

德厚技高

务实创新



# 紧急停止按钮和紧急停止的状况分析



河南职业技术学院

HENAN POLYTECHNIC



01

工业机器人的紧急停止按钮

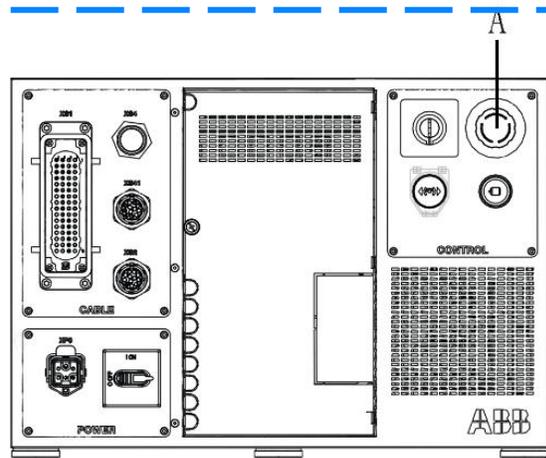
02

工业机器人紧急停止的状况分析



# 工业机器人的紧急停止按钮

在工业机器人的手动操纵过程中，操作人员因为操作不熟练引起碰撞或者发生其他突发状况时，可选择按下紧急停止按钮（下图中A所指示的按钮），启动工业机器人安全保护机制，紧急停止工业机器人的动作。



紧急停止按钮  
2/6



# 工业机器人的紧急停止按钮

在此需要注意的是，在紧急停止按钮被按下的状态下，工业机器人处于急停状态中无法执行动作。

在操纵工业机器人动作前，需将紧急停止按钮复位后，方可进行工业机器人的手动操纵，进而将工业机器人移动到安全位置。



顺时针转动

紧急停止按钮的复位



# 工业机器人紧急停止的状况分析

工业机器人发生紧急停止的原因，可能是因为紧急停止按钮被按下，也可能是由突发状况（例如物理碰撞触发安全保护机制）引起的紧急停止等。

工业机器人发生紧急停止的原因：

- 紧急停止按钮被按下
- 突发状况（例如物理碰撞）



# 工业机器人紧急停止的状况分析

工业机器人发生紧急停止后，工业机器人停止的位置可能会处于空旷区域，可能被堵在障碍物之间。可以根据紧急停止时，工业机器人所处位置选择合适的方法，完成紧急停止的复位操作。

(1) 如果工业机器人处于空旷区域，复位紧急停止状态后选择手动操纵工业机器人运动到安全位置。

(2) 如果工业机器人被堵在障碍物之间，在障碍物容易移动的情况下，可以直接移开周围的障碍物，在复位紧急停止状态后手动操纵工业机器人运动至安全位置。





# 工业机器人紧急停止的状况分析

(3) 如果周围障碍物既不易移动，又很难直接通过手动操纵工业机器人到达安全位置时，可通过按下制动闸释放按钮，手动拖动工业机器人到安全位置。

(4) 如果是由工业机器人发生物理碰撞引起的紧急停止，则需使用制动闸释放按钮进行复位操作。

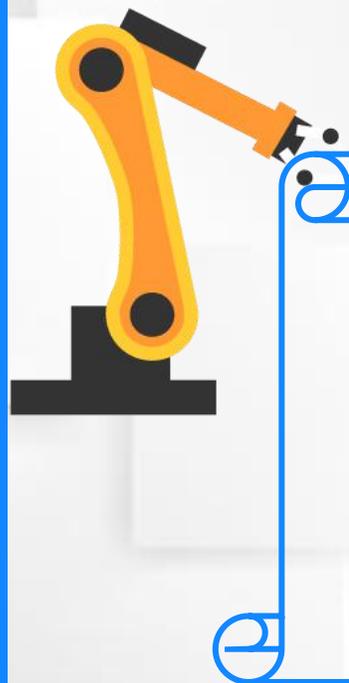
综上所述，工业机器人紧急停止的复位分为两种情况，一种是需使用制动闸释放按钮进行复位的操作；另一种是无需使用制动闸释放按钮的复位操作。





德厚技高

务实创新



**本次课程到此结束**

**谢谢观看**



河南职业技术学院

HENAN POLYTECHNIC