

1. 1示教器介绍



钥匙旋钮

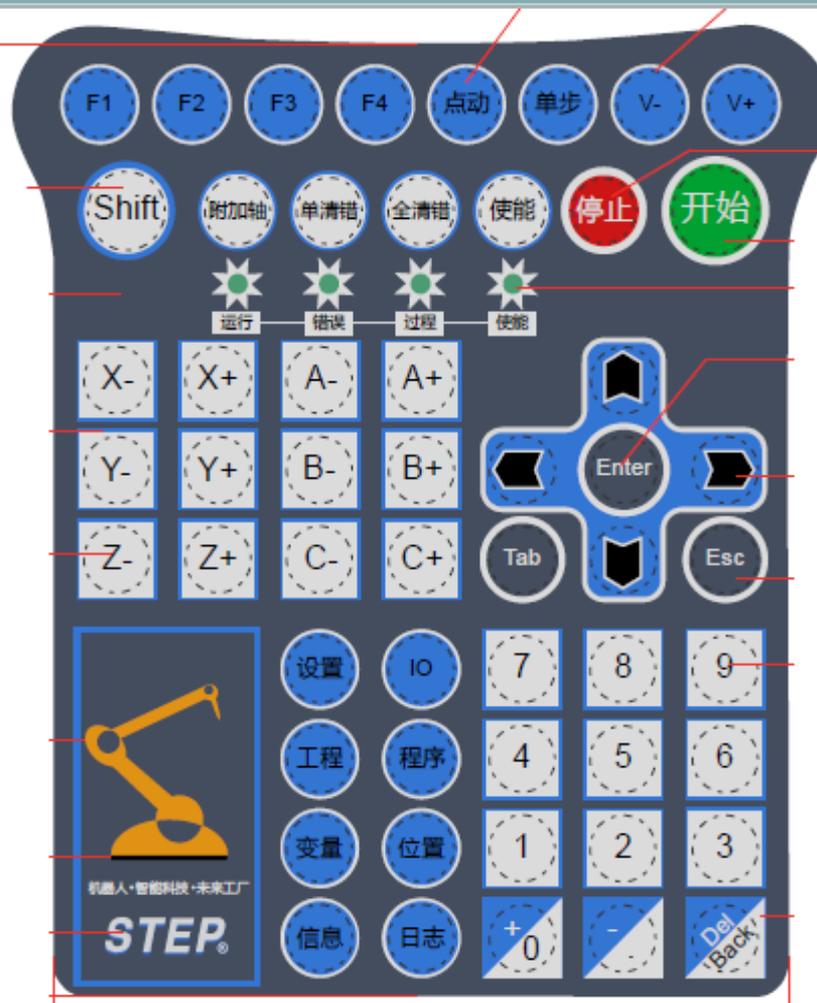
急停按钮

按键



三位开关

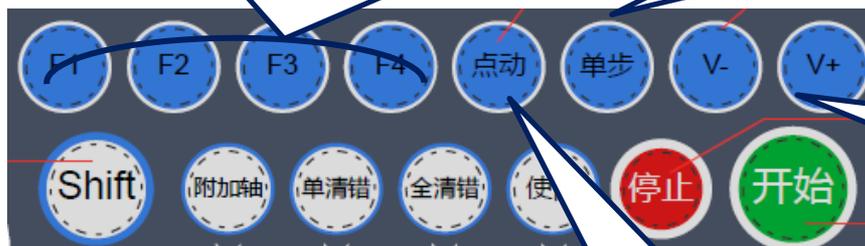
示教器按键功能介绍



示教器按键功能介绍

F1折弯仿真折弯和焊接抽丝（可配置）；
F2焊接真实焊接切换；
F3F4如果配了焊接则为送丝送气；

单步：用于切换机器人的程序运行模式，在连续、单步、运动单步三种模式下循环切换。



调节机器人速度

点动：用于切换机器人的点动坐标系

示教器按键功能介绍

附加轴：当机器人配了附加轴时，按下此键，示教器右侧点动状态区会显示附加轴A7等，显示的内容跟附加轴的个数有关。

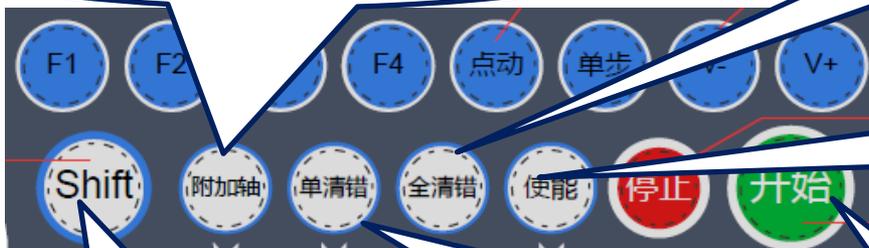
全清错：清除所有错误

使能：用于机器人在自动模式下给机器人上使能。

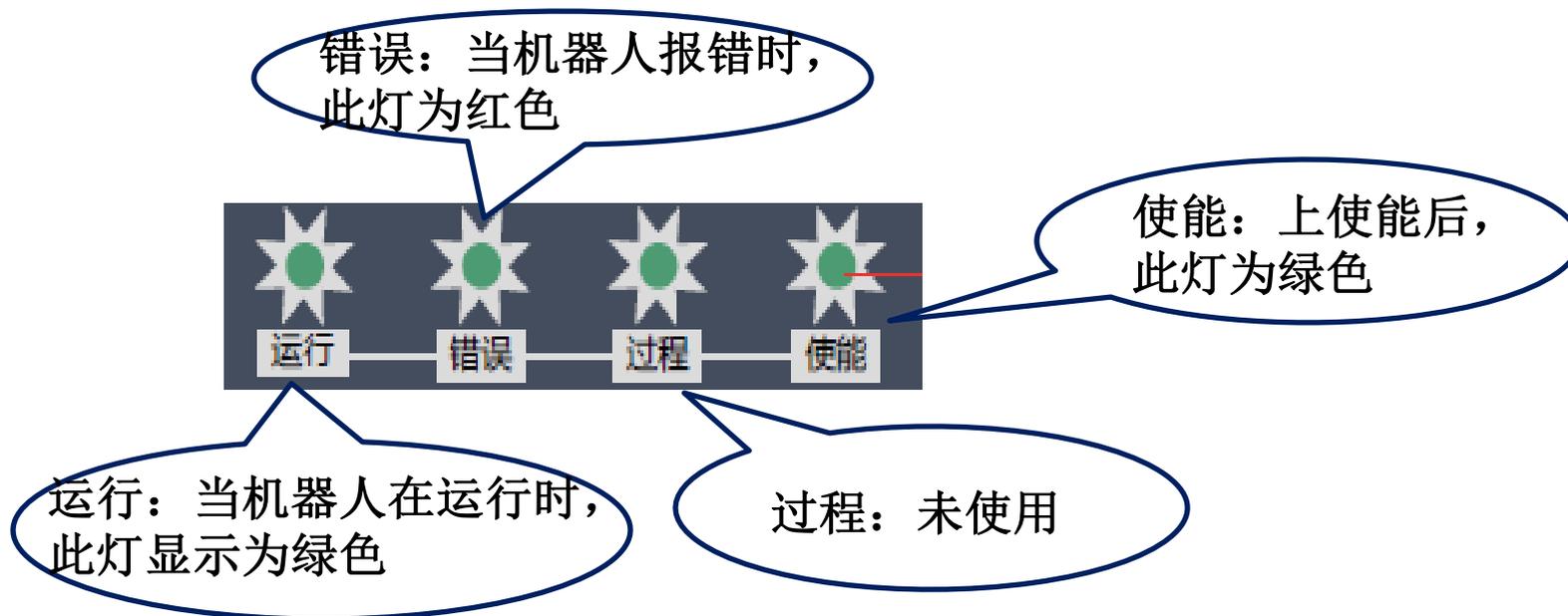
单清错：清除一条错误

Shift：用于切换复合键，没有按住Shift键时，复合键下面一行有效。当按住shift键，并按住复合键时，按键的上面一行有效。

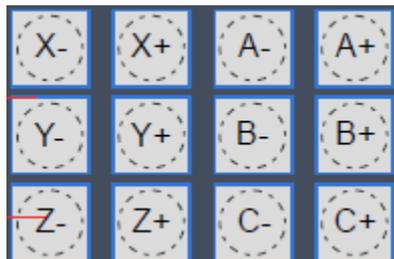
- 停止：用于停止机器人运行。
- 开始：用于启动机器人程序



示教器按键功能介绍

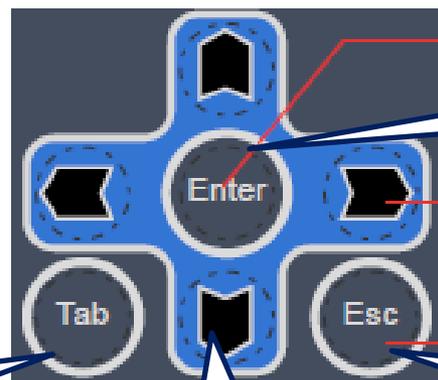


示教器按键功能介绍



- 在关节坐标系下，是A1, A2, A3, A4, A5, A6;
- 在世界坐标系下，是X, Y, Z, A, B, C;
- 在工具坐标系下，是TX, TY, TZ, TA, TB, TC;
- 在自定义坐标系下，是RX, RY, RZ, RA, RB, RC;
- 切换到附加轴上时，是A7, A8, A9, A10, A11, A12;

示教器按键功能介绍



用于确认输入

Tab：暂未使用

Esc键：暂未使用

上下左右键：在输入时，
左右上下移动光标

示教器按键功能介绍

设置：快捷进入
用户登陆界面

IO：快捷进入IO状态查看
和强制界面

工程：快捷进入机
器人工程界面

程序：快捷进入机器人
编程和程序查看界面

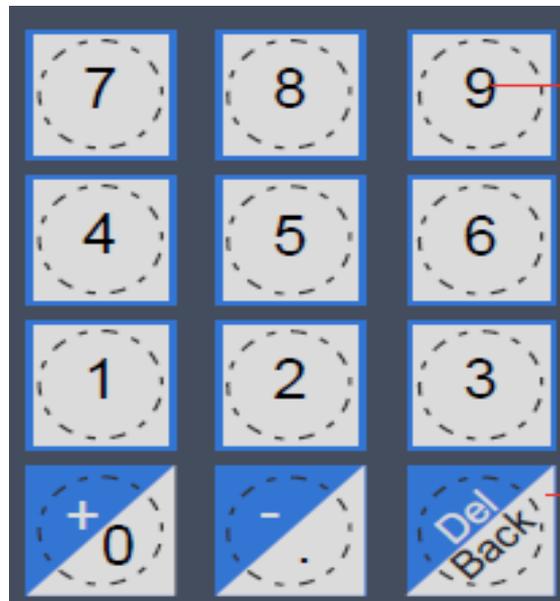
变量：快捷进入机
器人变量查看界面

位置：快捷进入机器人
位置查看界面

信息：快捷进入机器人
当前错误查看界面

日志：快捷进入机器人
近期错误查看界面

示教器按键功能介绍



用于输入数字，利用shift键，可以使用最后一排的复合键，即+-Del