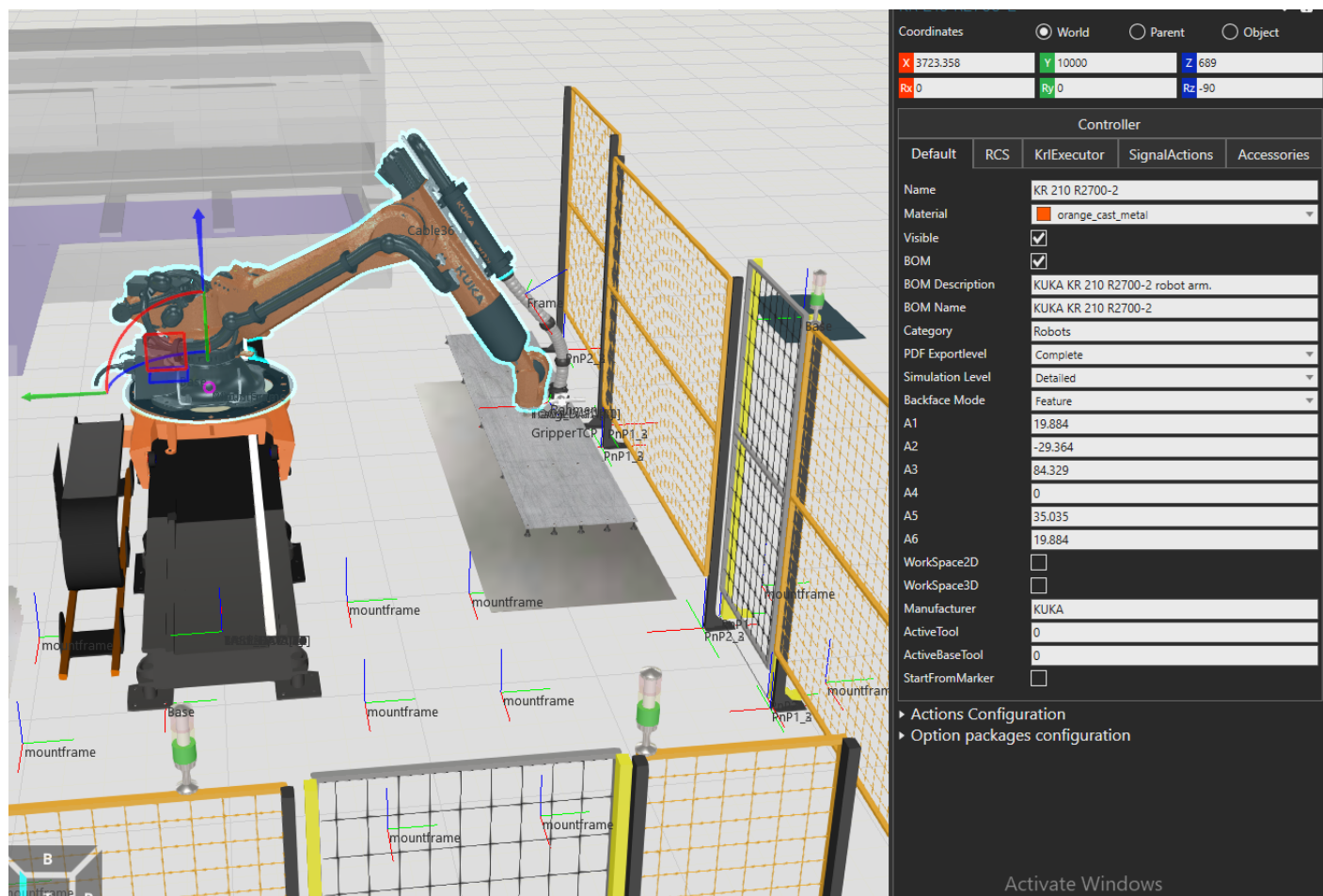


Захват инструментом

Часто бывает, что робот не захватывает деталь инструментом



Кликаем на робота

Выбираем Action Configuration

▼ Actions Configuration

Signal Actions

Output: 1

On True: Grasp

On False: Release

Grasp

Detection volume size: X 50 Y 50 Z 50

Using tool: TOOL_DATA[1]

Release

Gravity direction: 25

Определяем Detection volume. Часто его нужно увеличить по Z

Дальше задаем TCP для нужного TOOL, нажав на шестеренку справа от него

Jog

▼ Robot

KR 210 R2700-2

Coordinates: ☒ World ☐ Parent ☐ Object

X 3000	Y 8000	Z 750
Rx -180	Ry 0	Rz 90

Base: BASE_DATA[1] ⚙

Tool: TOOL_DATA[1] ⚙

Approach Axis: +Z

Status: 2 (010) select

Turn: 2 (000010)

External TCP: False

▼ Joints

Revision #1

Created 2025-04-15 07:11:35 UTC by Anton Shchepelin

Updated 2025-04-15 08:06:24 UTC by Anton Shchepelin