



机器人基础培训 示教器的使用

主讲人：李鹏飞



示教器正面





示教器背面





钥匙开关



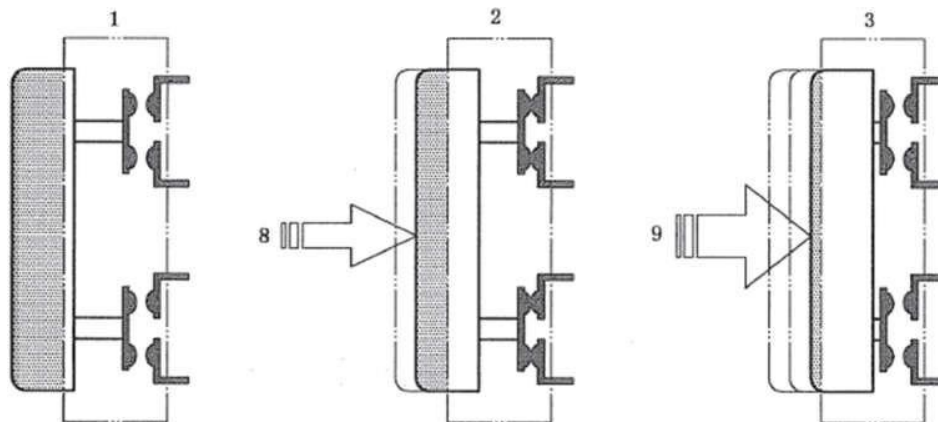
机器人系统可以以下列模式运行：

- 1) 手动慢速运行(中间档)
- 2) 自动运行(右侧档)
- 3) 外部自动运行(左侧档)

运行模式通过示教器上的运行模式选择开关进行选择。此开关由一个插拔式钥匙来操作。故也被称作钥匙开关。如果将钥匙拔出，则开关被锁闭，不能对运行方式进行更改。



三位使能开关



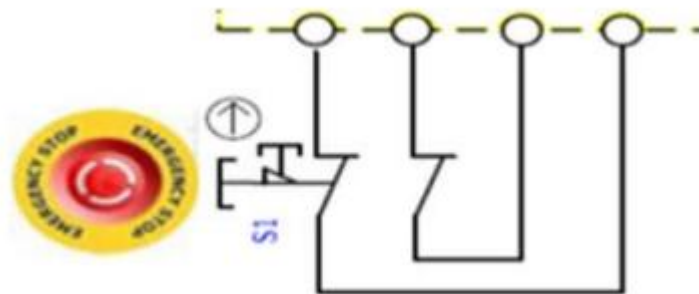
三位开关具有3个位置：

- 1) 未按下
- 2) 中间位置
- 3) 按下

只有当一个确认开关保持在中间位置时，才可在手动运行方式下使能机器人。放开或按住（警报位置）三位开关时，驱动装置立即关断，触发快速停机



急停开关



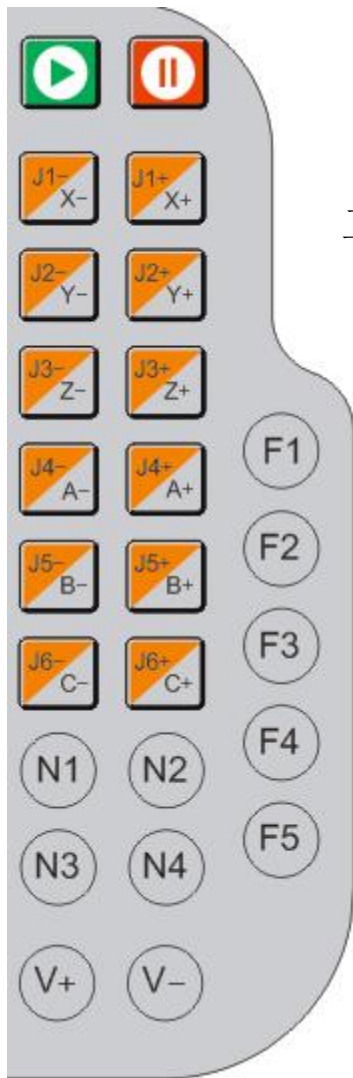
急停开关原理

按下紧急停止按键时，在任何模式下驱动装置将立即关断，触发紧急停止。

双通道控制（常闭信号，如下），急停按钮被按下后，机器人禁止自动启动，必须手动复位！



实体按键



二代系统



三代系统



点动运行



机器人只能在手动运行方式（T1）下选择点动运行。

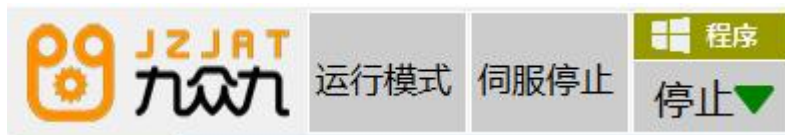
点动运行时，必须按住一个确认开关（三位开关）和启动按键（各轴点动按键），才可运行机器人。


在松开或按住（紧急情况位置）三位开关的情况下，触发快速停机，驱动装置立即关断；

在松开启动按键时则触发一般性停止，机器人停止动作。



自动运行



机器人只能在自动运行方式（**AUTO**）下才能执行自动运行。
在选择好运行程序后并伺服准备就绪后，按下示教器的启动按钮 ，则会运行当前程序，

按下暂停按钮 ，则会暂停。



外部自动运行



机器人只能在自动运行方式（AUTOEXT）下才能执行自动运行。
外部模式下，示教器失去控制机器人启动停止的权利，由外部信号来控制机器人的启停。



感谢您的
观看指导
Thank You!