



工业机器人运行状态监测







工业机器人运行状态

运行状态监测







示教器状态栏会显示与工业机器人系统状态有关的重要信息,如操作 模式、电机开启/关闭、活动机械单元和程序状态等,下图所示B-F标注的 为状态栏显示的全部内容。

A-操作员窗口 B-操作模式 C-系统名称(和控制柜名称) D-控制柜状态 E-程序状态 F-机械单元





操作模式

在状态栏可以监测到下图所示当前工业机器人IRB 120的操作模式: 手动和自动模式。

 手动
 防护装置停止

 DESKTOP-3PJ1Q3P
 ご停止(速度 3%)

手动模式状态



自动模式状态



系统名称(和控制柜名称)

通过下面的步骤可以进行系统 名称的修改。 (1)进入控制面板操作界面。





■ √ 協会 単本語 (10,2,2,2,2,2,2,2,2,2,2,2,2,2,2,2,2,2,2,2	防护装置停止 己停止 (速度 100%)	3
HotEdit	➡ 备份与恢复	
記 輸入輸出	减减 校准	
圣 手动操纵	🎤 控制面板	
會計 自动生产窗口	事件日志	
全 程序编辑器	🔄 FlexPendant 资源管理器	
→ 程序数据	系统信息	
♪ 注销 Default.User	① 重新启动	-

三 V (1) 手助 DESKTOP-3	防护装置停止 PJ1q3P 己停止 (速度 100%)	X I
▶ 控制面板		
名称	备注	1 剃 10 共 10
💷 外观	自定义显示器	
◎ 监控	动作监控和执行设置	
F1 exPendant	配置 FlexPendant 系统	
译 1/0	配置常用 I/O 信号	
😯 语言	设置当前语言	
ProgKeys	配置可编程按键	
2 控制器设置	设置网络、日期时间和 ID	
- ∽ 诊断	系统诊断	
	配置系统参数	
₩摸屏	校准触摸屏	
▶ 控制面板		



(3)选择"控制柜和系统名称" 选项,进入设置界面,可对具体显 示选项进行设置。

(4) 状态栏中对应位置有图示 三种显示状态可选,完成设置后选 择"确定",完成设置。



三 ン (i) 手助 DBSKTOP-3PJ1Q3P	防护装置停止 己停止 (速度 100%)	X
- 控制面板 - 示教器 - 控制器和系统名称		
在此处您可以定义状态栏行为显示控制	制器和系统名称。	
法释控制买和系统会名法面。 然后按 " 确定 "	· •	
CHINNINAWIZA WAL	- 07 7 :	
☞ 仅控制器名称。(默认)		
〇 仅系统名称。		
C 控制器名称和系统名称二者。		
	确定	取消
▶ 控制面板		ROB_1





控制柜状态



按下使能键中间挡,示教器会显示电机开启;松开或用力按至底部, 示教器会显示防护装置停止,如下图所示。









程序状态

程序运行状态,显示程序的运行或停止状态,如下图所示。



程序运行状态



程序停止运行状态





运行速度

下图所示位置显示当前工业机器人的运行速度。

	手动	电机开启	3	
	DESKTOP-3PJ1Q3P	己停止 (速度 25%)	- 2	X

机械单元选定单元时(以及与选定单元协调的任何单元)以边框标记。 活动单元显示为彩色,而未启动单元则呈灰色。

