



示教器的功能键按钮 和操作界面









示教器的功能键按钮

示教器的操作界面















表1 示教器的按键的功能说明(1)

按键编号	功能描述
A - D	预设按键(可编程按键)1 – 4,可根据需求自行定 义。
E	选择机械单元。
F	切换动作(运动)模式,重定向或线性。
G	切换动作(运动)模式 , 轴 1-3 或轴 4-6。
Н	切换增量(默认模式和增量模式的切换)。
J	Step BACKWARD(后退一步)按钮。 按下此按钮,可使程序后退至上一条指令。





表2 示教器的按键的功能说明(2)

按键编号	功能描述	
К	START(启动)按钮。开始执行程序。	
L	Step FORWARD(前进一步)按钮。 按下此按钮,可使程序前进至下一条指令。	
М	STOP(停止)按钮。 按下此按钮,可停止程序的执行。	





示教器的操作界面包含输入输出、手动操纵、程序编辑器、程序数据、 校准和控制面板等选项 ,如图2所示 。







示教器操作界面各选项的功能见表3、表4。

表3 示教器操作界面各选项的功能说明(1)

选项名称	说 明
HotEdit	程序模块下轨迹点位置的补偿设置窗口
输入输出	设置及查看I/O视图窗口
手动操纵	动作模式设置、坐标系选择、操纵杆锁定及载荷 属性的更改窗口,还可显示实际位置
自动生产窗口	在自动模式下,可直接调试程序并运行
程序编辑器	建立程序模块及例行程序的窗口
程序数据	选择编程时所需程序数据的窗口
备份与恢复	可备份和恢复系统





表4 示教器操作界面各选项的功能说明(2)

选项名称	说明
控制面板	进行示教器的相关设定
事件日志	查看系统出现的各种提示信息
FlexPendant资源管理器	查看当前系统的系统文件
系统信息	查看控制柜及当前系统的相关信息
注销	注销用户,可进行用户的切换
重新启动	机器人的关机和重启窗口

