



示教器的使用与设置











操作界面

ABB机器人示教器的操作界面包含了机器人参数设置、机器人编程及系

统相关设置等功能,如图所示。









控制面板

ABB机器人的控制面板包含了对机器人和示教器进行设定的相关功能,

如图所示。

■マ ^{手効} bian	防护装置停止 jijiaocai (LIYULONG-PC) 己停止(速度 100%)	x X
└────────────────────────────────────		
名称	备注	1 到 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	
₽ 1/0	配置常用 I/O 信号	
😯 语言	设置当前语言	
99 ProgKeys	配置可编程按键	
图 日期和时间	设置机器人控制器的日期和时间	
-₩-诊断	系统诊断	
	配置系统参数	
ि ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓	校准触摸屏	
▶ 控制面板		







示教器操作界面功能

控制面板 序号 选项名称 说明 可自定义显示器的亮度和设置左手或右手的操作 1 外观 习惯。 动力作碰撞监控设置和行设置。 监控 2 示教器操作特性的设置。 3 **FlexPendant** 配置常用IO列表, 在输入输出选项中显示。 I/O 4 控制器当前语言的设置。 5 语言





示教器操作界面功能

控制面板

序号	选项名称	说明
6	ProgKeys	为指定输入输出信号配置快捷建控制器的日期和时间设置。
7	日期和时间	控制器的日期和时间设置。
8	诊断	创建诊断文件。
9	配置	系统参数设置。
10	触摸屏	触摸屏重新校准。











示教器语言设置流程

1.单击示教器左上角的主菜单按钮, 然后选择"Control Panel"这一选项。

Hanual bianjijiaocai (LIYULO	Guard Stop 🛐 DNG-PC) Stopped (Speed 100%)
🛃 HotEdit	🔠 Backup and Restore
🔁 Inputs and Outputs	Calibration
🖉 Jogging	🏂 Control Panel
Production Window	🐑 Event Log
👍 Program Editor	FlexPendant Explorer
🔗 Program Data	🚰 System Info 🛛 🗧
	-
	-
🔎 Log Off Default User	() Restart
	ROB_ 1/3

2.在"Control Panel"找到 "Language",单击选择"Language"

Control Panel	PC-Secondary		-			
lame	Comment	1.10.10	af 11			
Appearance	Customizes the display					
Supervision	Motion Supervision and Execution Settings					
FlexPendant	Configures the FlexPendant system					
1/0	Configures Most Common I/O signals					
👌 Language	Sets current language					
ProgKeys	Configures programmable keys					
Bate and Time	Sets date and time for the robot controller	Sets date and time for the robot controller				
- Diagnostics	System Diagnostics	System Diagnostics				
Configuration	Configures system parameters					
Touch Screen Calibrates the touch screen						



示教器语言设置流程 3.在弹出的各国家语言选项中选择

"Chinese" , 然后单击OK。

Ľ	 4.接	差弹出系统重启提示,单击	
	"Yes"	系统重启。	

≡ ∨ 🦻	Hanual bianjijiaocai (LIYULONG-PC)	Guard Stop Stopped (Speed 100%)	X
Control Panel - I	anguage		
Current langua	nge: 🚟 English		
installed Languag	15 A		1 to 6 of
Chinese			
Czech			
Danish			
Dutch			
English 🗧			
- Finnish			\sim
		ок	Cancel
Control Panel			
= ~ %	Hanual bianjijiaocai (LIYULONG-PC)	Guard Stop Stopped (Speed 100%)	30
Control Panel - I	anguage		
Resta	t FlexPendant	10 M 10 M	
Current i	In order to change FlexPendant must	the language the be restarted.	
Installed La	The Virtual FlexPer	ndant will now be close	d. 1 to 5 of 2
Chine	You need to restar	t it the usual way, by	
Czech	Do you want to pr	oceed?	•
Danis			
Dutch			
Englis	Vec	No	~
Finnis	les	140	ZV
		OK	Cancel
+ Control			R06_1
C. Faral			13 00



示教器语言设置流程

5.系统重启后,再单击示教器左上角主菜单,就能看到菜单已切换成 中文界面。

	手动	防护装置停止	3			
LE 🗸 🧏	IRB_120_3kg_0.58m_35	己停止 (速度 50%)				
▶ 控制面板						
名称	备注		1 到 10 共 10			
四回 外观	自定义显示器	8				
🔋 监控	动作监控和执	山行设置				
F1exPendant	配置 FlexPe	配置 FlexPendant 系统				
₽ 1/0	配置常用 I/	配置常用 I/O 信号				
😯 语言	设置当前语言	设置当前语言				
e ProgKeys	配置可编程指	安健				
記 控制器设置	设置网络、日	日期时间和 ID				
-₩-诊断	系统诊断					
	配置系统参数	χ.				
▶ ● ● 一 触摸屏	校准触摸屏					
▶ 控制面板						









为了方便进行文件的管理和故障的查阅与管理,在进行各种操作之前要将机器人系统的时间设定为本地时区的时间。

	手动 IRB_120_3kg_0.58m_35	防护装置停止 己停止(速度 50%)	X E				
≁ 控制面板							
名称	备注		1 到 10 共 10				
💷 外观	自定义显示	器					
圓 监控	动作监控和	执行设置					
F1 exPendant	配置 FlexF	endant 系统					
a 1/0	配置常用 1	配置常用 I/O 信号					
😯 语言	设置当前语	设置当前语言					
槣 ProgKeys	配置可编程	按键					
20 控制器设置	设置网络、	日期时间和 ID					
-₩-诊断	系统诊断						
じ 配置	配置系统参	数					
₩摸屏	校准触摸屏						
▶ 控制面板							



设定系统时间		■ V ▶ 控制面板	手动 bianjijiaocai (LIYULONE-PC)	防护装置停止 己停止 (速度 1004)	X
系统时间设置流程		名称 町町 外观 副 监控	餐注 自定义显示器 动作监控和执行设置	r.	1 割 10 共 10
1.在"控制面板"界面,选择"日期		 F1exPendant F1/0 ● 语言 	配置 FlexPendant 配置常用 I/O 信号 设置当前语言	系统	
和时间"。		ProgKeys ■ 日期和时间 小 诊断	配置可编程按键 设置机器人控制器的 系统诊断	的日期和时间	
			配 置系统参数 校准 触 摸屏		
	,,	■ 「 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一	手め 120-504205() 10時前	新护装证件止 已伴止(遽度 100%)	X
2.元成时间和日期的修改后, 确认		 网络时间 手动时间 	时间服务器地址 《时间服务器 UR	L/IP地址>	
Rh L]。		China 日初 在		lsia/Shanghai 时间 小时	マ
		2019		· - +	49 - +
	1	设置 ▲	测试连接	确定	取消 12. 3
12/	'14 '				





查看常用信息与事件日志



在ABB机器人中,可以通过示教器画面上的状态栏进行机器人常用信息的查看,通过这些信息可以了解机器人当前所处的状态及一些存在的问题。

●机器人的状态,会显示手动、全速手动和自动三种状态;

●机器人系统信息;

●机器人电动机状态,如果使能键第一档按下会显示电动机开启,松 开或第二档按下会显示防护装置停止;

●机器人程序运行状态,显示程序的运行或停止;

●当前机器人或外轴的使用状态。



查看常用信息与事件日志



在示教器的操作界面上单击如图所示窗口的状态栏,就可以查看机器 人的事件日志,会显示出操作机器人进行的事件的记录,包括时间日期等 以方便为分析相关事件提供准确的时间,如下图所示。

■V ふ ^{手効} System5	防护装置停止 己停止(速度 100%)	E	$\equiv \lor$	i 予动 System5	防护装置停止 己停止 (速度 100%)	X
			事件日志 - 公	用		
			点击一个涌息的	^把 回打开。 ────────────────────────────────────	日期和时间	1 20 0 # 1
			10010	│ [₩] 叠 安全防护停止状态	口刑和叫 回 9090-02-11	12.20.07
			1 10012	女王的17 序正1733	2020-03-11	12-20-27
			10010	安全防护停止状态	2020-03-11	13:39:26
			10011	电机上电(ON) 状态	2020-03-11	13:39:25
			10010	电机下电(OFF)状态	2020-03-11	13:39:25
			10012	安全防护停止状态	2020-03-11	13:30:30
			10010	电机下电(OFF)状态	2020-03-11	13:30:30
			10012	安全防护停止状态	2020-03-11	13:22:31
DehetWere			10011	电机上电(ON) 状态	2020-03-11	13:08:00
Robotware			另存所有日息 为	い 一般な 「	更新	视图

