

速度精度设定用程序福利免费领取

随着我国制造业的不断发展和科技水平的飞速提升，工业机器人凭借着运行的高效性，被广泛应用于各个行业，以提高工业的生产效率。

而速度快、精度高的机器人具备更高的灵活性和更强的适应性，可以胜任更为复杂的加工工艺，帮助制造企业实现减员增效。因此，机器人的速度与精度对生产而言就显得尤为重要。

本期，川崎机器人为您准备了关于速度精度设定用程序的详细介绍，并在文末为大家送上限时福利——**速度精度设定用程序包**，赶快下滑了解吧！

通常程序的不足

目前，在现场使用中，对于轨迹的速度和精度的可变控制，通常都是在示教的位置之前，通过对每一步指定速度和精度，来实现对示教位置的每一步速度、精度控制。

通常的程序如图所示：



当存在有多个位置需要速度、精度可变的情况时，如果频繁地输入 SPEED、ACCURACY，将会大幅度增加程序的长度，而且不利于对程序进行维护及修改。

因此，为了后期维护工作的操作便捷，提高工作效率，我们特别制作了此次的**速度精度设定用程序**。

川崎机器人速度精度设定用程序

我们引入带参数的子程序，通过参数变化可实现对速度控制方式的变化，**同时不再对每一步编写速度精度，仅指定对应参数，实现速度、精度的控制**。操作更加简单，运行十分高效！

带参数的子程序示例：



aux(变量 1,变量 2,变量 3)分别按顺序制定了如下内容：
变量 1: 可使用 1-3 分别指定速度单位为 MM/S, s, %
变量 2: 指定速度值
变量 3: 指定精度值

如上 CALL aux(1, 20, 1), 则指定了对应下一步运动【LMOVE pick】将以速度 20MM/S、精度为 1 的方式运动至示教的【pick】点。

这样，我们在编写程序时对速度精度仅需要调用 aux 这一个子程序即可，最大限度节省了时间，提升了工作效率。

aux 带参数的子程序示例：



福利时刻

通过我们的介绍，大家对这款川崎机器人速度精度设定用程序模板也有了一定的了解，在此我们也有福利相送，只需通过识别下方二维码进行登记，经审批确认后，就可以免费领取这款速度精度设定用程序包。

申请链接



注：此链接 2 周内有效
 请在有效期内填写报名申请