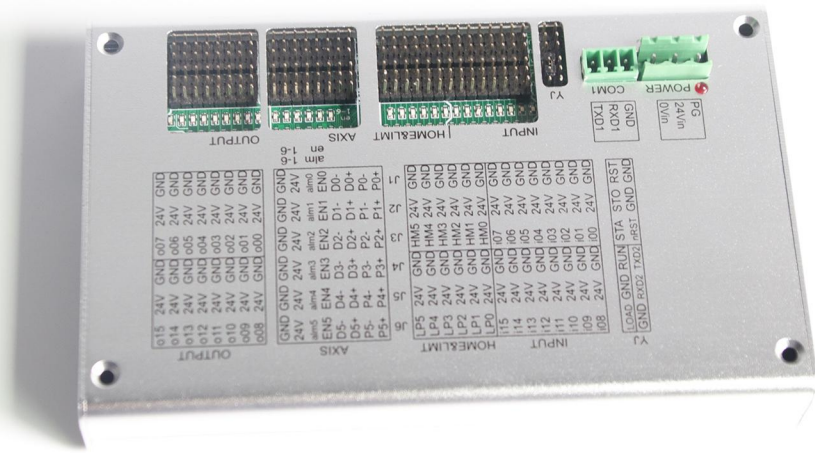


控制系统 Control System



STM-32系统功能特点

- 1.6自由度串联关节机械臂控制算法。
- 2.除具有普通型功能外，提供控制接口API说明和样例，适合自动化生产线集成和开发自己特色的操作软件等用户。
- 3.提供DLL函数接口，便于二次开发，并提供例程源码。
- 4.提供的控制软件直接使用，支持G代码操作

系统技术参数

控制轴数	机器人标准 6 轴；
示教盒	模式开关，安全开关，急停按钮；
接口	<ol style="list-style-type: none"> 1、I/O 输入点数； 2、16点专用输出； 3、16点专用输入； 4、机器人专用接线端子； 5、RS232 通讯、RS485 通讯；
操作模式	示教、再现、远程
编程模式	键盘输入、示教再现、工艺编程；
运动功能	点到点、直线、圆弧；
系统指令	运动、逻辑、运算、工艺；
坐标系	关节坐标、用户坐标、工具坐标、世界坐标
系统算法	<ol style="list-style-type: none"> 1、垂直多关节串联机器人； 2、垂直多关节平行四边形机器人； 3、垂直多关节 L 形手腕机器人； 4、极坐标机器人； 5、水平关节机器人（SCARA）； 6、DELTA 机器人； 7、特殊专用机器人；
应用领域	搬运、焊接、喷涂、码垛、切割、抛光打磨、锻压、浇铸等

