



任务二 常用RAPID编程指令



任务二

常用RAPID编程指令

一. 直线运动控制

1. MoveL——让机器人做直线运动

MoveL用来让机器人TCP直线运动到给定的目标位置，当TCP仍旧固定的时候，该指令也可以重新给工具定方向。

该指令只能用在主任务T_ROB1，或者多运动系统的运动任务中。



任务二

常用RAPID编程指令

一. 直线运动控制

1. MoveL——让机器人做直线运动

指令书写格式为：

MoveL [\Conc] ToPoint [\ID] Speed [\V] | [\T] Zone [\Z] [\Inpos] Tool [\WObj] [\Corr]



任务二

常用RAPID编程指令

一. 直线运动控制

1. MoveL——让机器人做直线运动

指令书写格式为：

MoveL **[\Conc]** ToPoint [\ID] Speed [\V] | [\T] Zone [\Z] [\Inpos] Tool [\WObj] [\Corr]

- (1) **[\Conc]**: 并发事件，数据类型：**switch**当机器人运动的同时，后续的指令开始执行。该项目通常不使用，但是当使用飞点（flyby points）时，可以用来避免由CPU过载引起的不想要的停止。当使用高速度并且编程点相距较近时这是很有用的。例如，当不要求与外部设备通讯或外部设备和机器人通讯同步的时候，这个项目也很有用。使用项目**\Conc**的时候，连续的运动指令的数量限制为5个。在包括 **StorePath—RestorePath** 的程序段中不允许使用带有**\Conc**项目的运动指令。如果不使用该项目，并且**ToPoint**不是停止点，在机器人到达程序**zone**之前一段时间后续指令就开始执行了。



任务二

常用RAPID编程指令

一. 直线运动控制

1. MoveL——让机器人做直线运动

指令书写格式为：

```
MoveL [\Conc] ToPoint [\ID] Speed [\V] | [ \T] Zone [\Z] [\Inpos] Tool [\WObj] [\Corr]
```

(2) ToPoint: 数据类型为robtarget

机器人和外部轴的目标位置。定义为一个命名的位置或者直接存储在指令中（在指令中用*标记）。



任务二

常用RAPID编程指令

一. 直线运动控制

1. MoveL——让机器人做直线运动

指令书写格式为：

```
MoveL [\Conc] ToPoint [\ID] Speed [\V] | [ \T] Zone [\Z] [\Inpos] Tool [\WObj] [\Corr]
```

(3) [\ID]：同步ID，数据类型：identno

该项目必须使用在多运动系统中，如果并列了同步运动，则不允许在其他任何情况下使用。指定的ID号在所有协同的程序任务中必须相同。该ID号保证在routine中运动不会混乱。



任务二

常用RAPID编程指令

一. 直线运动控制

1.MoveL——让机器人做直线运动

指令书写格式为:

```
MoveL [\Conc] ToPoint [\ID] Speed [\V] | [ \T] Zone [\Z] [\Inpos] Tool [\WObj] [\Corr]
```

(4) Speed: 数据类型为speeddata
应用到运动中的速度数据。速度数据定义TCP、工具重新定向或者外部轴的速度。



任务二

常用RAPID编程指令

一. 直线运动控制

1. MoveL——让机器人做直线运动

指令书写格式为：

```
MoveL [\Conc] ToPoint [\ID] Speed [V] | [ \T] Zone [\Z] [\Inpos] Tool [\WObj] [\Corr]
```

(5) [V]：速度，数据类型：num

该项目用来在指令中直接指定 TCP 的速度，单位 mm/s。它用来代替速度数据中相应的速度。



任务二

常用RAPID编程指令

一. 直线运动控制

1. MoveL——让机器人做直线运动

指令书写格式为：

MoveL [\Conc] ToPoint [\ID] Speed [\V] | [\T] Zone [\Z] [\Inpos] Tool [\WObj] [\Corr]

(6) [T]: 时间，数据类型: num

该项目用来指定外部轴运动的总时间，单位秒。它代替相应的速度数据。



任务二

常用RAPID编程指令

一. 直线运动控制

1. MoveL——让机器人做直线运动

指令书写格式为：

MoveL [\Conc] ToPoint [\ID] Speed [\V] | [\T] **Zone** [\Z] [\Inpos] Tool [\WObj] [\Corr]

(7) Zone: 数据类型为zonedata
运动的 zone 数据。它描述产生的转角路径的大小。

以上内容仅为本文档的试下载部分，为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文，请访问：
<https://d.book118.com/935041140004012000>