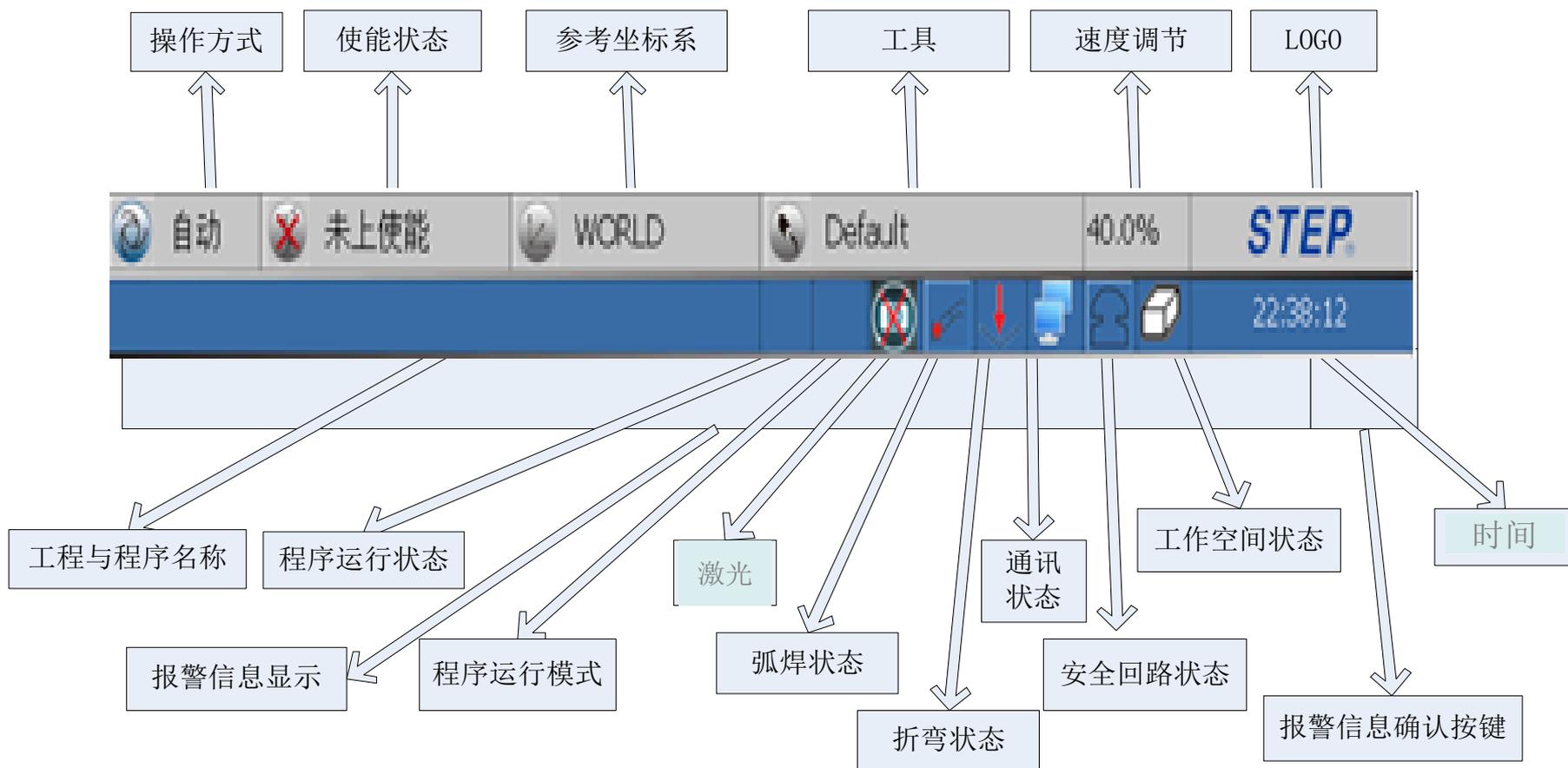


## 1.3 示教器状态栏查看



## 1.3.1 机器人操作模式

机器人有三种操作模式：手动T2、自动A、外部自动AE，通过示教器上的钥匙按钮进行切换。

在手动模式下，可以进行点动和编辑程序的操作，主要用于调试机器人；在自动模式下，可以高速运行机器人，循环运行程序，主要用于现场作业；在外部自动模式下，可以高度运行机器人，循环运行程序，主要用于外部操作盒操作机器人的现场作业。



## 1.3.2 机器人使能状态

用于表示机器人是否上使能， Robotstate 表示机器人使能已开启。 Robotstate 表示机器人使能已经关闭。机器人使能开闭通过面板按键“Mot”和三位开关切换。



## 1.3.3 参考坐标系

用于显示当前机器人系统内部参考坐标系。参考坐标系切换，需要在程序中设定。

世界坐标系：



用户自定义坐标系：



## 1.3.4 工具状态

用于显示当前机器人系统内部工具。机器人系统工具设置有两种方式：一是在机器人程序中设置，二是在机器人位置界面中通过工具设定下拉框来设置。

无工具状态：



自定义工具：



## 1.3.5 速度

用于表示当前机器人运行速度参数。在各轴联动情况下，机器人手腕中心所能达到的最大线速度。我们机器人在手动模式下100%的速度是250mm/s。自动模式下100%速度出厂默认1500mm/s。

速度设置有三种方式：一是程序中设置，二是通过机器人位置界面中的“速度设置”，三是通过面板按钮“V+”“V-”来设置。下图为显示不同速度：



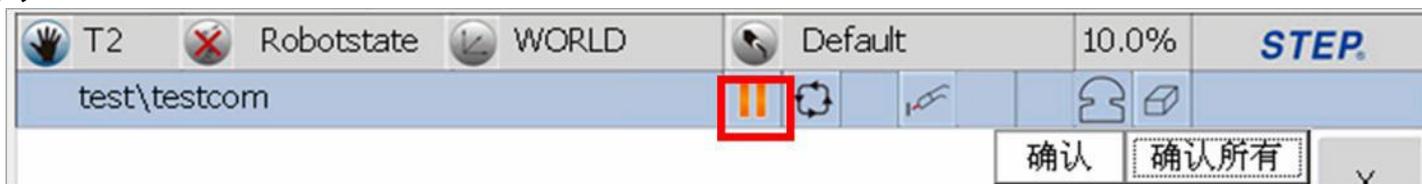
## 1.3.6 机器人程序运行状态

运行状态有四种（运行、停止、暂停、回归）。

运行：



暂停：



停止：

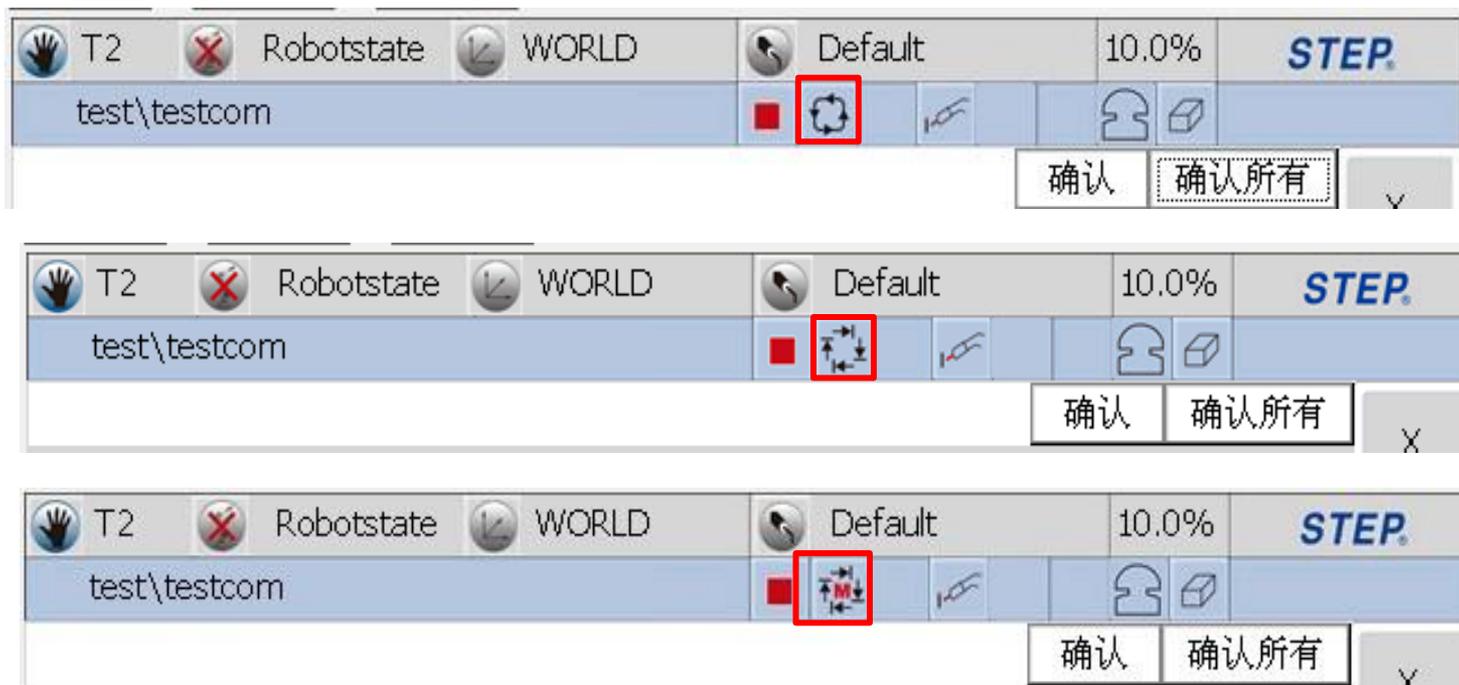


路径回归：



## 1.3.7 机器人程序运行模式

运行模式有三种（连续、单步、运动单步） 表示机器人运行模式为连续 表示机器人运行模式为单步，表示机器人运行模式为运动单步。运行模式切换通过面板按键“Step”或“单步”切换。



## 1.3.8 急停按钮状态

机器人运行过程中，拍下示教器上的急停按钮，机器人会立刻抱闸停止。

拍下示教器急停后，安全回路断开，机器人会立马停止，示教器上的安全回路状态为；若需要再次正常上电，需要先将急停按钮旋转拔起，使示教器上的安全回路状态为。

未按下急停按钮：



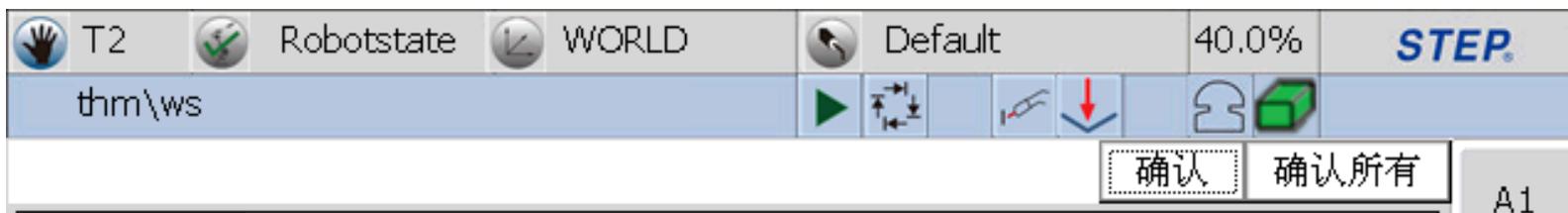
已按下急停按钮：



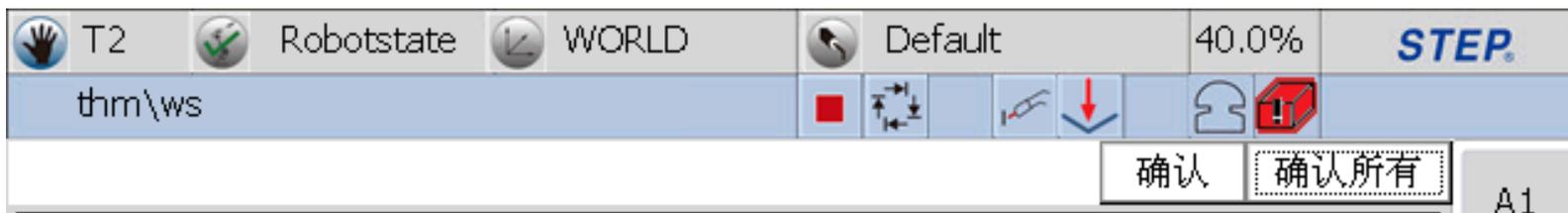
## 1.3.9 工作空间状态

有三种状态:ok 和 violate, override。

ok表示所有工作空间输出信号为true:



violated表示至少有一个工作空间状态冲突:



override表示临时 disable 所有工作空间、或者初始状态未加载工作空间:



## 1.3.10 报警信息查看与确认

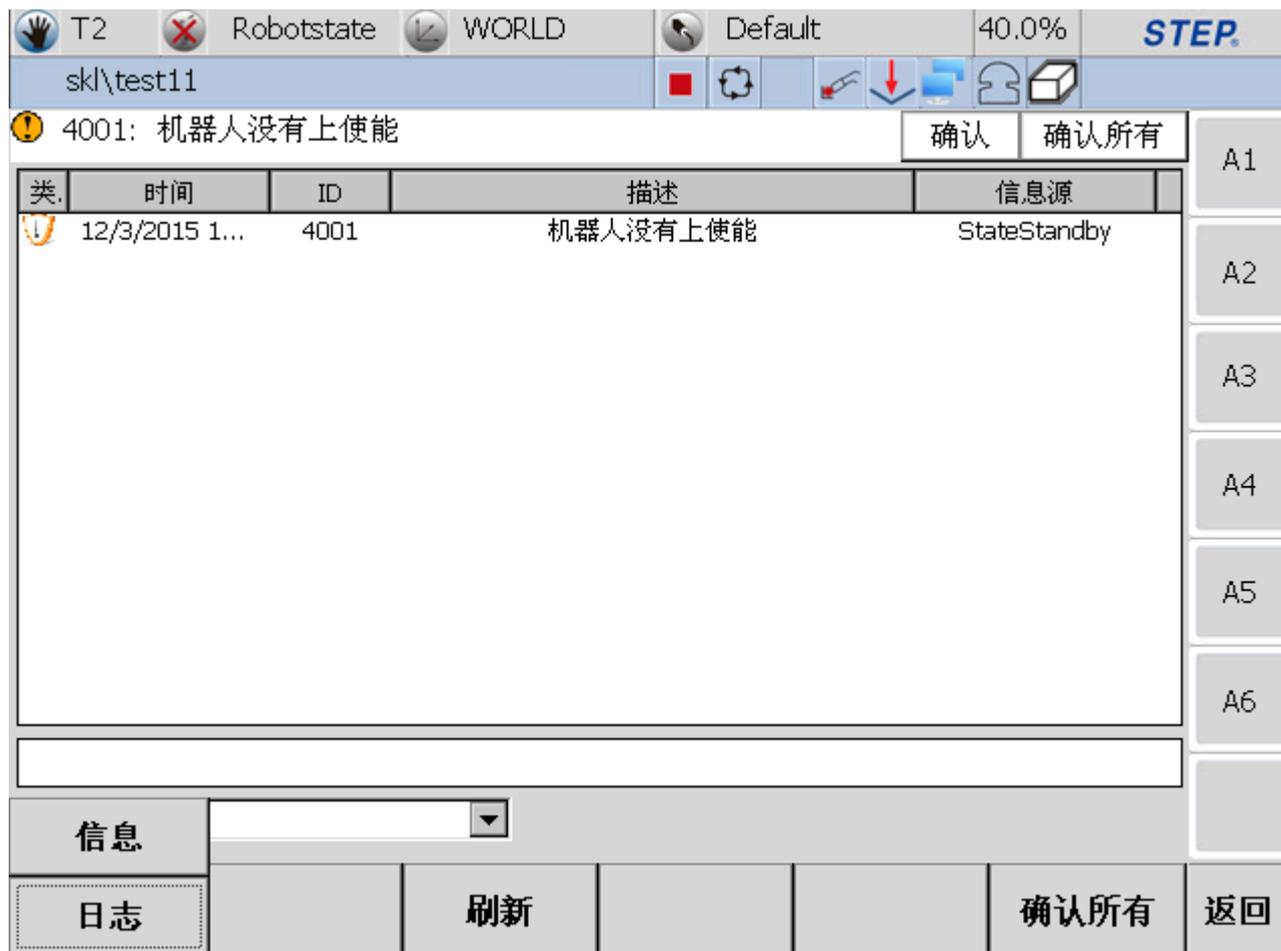
显示当前机器人系统内部报警信息（三种：错误、报警、信息）。如图所示，**只显示一条错误**



用于确认机器人系统内部报警信息，只有系统内部报警信息全部确认后，机器人才能再次上使能。如图所示：



## 1.3.10 报警信息查看与确认



4001: 机器人没有上使能

类	时间	ID	描述	信息源
!	12/3/2015 1...	4001	机器人没有上使能	StateStandby

确认 确认所有

信息

日志 刷新 确认所有 返回

注意：还可以在信息里面查看本次出现的所有错误，并且在清错