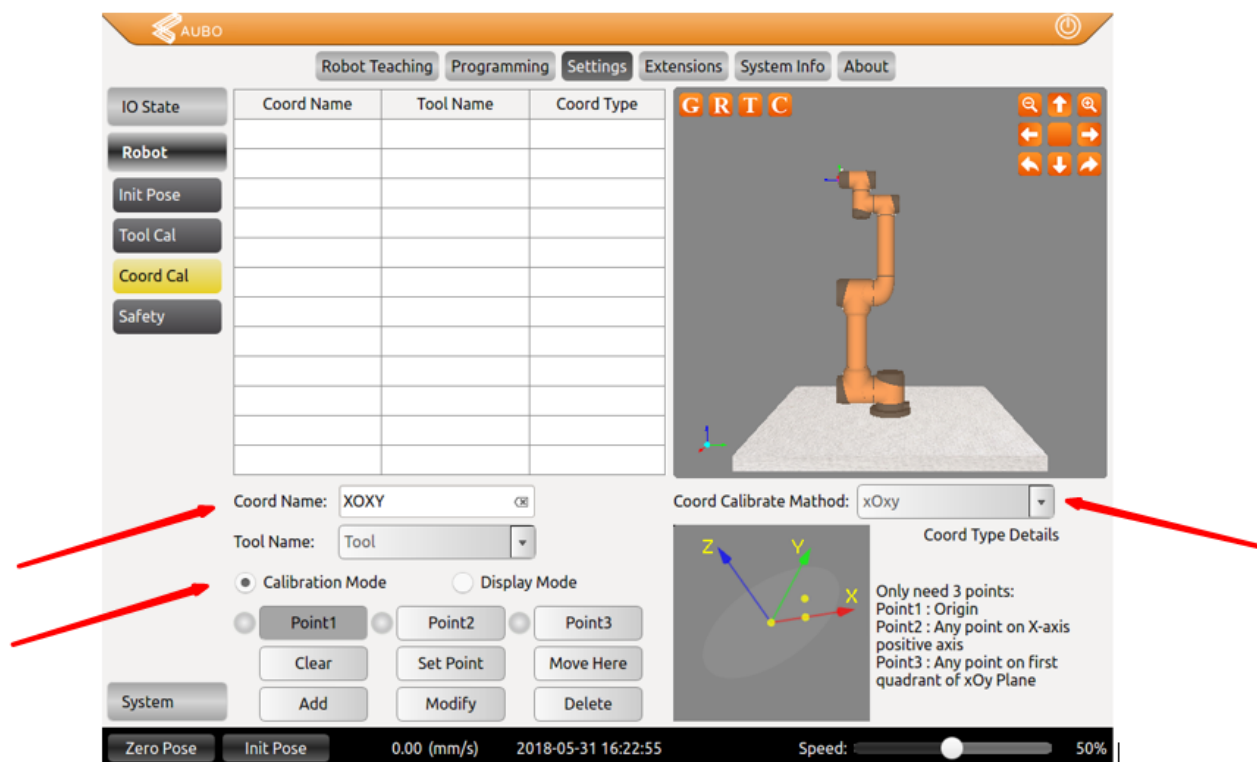


Kalibrace souřadného systému

Přejdeme do **Settings** → **Robot** → **Coord Cal**



Do políčka **Coord Name** napíšeme jméno kalibrace a v menu **Tool Name** vybereme nástroj pro který chceme kalibraci provést.

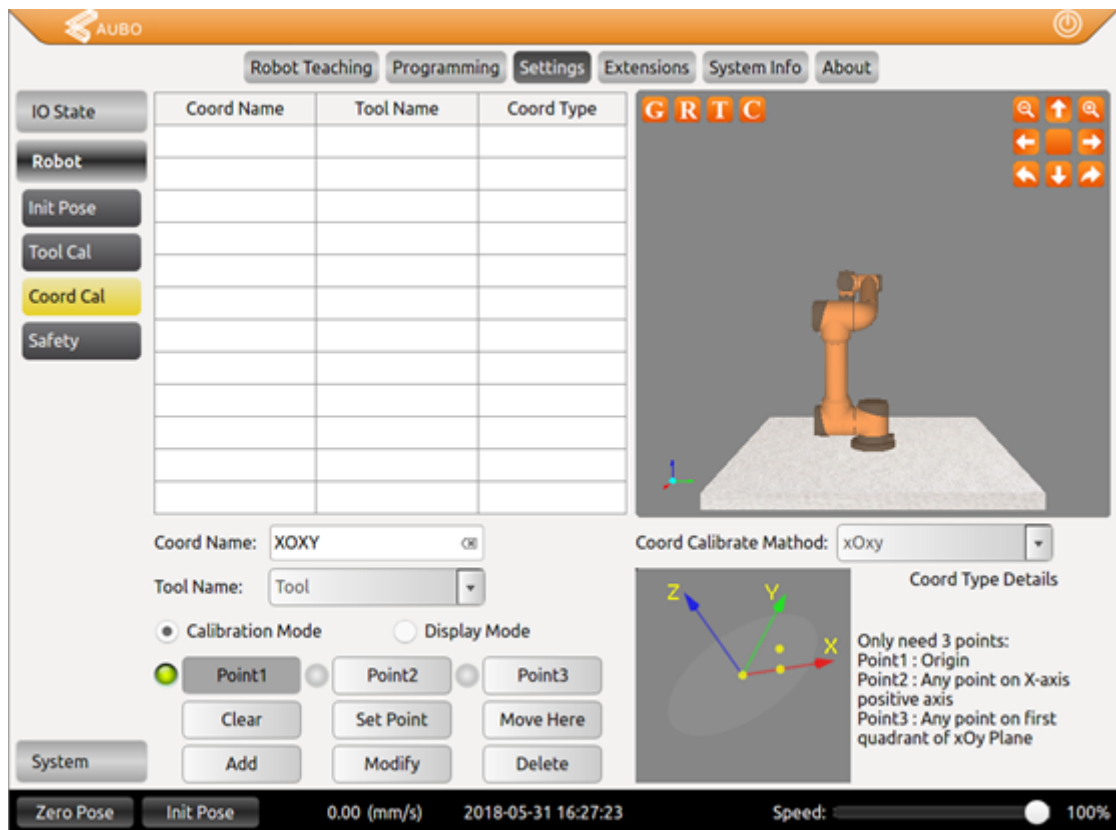
Zaklikneme **Calibration Mode**.

V menu **Coord Calibrate Method** vyberem typ kalibrace. Kalibrace se vždy skládá se tři bodů, přičemž typ napovídá o jaké body jde. První malé písmeno znamená bod na dané ose, písmeno O znamená počátek souřadného systému. Na třetím místě může být jedno nebo dvě písmena. Pokud je jedno znamená to opět bod na dané ose, dvě písmena znamenají, že je nutno zadat bod ležící v prvním kvadrantu plochy definované těmito osami.

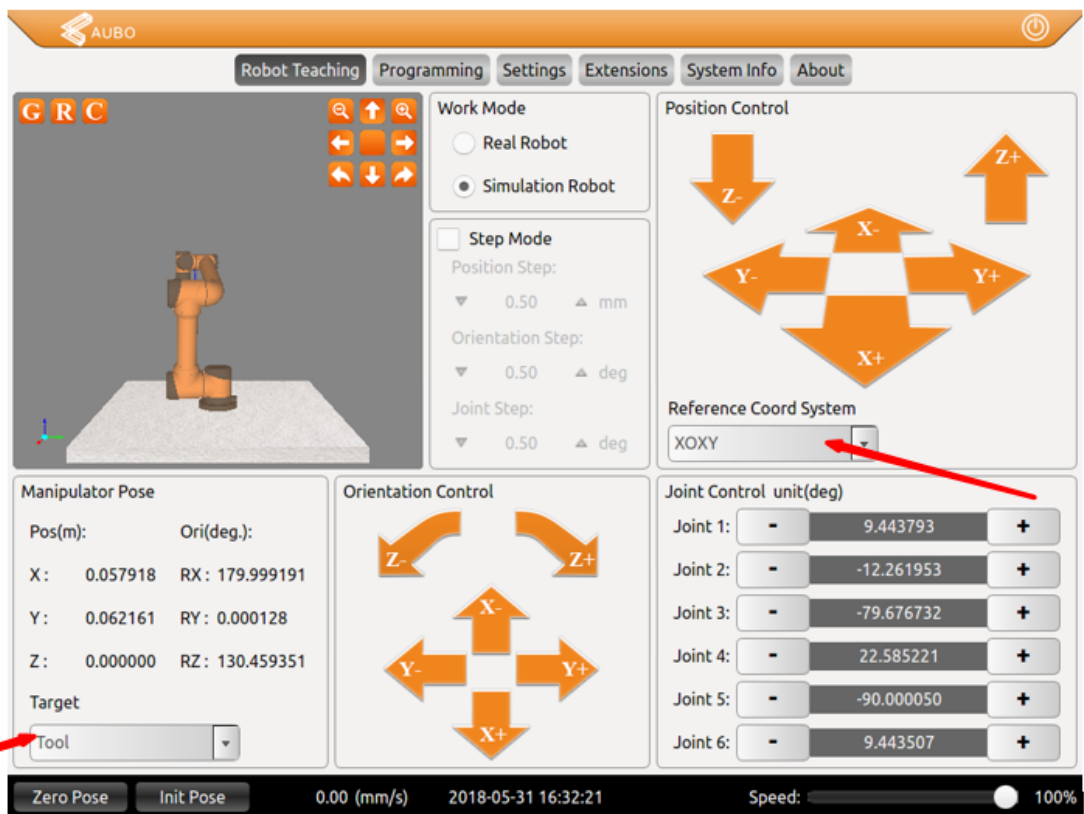
Body se vždy zadávají v pořadí počátek (O), bod zapsaný před počátkem a bod zapsaný po počátku. Příklad: Pro typ xOxy zadáme body v pořadí O – x – xy. Pro typ xOy je pořadí O – x – y.

Klikneme na **Point1** a následně na tlačítko **Set Point**, které nás přepne to módu navigace a navedeme robota na požadovaný bod. Poté pomocí tlačítka **Confirm** potvrdíme. Zelená ikonka indikuje, že vše proběhlo v pořádku. Postup opakujeme pro body **Point2** a **Point3**.

Pokud jsou všechny body zadány správně (tři zelená světla), tak můžeme pomocí tlačítka **Add** kalibraci potvrdit.



Novou kalibraci můžeme vyzkoušet v záložce **Robot Teaching**.



Odkaz na video-návod - https://www.youtube.com/watch?v=TZ_Y65p0CNI