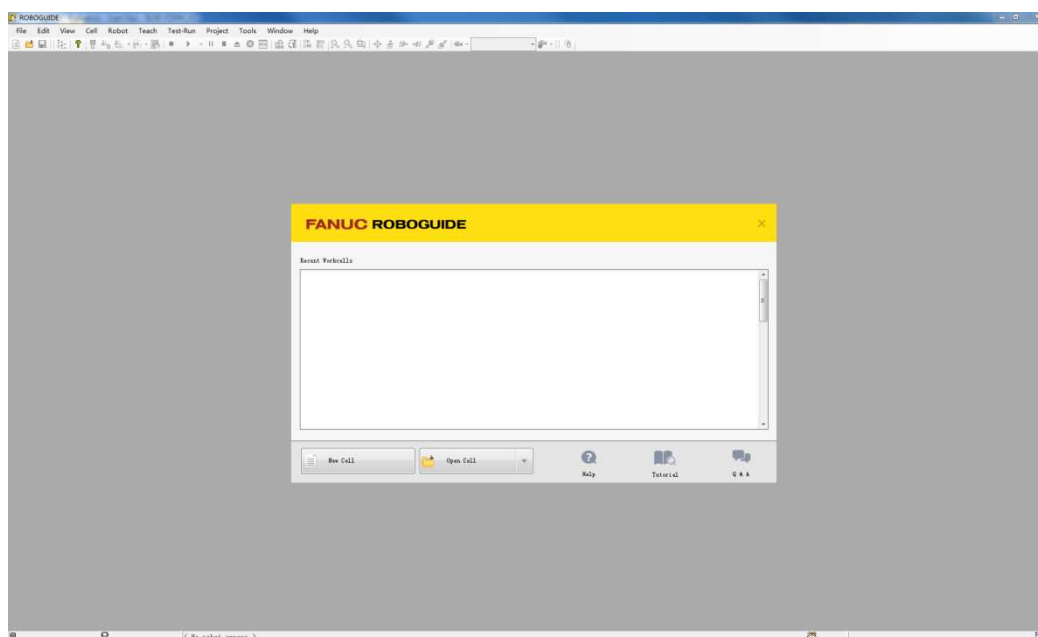


最后在上图中选择需要安装的机器人软件版本，点击 **Next**；

在最后一个界面中继续点击 **NEXT** 就开始安装软件，软件安装完成后点击 **Finish** 并重启电脑就可以使用 **Roboguide** 进行仿真了。

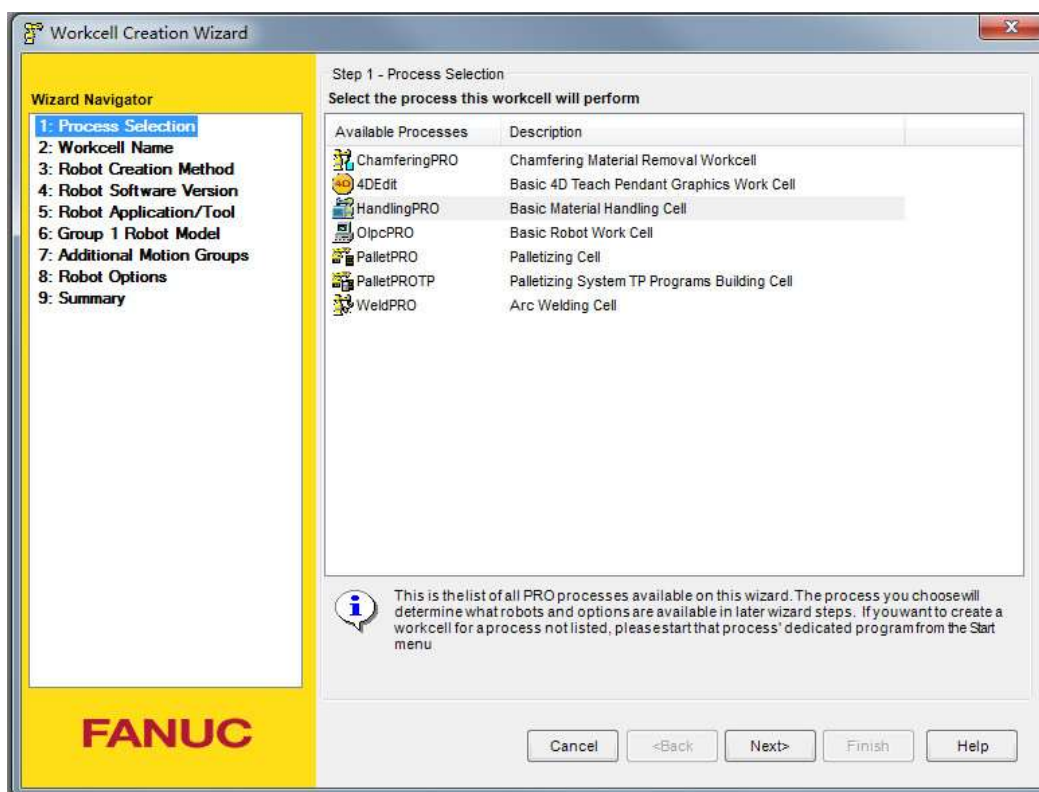
2.2 新建 Work cell

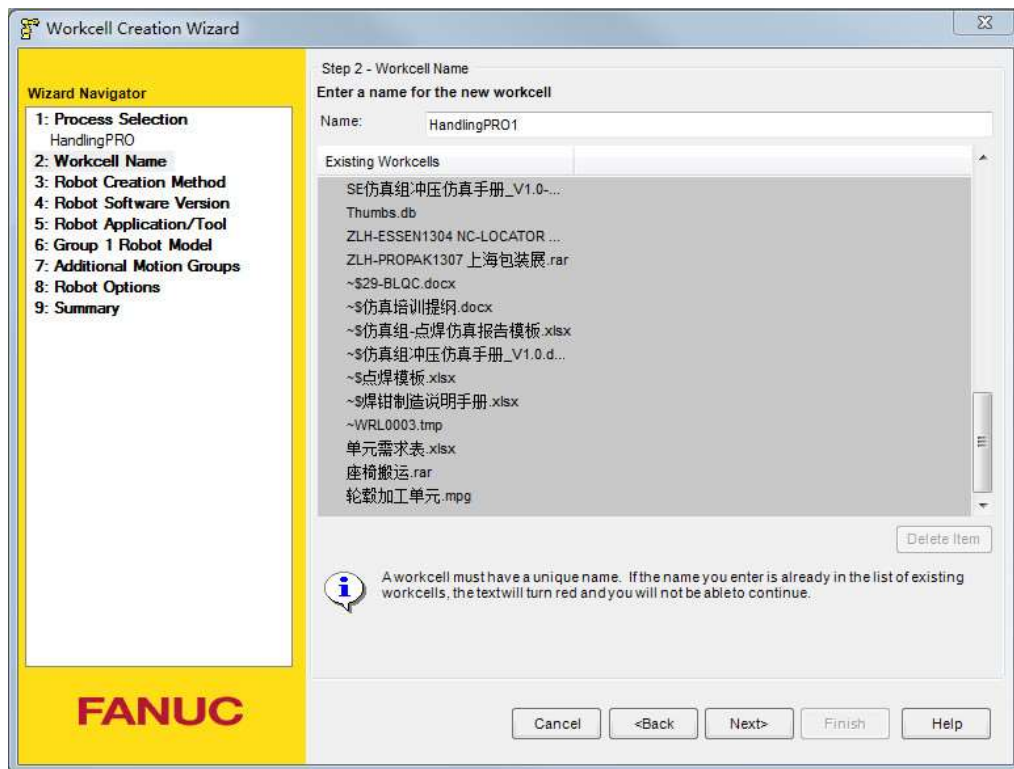
打开 **ROBOGUIDE** 后会出现如下界面。



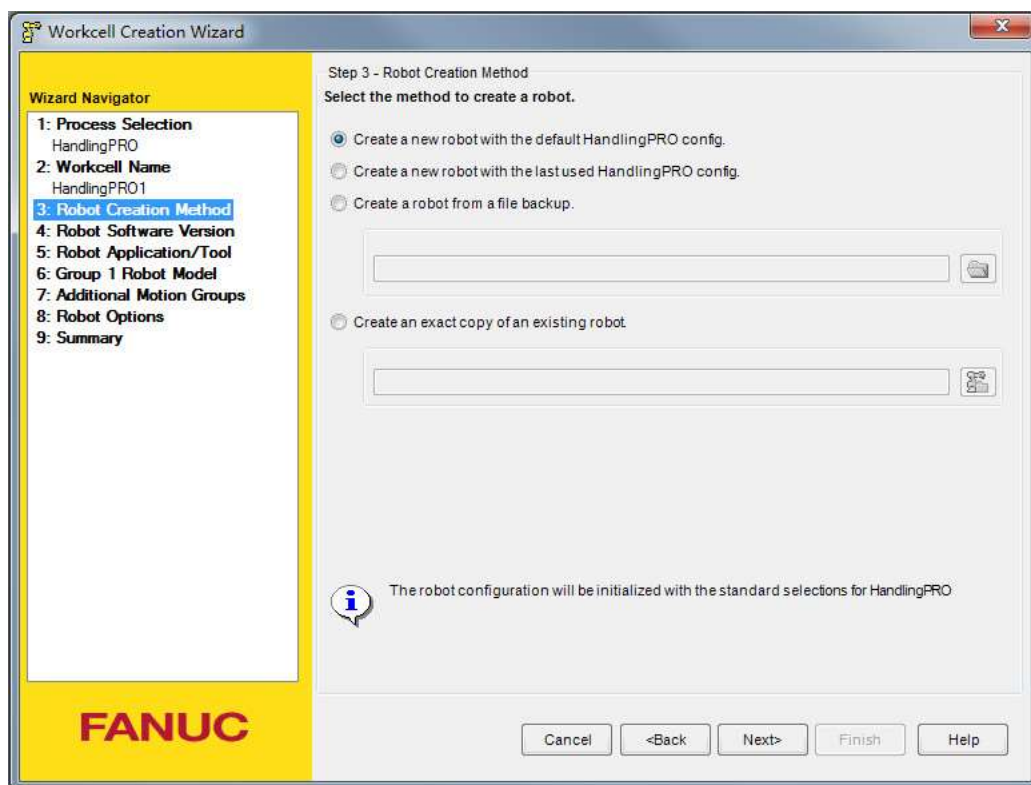
界面中间有一个快捷对话框，对话框内空白部分会显示最近使用过的 Workcell，可以快捷地打开。对话框下方两个快捷按钮分别是 **New Cell**（新建仿真环境）以及 **Open Cell**（打开已有仿真环境）。

点击 New Cell 之后出现以下界面，在第一项设置中选择仿真项目的类型（基本分为打磨、搬运、基础、码垛、弧焊，若项目为点焊，则此处选择搬运软件），确定后单击 Next 进入下一个步骤；





第二项设置为仿真环境的名称，在上图中的 Name 栏中输入文字即可对仿真进行命名。命名完成后单击 Next 进入下一项选择机器人的创建方式，如下图：

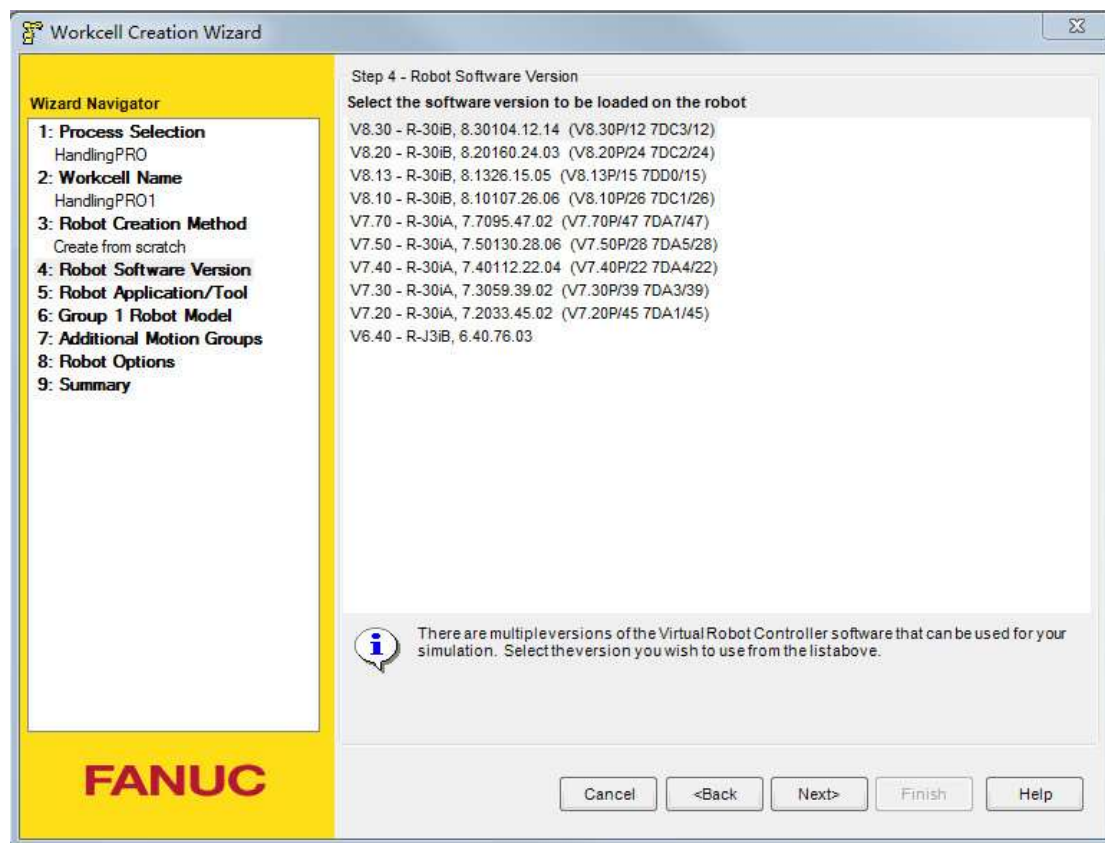


图中各个选项分别为：

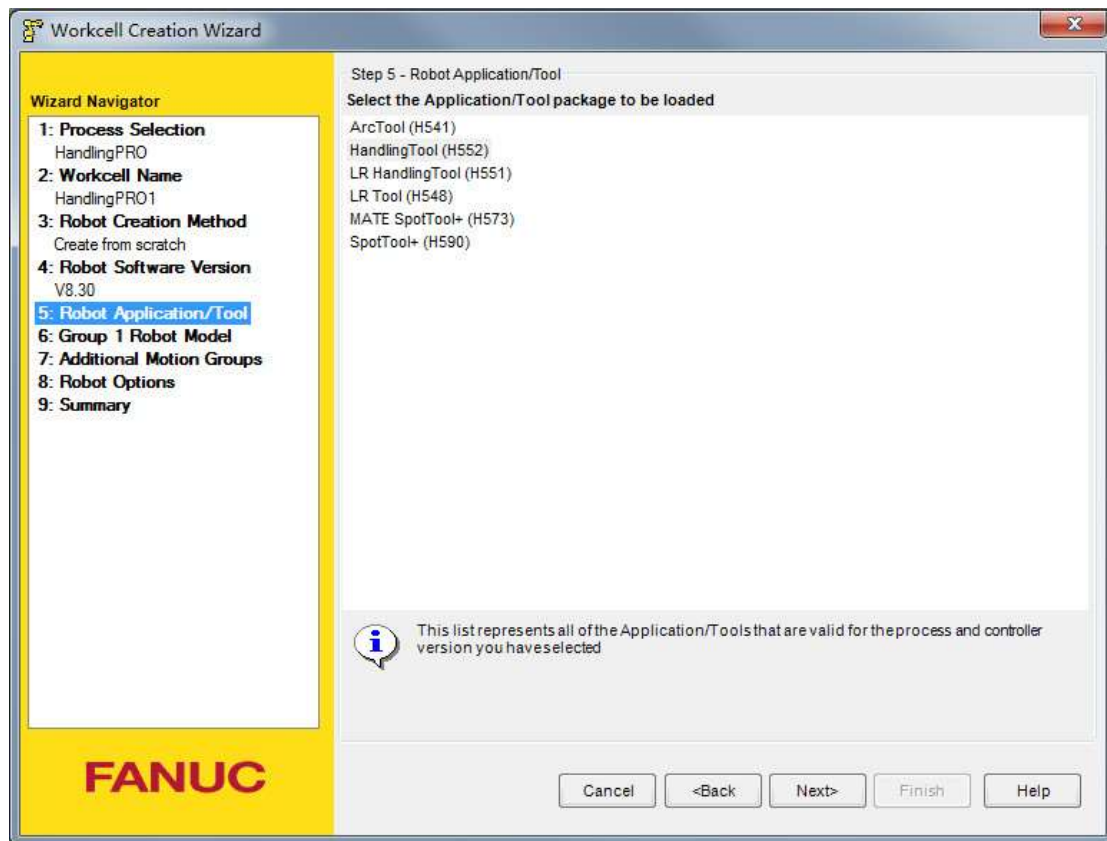
1. 第一项“以默认配置流程新建一个机器人”；

- 2.第二项 “以上一个建立的机器人配置复制一个机器人”;
- 3.第三项 “以备份中的配置新建一个机器人”;
- 4.第四项 “复制一个已有的机器人”;

一般新建仿真时都选用第一项，创建一个新的机器人，确认后单击 **Next** 进入下一个界面。



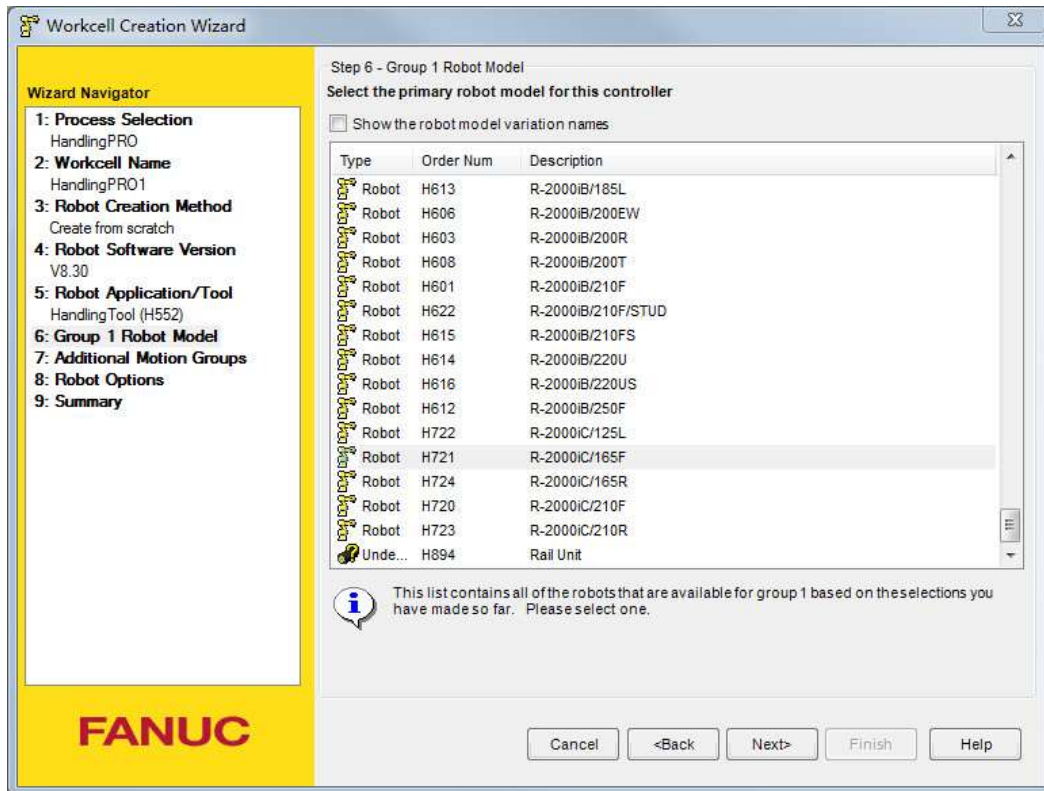
第四项设置为在这个界面下选择一个机器人的软件版本，一般选择最高版本，单击 **Next** 进入下一个界面。



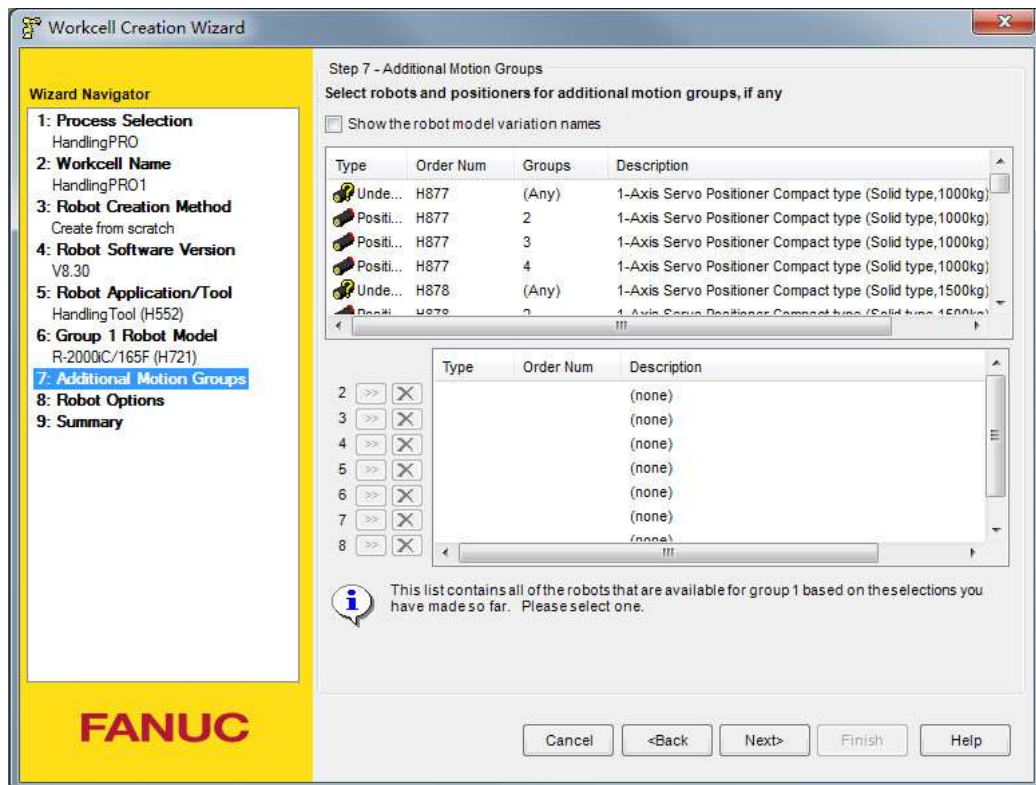
设置完软件版本之后第五项是设置机器人的应用类型，在上图的界面中根据项目的需要选择对应的应用类型，图中的应用类型分别为：

1. 弧焊软件包；
2. 搬运软件包；
3. LR 机器人搬运软件包；
4. LR 机器人基础软件包；
5. MATE 柜点焊软件包；
6. 点焊软件包。

选择需要的软件包类型，然后单击 Next 进入下一个选择界面。



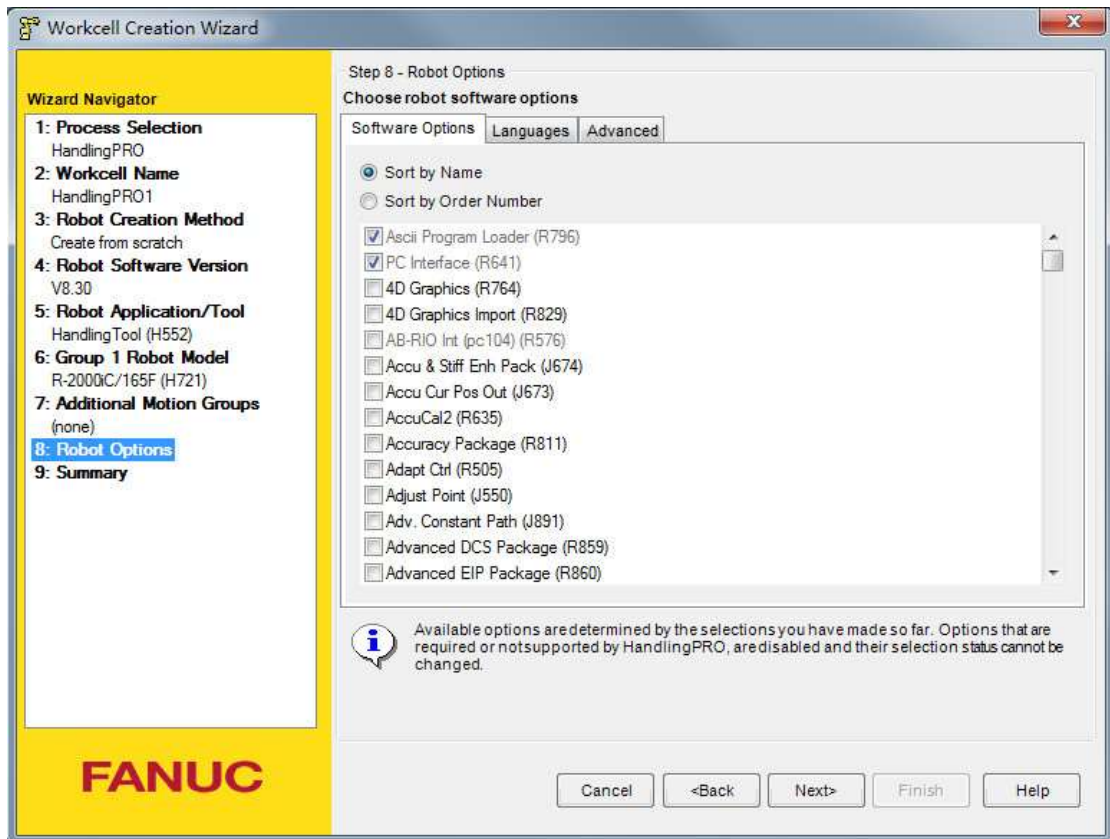
选择机器人型号是设置的第六项，在图中右边的列表中选择仿真所用的机器人型号，这里几乎包含了所有的机器人类型，如果选型错误，可以在创建之后再更改。单击 Next 进入下一个选择界面。



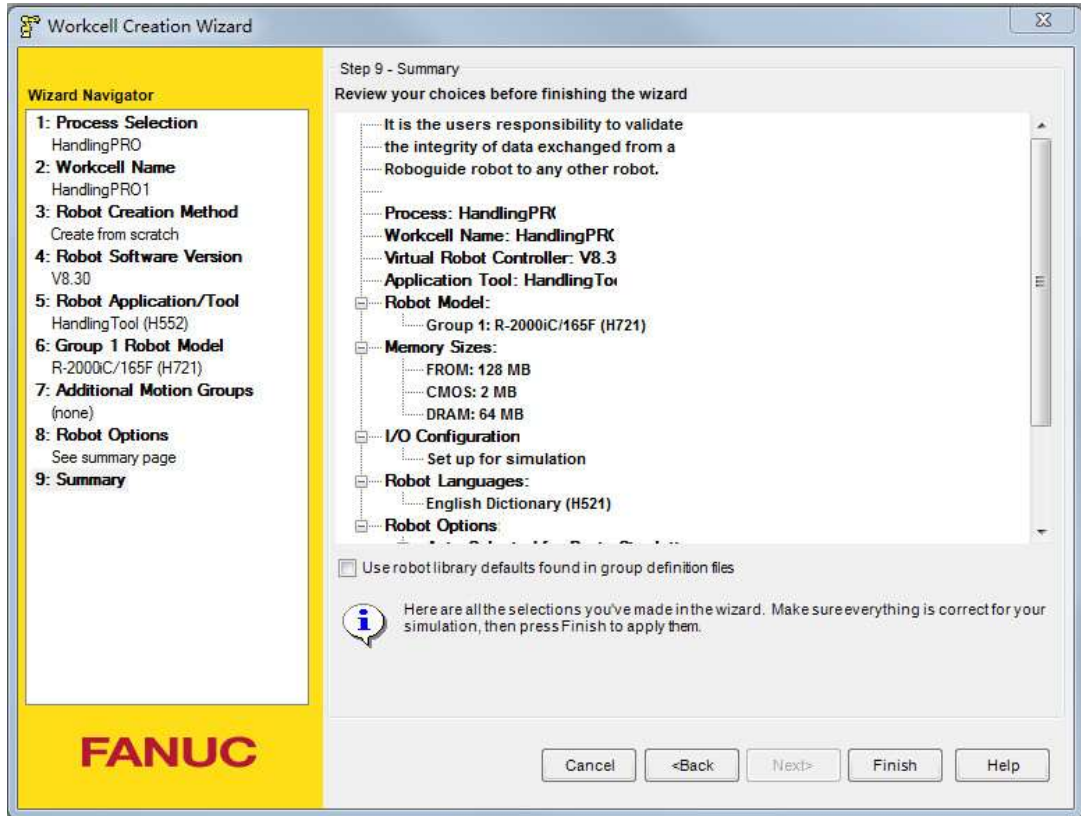
添加完机器人本体后在第七项中中可以添加附加设备。以在选择在同一个控制柜中继续添加额外的机器人（也可在建立 Workcell 之后添加），还可添加 Group2 ~8 的设备，如变位机等。此处需要注意的是：

1. 在添加 Group2 ~8 内的设备时需要依次添加，不能跳组；
2. 在列表中选择变位机等设备时设备信息中带有添加组限制的只能添加在限制的对应组内。

确认后单击 Next 进入下一个选择界面；



第八项设置是最后一项设置，在这个界面下可以添加各种应用类型内的软件功能，将它们用于仿真。这里添加的较多的功能应用是搬运中的附加轴控制、码垛、点焊中的伺服枪设置、弧焊中的协同等。在寻找软件时可以切换排列模式，可选模式有两种，分别是按名字的子母顺序排列和按软件编号排列。同时还可以切换到 Languages 选项卡里设置语言环境，默认的是英语，还可选择中文、日语等。然后单击 Next 进入下一个选择界面。



最后一个界面不是设置，这里列出了之前所有选择的内容。如果确定所有设置无误，就单击 Finish 完成仿真工作环境的创建；如果需要修改可以单击 Back 或者直接在左边目录中选择需要修改的步骤去进行修改。单击 Finish 后进入仿真环境如图 3.11。

