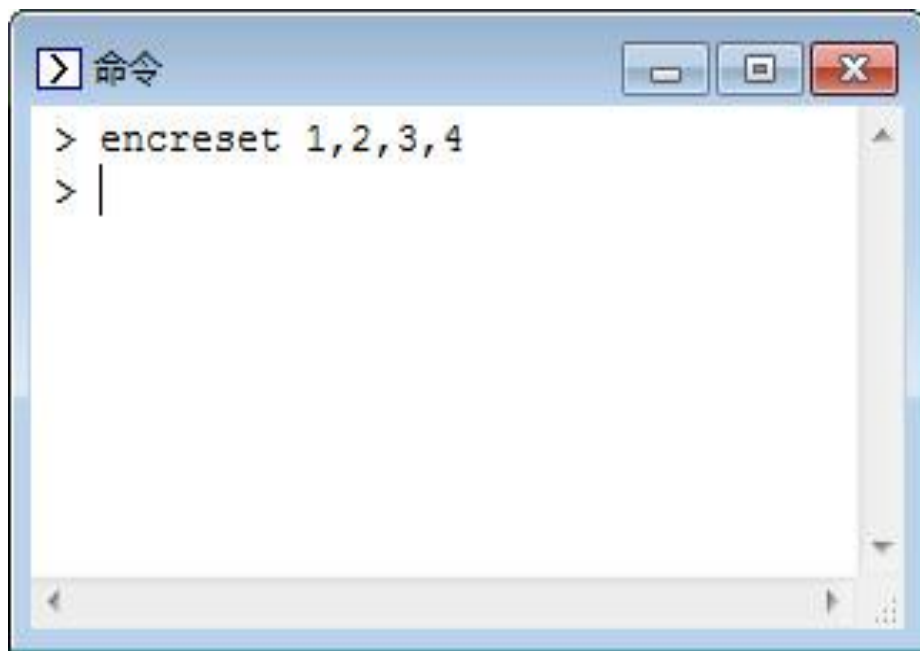
当机器人原点丢失后，所有示教的点位都不准确，需重新校准原点。



机器人原点丢失

# 操作步骤

1、打开RC软件，打开命令窗口，输入encreset 1,2,3,4后按Enter键，菜单栏选择工具-控制器-重置控制器，等待控制器重启完成。



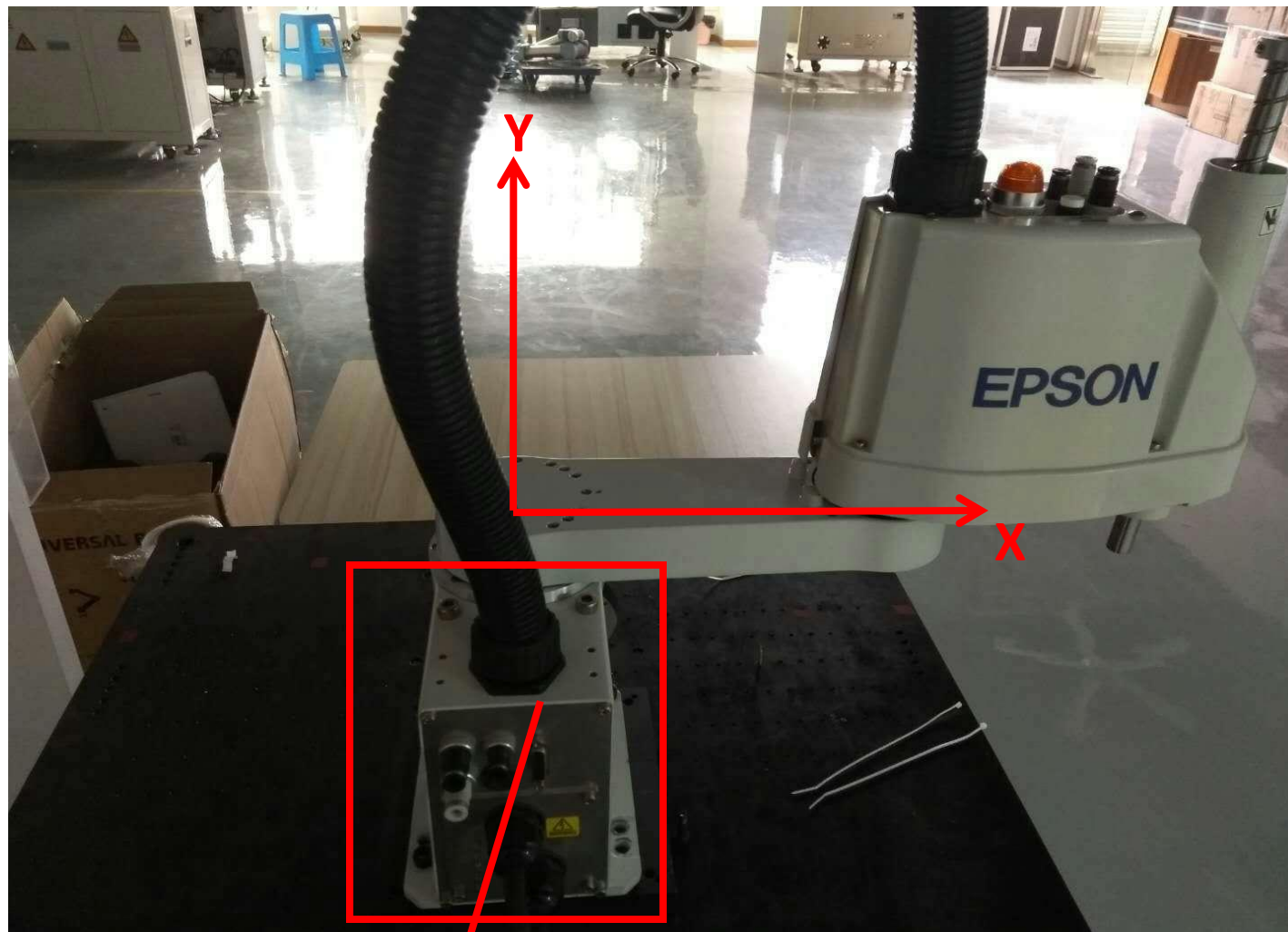
# 操作步骤

2、等待控制器重启完成后，打开机器人管理器，选择控制面板，点击motor on，点击释放所有，将机器人手动推到各轴原点位置。



# 操作步骤

3、手动将机器人推动下图位置，各轴原点位置如下图所示：



站在机器人底座后面查看，机器人第一轴往右90度是第一轴原点位置



机器人各轴原点位置正视图



机器人各轴原点位置侧视图



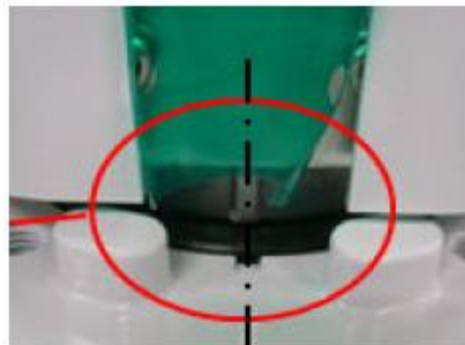
机器人各轴原点位置俯视图

# 操作步骤

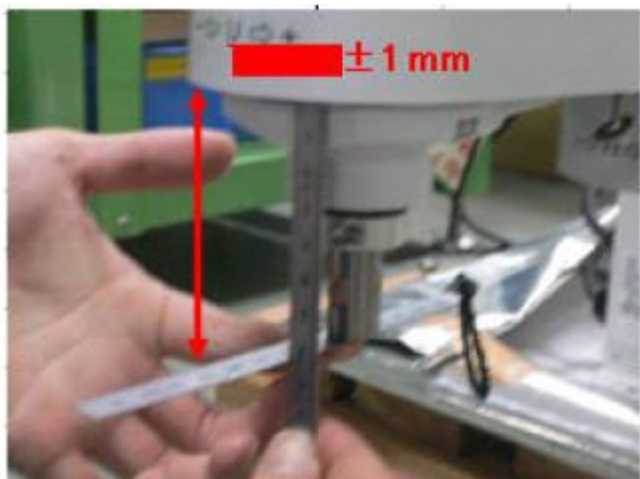
4、目测对准各轴原点位置。第一轴螺丝孔中心与凹槽中心对齐，第二轴销中心与凹槽中心对齐，第三轴根据实际的所需高度设置，第四轴丝杆凹槽中心与上面倒三角形的尖角对齐。



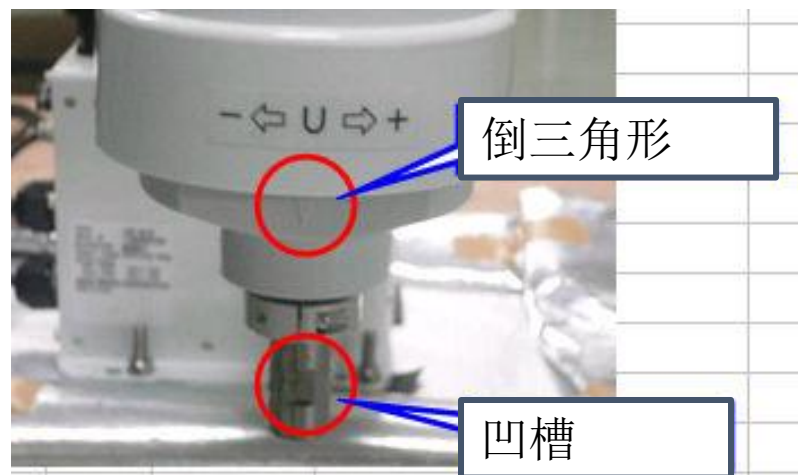
第一轴原点位置



第二轴原点位置



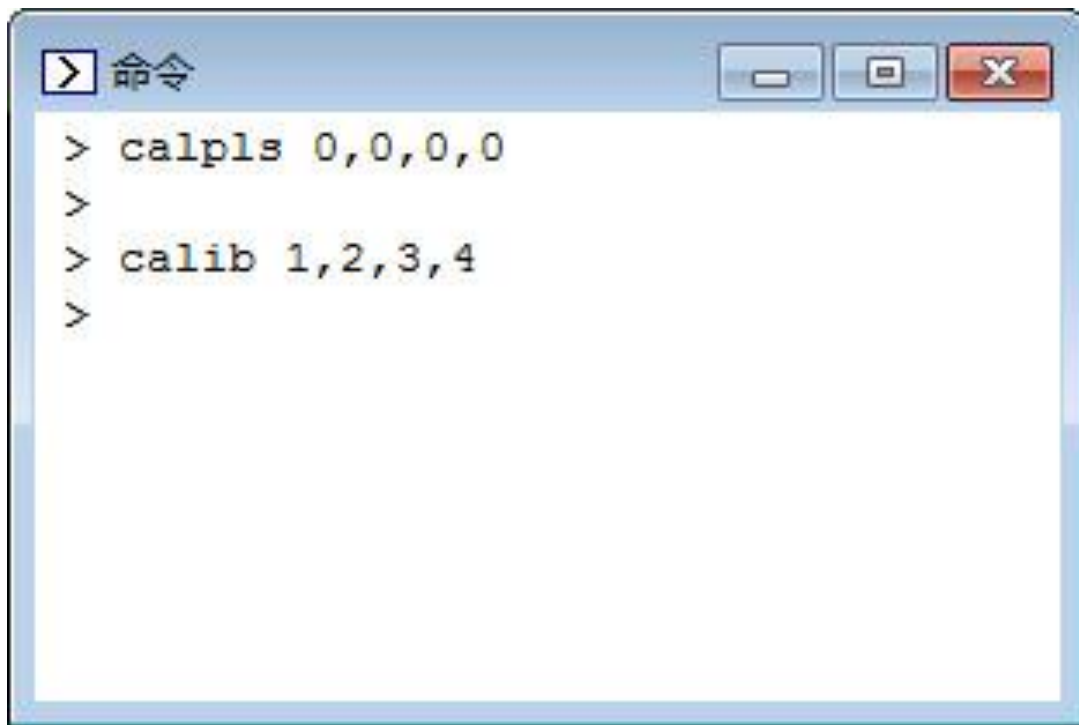
第三轴原点位置



第四轴原点位置

# 操作步骤

5、将机器人手动推动各轴原点位置后，打开命令窗口，输入calpls 0,0,0,0后按Enter键，接着输入calib 1,2,3,4后按Enter键。此时已完成四轴机器人的原点校准。



```
> 命令
> calpls 0,0,0,0
>
> calib 1,2,3,4
>
```

感谢您的聆听！

---