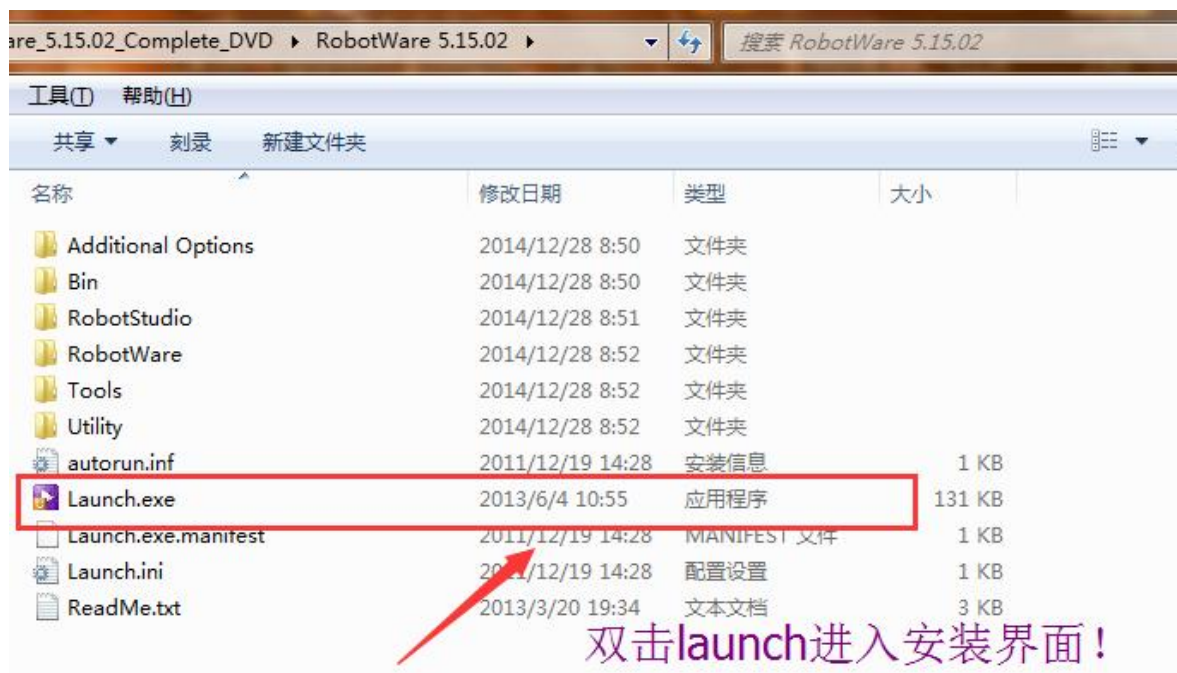




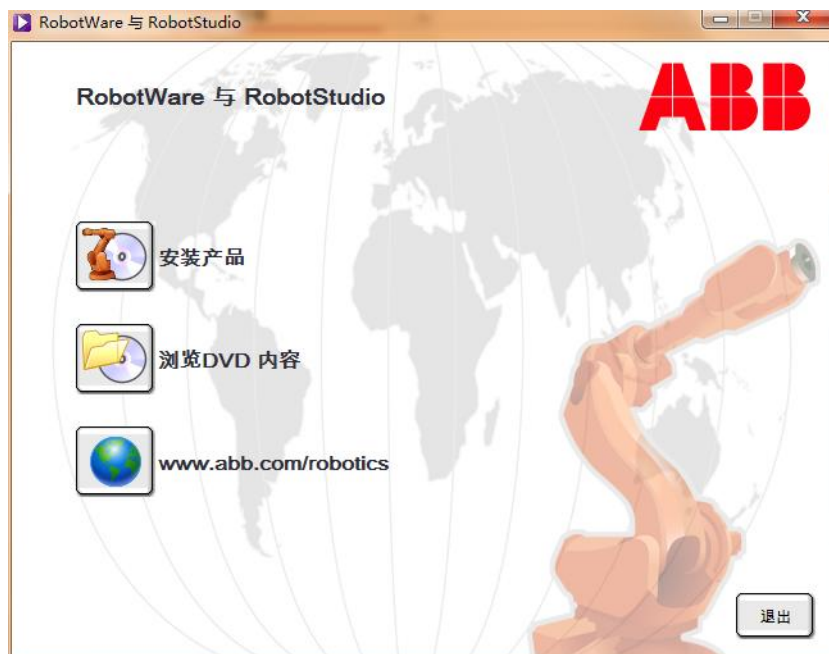
Abb RobotStudio安装

- (1) 各个版本的robot安装方式是一样的。
- (2) 解压安装包
- (3) 双击Launch进入安装界面





- (4) 选择语言为中文
- (5) 安装



- (6) 选择安装产品





(7) 首先安装RobotWare



(8) 点击“下一步”

(9) 点击“下一步”

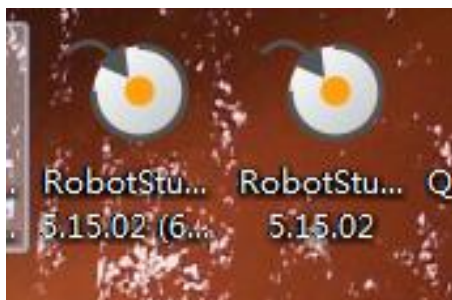
(10) 在选择安装路径时只需要把C改为D就可以了。

(11) 安装robot完毕后安装robotstudio回到初始界面

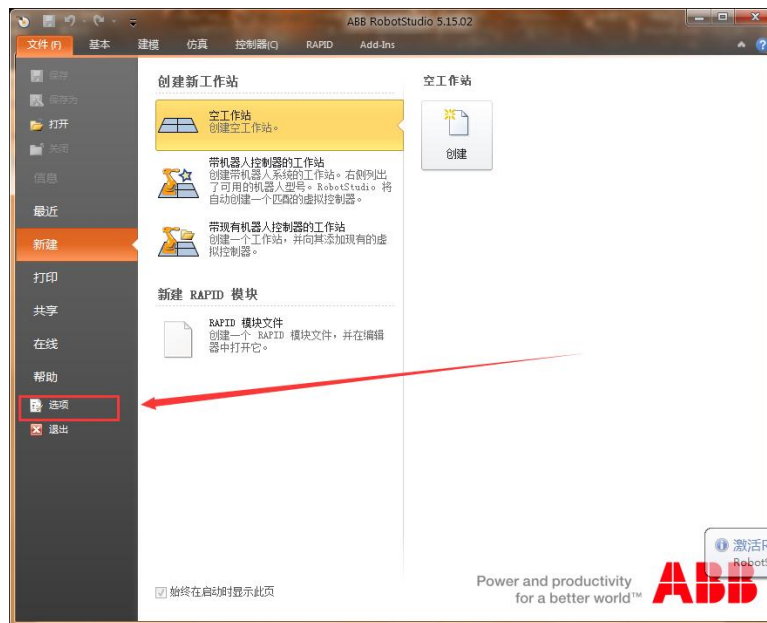




- (12) 安装robotstudio
- (13) 点击“下一步”
- (14) 点击“下一步”
- (15) 将路径的C改为D，方法如上
- (16) 64位windows系统会出现两个图标

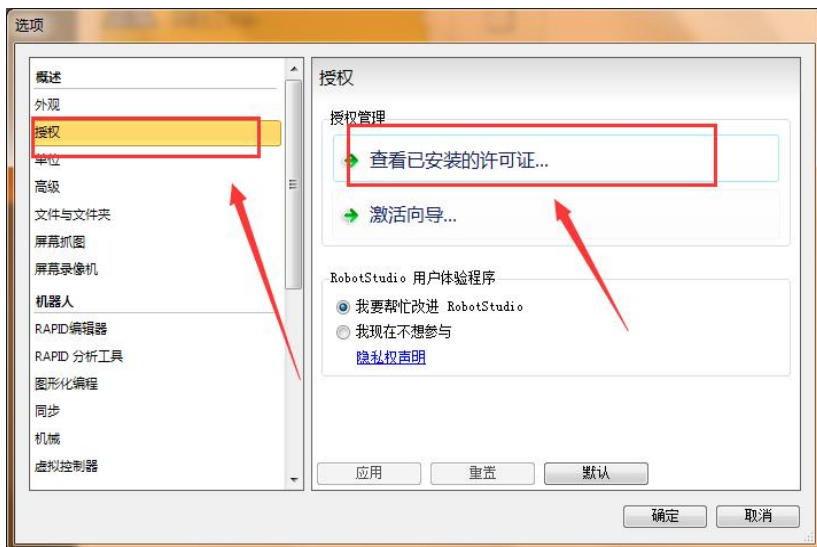


- (17) 可以同时使用
- (18) 32位系统只有一个图标，还是正常使用。
- (19) 打开软件点击“选项”





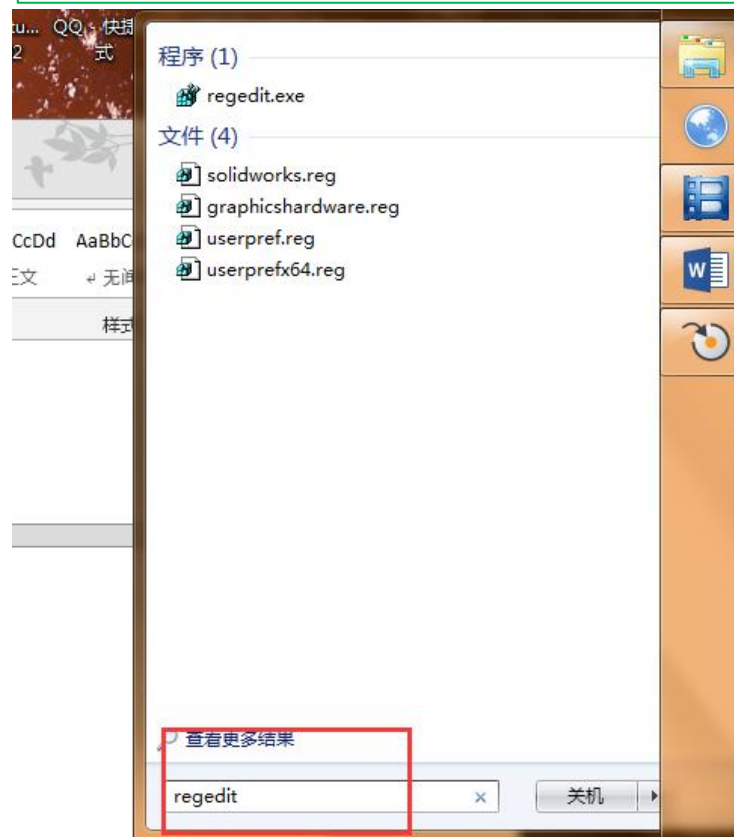
(20) 点击“授权”



(21) 查看软件使用到期时间

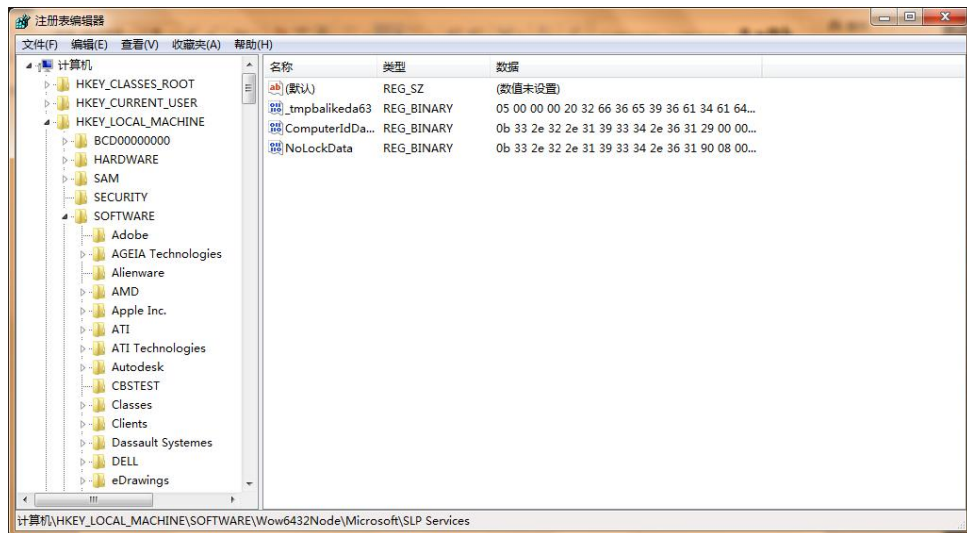
(22) 关闭软件，破解开始

(23) 在开始下，输入“regedit”回车

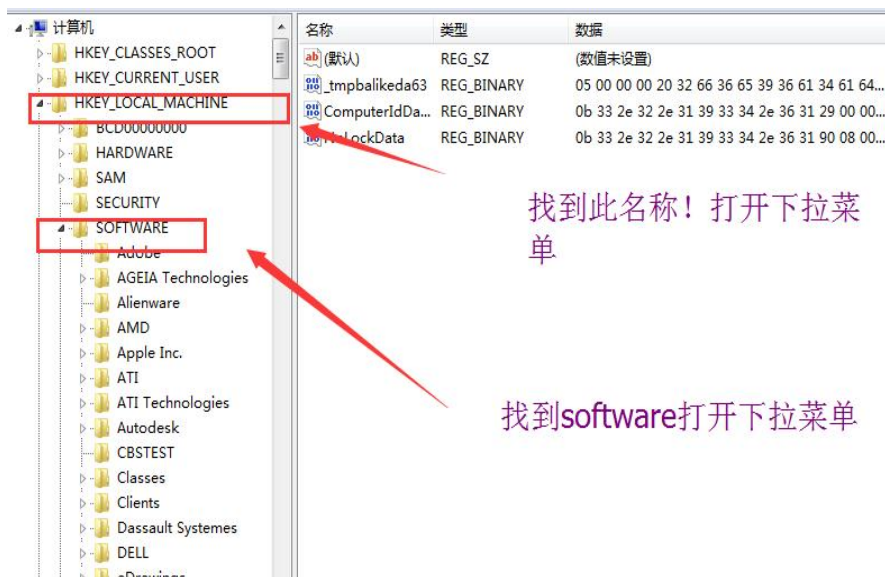




(24) 进入注册表编辑器

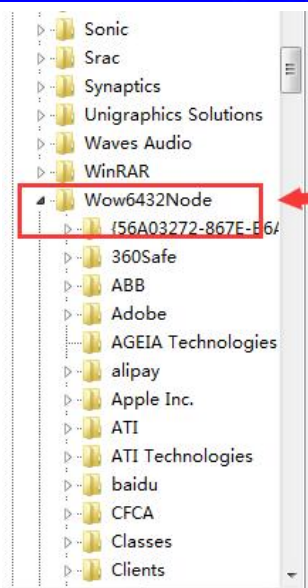


(25) 在这里32位系统和64位系统注册表文件路径有所不同，现在以64位系统为例





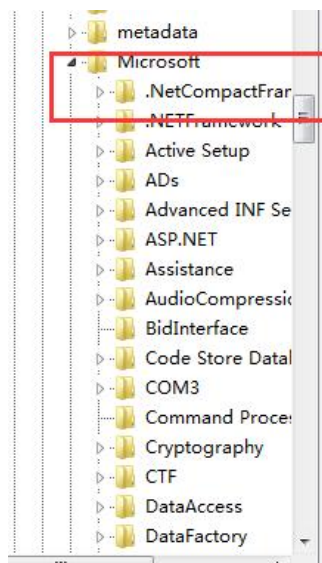
(26)



ComputerIdDa...	REG_BINARY	0b 33 2e 32 2e 31 39 33 34 2e 36 31 29 00 00...
NoLockData	REG_BINARY	0b 33 2e 32 2e 31 39 33 34 2e 36 31 90 08 00...

64位系统找到此文件打开
下拉菜单，32位有所不同
无此文件直接跳到下一步

(27)

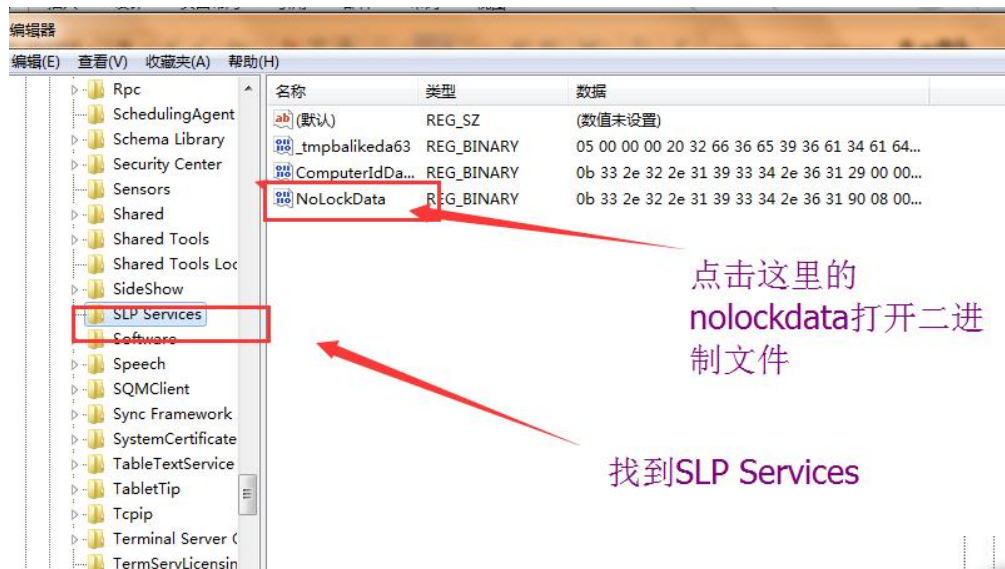


NoLockData	REG_BINARY	0b 33 2e 32 2e 31 39 33 34 2e 36 31 90 08 00...
------------	------------	---

在下拉菜单里找到microsoft文
件打开下拉菜单



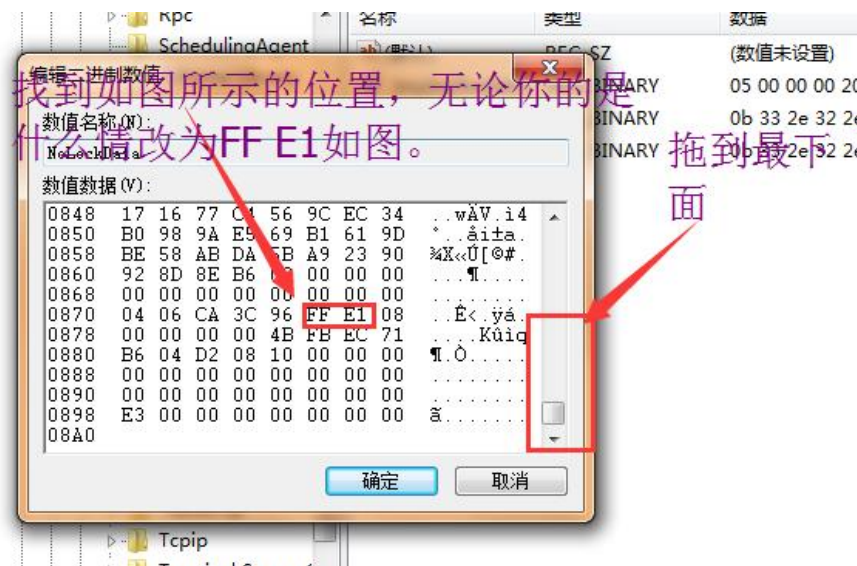
(28)



点击这里的
nolockdata打开二进
制文件

找到SLP Services

(29) 双击打开后进入编辑

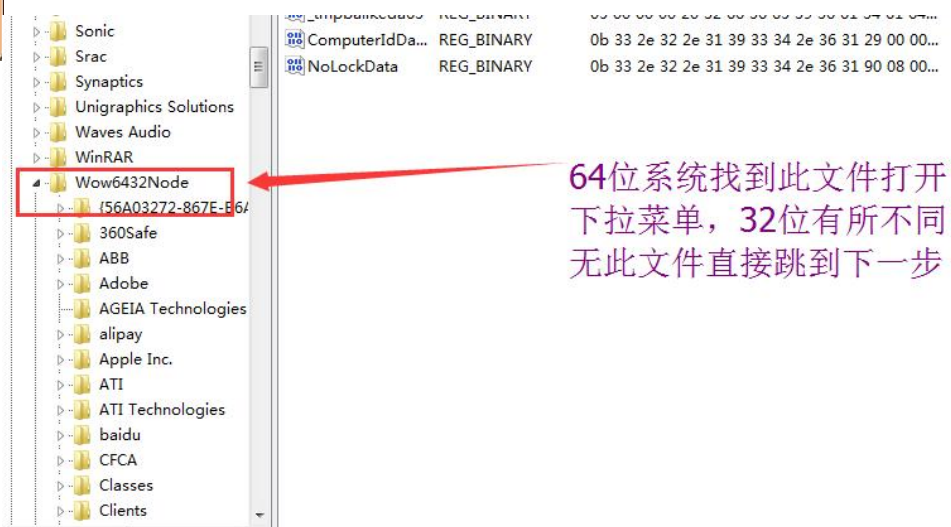




- (30) 破解完毕后打开Robot
- (31) 选项->授权->查看已安装许可证



- (32) 时间变为2029年破解成功
- (33) 注意：32位系统没有此步骤，直接跳到下一步





了解工业机器人仿真技术

工业自动化的市场竞争压力日益加剧，客户在生产中要求更高的效率，以降低价格，提高质量。如今让机器人编程在新产品生产之始花费时间检测或试运行是行不通的，因为这意味着要停止现有的生产以对新的或修改的部件进行编程。不首先验证到达距离及工作区域，而冒险制造刀具和固定装置已不再是首选方法。现代生产厂家在设计阶段就会对新部件的可制造性进行检查。在为机器人编程时，离线编程可与建立机器人应用系统同时进行。



在产品制造的同时对机器人系统进行编程，可提早开始产品生产，缩短上市时间。离线编程在实际机器人安装前，通过可视化及可确认的解决方案和布局来降低风险，并通过创建更加精确的路径来获得更高的部件质量。为实现真正的离线编程，RobotStudio采用了ABB Virtual Robot技术。ABB在十多年前就已经发明了Virtual Robot技术。RobotStudio是市场上离线编程的领先产品。通过新的编程方法，ABB正在世界范围内建立机器人编程标准。



在RobotStudio中可实现以下的主要功能:

1) CAD导入。RobotStudio可轻易地以各种主要的CAD格式导入数据,包括IGES、STEP、VRML、ACIS和CATIA。通过使用此类非常精确的3D模型数据,机器人程序设计员可以生成更为精确的机器人程序,从而提供产品质量。

2) 自动路径生成。这是RobotStudio最节省时间的功能之一。通过使用待加工部件的CAD模型,可在短短几分钟内自动生成跟踪曲线所需的机器人位置。如果人工执行此项任务,则可能需要数小时或数天。

3) 自动分析伸展能力。此便捷功能可让操作者灵活移动机器人或工件,直至所有位置均可达到。可在短短几分钟内验证和优化工作单元布局。

4) 碰撞检测。在RobotStudio中,可以对机器人在运动过程中是否可能与周边设备发生碰撞进行一个验证与确认,以确保机器人离线编程得出的程序的可用性。

5) 在线作业。使用RobotStudio与真实的机器人进行连接通信,对机器人进行便捷的监控、程序修改、参数设定、文件传送及备份恢复的操作,使调试与维护工作更轻松。

6) 模拟仿真。根据设计,在RobotStudio中进行工业机器人工作站的运作模拟仿真以及周期节拍,为工程的实施提供真实的验证。

7) 应用功能包。针对不同的应用推出功能强大的工艺功能包,将机器人更好地与工艺应用进行有效的融合。

8) 二次开发。提供功能强大的二次开发平台,使机器人应用实现更多的可能,满足机器人的科研需要。