

品牌：RobotAnno

型号：RV624

### 控制器类型

6 轴伺服或步进马达及脉冲半闭环控制

6 路回零检测

6 路正极限位开关

6 路负极限位开关

### 控制参数

I/O 输入输出点数：

24 点专用输入

24 点专用输出

256 点远端串行传输输出/输入点界面

供电电压：24V

### 控制卡特点

6 自由度串联关节机械臂控制算法。

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。

提供 DLL 函数接口，便于二次开发，并提供例程源码。

提供的控制软件直接使用，支持 G 代码操作。

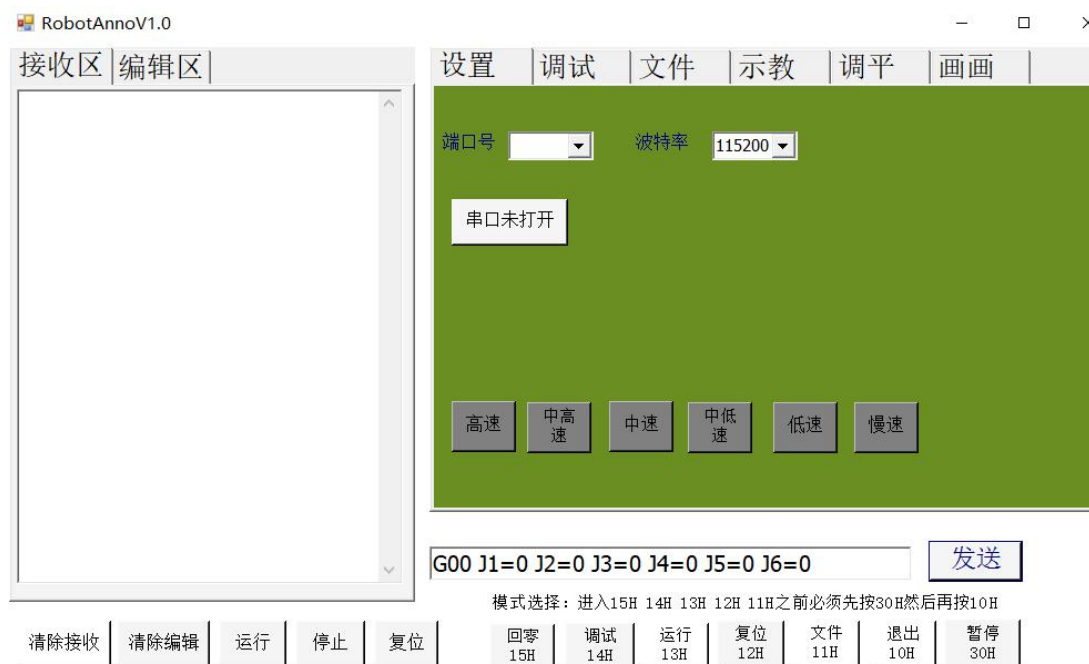
### 软件特点

支持多种操作系统，Windows, wince, linux, andriod 等，嵌入式系统开发首选。

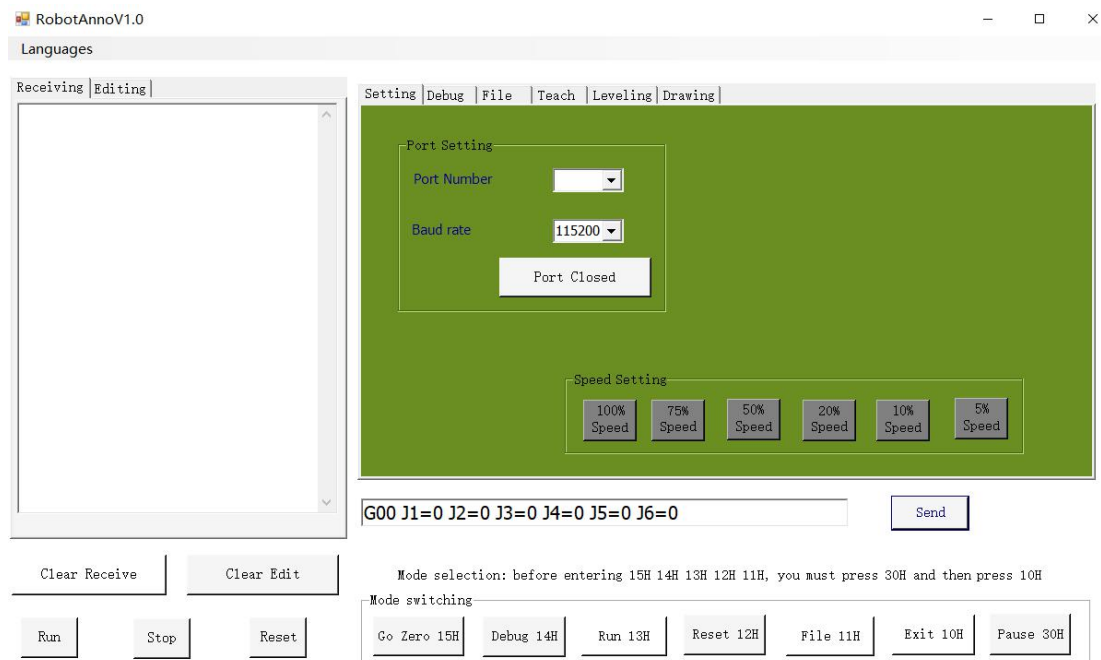
- Windows10 32, 64-bit
- Windows8 32, 64-bit
- Windows7 32, 64-bit
- Windows XP and XP 64-bit

- Server 2003, XP and Server 2008
- Windows CE 4.2, 5.0, 6.0 and 7.0

## 上位机软件界面



## 英文版



## 软件功能

单条指令控制，文件模式下发控制（离线控制），示教控制，机械臂调平，绘画功能

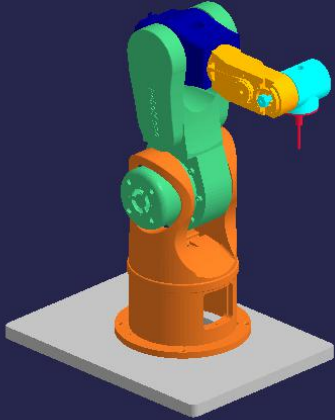
## 配套仿真软件

安诺控制器配套仿真操作软件，可实现 UG 编程转换代码，输入到仿真软件进行仿真，

在线同步控制器进行控制。

Anno-VRSimulator

File View Settings Tools Help



基本控制 正向运动学控制

Joint1  
-180 180

Joint2  
-40 190

Joint3  
-150 30

Joint4  
-180 180

Joint5  
90 300

Joint6  
-400 400

末端坐标

X	219.50	A	0.00
Y	24.50	B	-0.00
Z	358.50	C	-0.00

等效矩阵

1.00	-0.00	-0.00	219.5
-0.00	1.00	-0.00	24.50
0.00	0.00	1.00	358.5
0.00	0.00	0.00	1.00