1.2示教器登录管理

示教器登录界面即管理设置界面

Ò	自动	山未 🛞	_使能	🖉 WORLD		S	Default	40.0%	6 S1	EP.
								1 2 2	 22::	38:12
8	3400:	找不到变:	量或该变量非	法使用					确认	确认所有
			登录				3	系统设置		A1
EC]	Ē				.)五 二			AI
		当刖用尸	-:				冶百		•	A2
设计	置	用户:	Admin	-	·		日期	2016/3/10)	
		र्ज्य द्वा.			7					A3
变	量	~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~								
		用户组:	管理员	Į						A4
エオ	壁				G		版本信息:SRS_	V1.5.0.201601	127.C_PR	
	-		登录	:			组件信息:			A5
程	字						V1.5.0.20160127.C_PR 1.5.0.20160118.C_PR			
	_						F021.1.4.4.20:	151208.C_PR		A6
位的	置									
信	息	设置	用户	用户管理	配	置	回零	重启	备份/恢复	返回
			,,,,,		AD				E MINX	, I



1.2.1 示教器登录





1.2.2 示教器语言选择





1.2.3 示教器版本信息





1.2.4 示教器用户管理



STEP。上海新时达机器人有限公司

股票简称:新时达 证券代码:002527

1.2.4.1 示教器用户管理-新建

点击新建按钮会弹出用户 编辑窗口,在该窗口里可 以输入用户名、密码、确 认密码、用户组(用户权 限)如图。输入后点击确 认即可。



1.2.4.2 示教器用户管理-编辑

在用户管理界面,选中一 个用户(不能为Admin), 点击编辑,弹出用户编辑 框,在编辑框里可以对用 户的密码和用户组进行修 改,如图。输入密码和修 改用户组后点击确认即可 完成用户的编辑





1.2.4.3示教器用户管理-删除

在用户管理界 面,选中一个 用户(不能为 Admin),点 击删除, 弹出 删除提示框, 如图。点击OK 即删除操作



1.2.5 示教器用户权限

为了安全,将机器人的操作员权限分为4个等级:Low Level, Middle Level、High Level、Administration。每个等级具备 的操作权限不一样,在现场,管理员可以根据操作人员的水平, 设置相应的等级,以免不熟悉的操作人员随意修改程序或移动 机器人造成损失。

Administration权限的用户只能为Admin,拥有示教器上的所有权限; High Level权限的用户拥有管理用户权限之外的所有权限; Middle Level可以查看任意界面,且可以点动和运行程序,但是不能修改 程序和变量;

Low Level只可以查看界面,不能进行任何编辑操作。

此外,只有管理员才能设置用户的权限,在添加用户时选择用户的权限等级。



1.2.6.1 示教器配置-点动按键配置

(2) 自	カ 💰 未上使能		WORLD		Default	40.0%	6 ST	STEP.	
						1 2	22:5	1:19	
							确认	确认所有	
配置	点动配置 锁 点动坐标系	ŧ盘配置│按键i <配置: ☑ t	配置 世界坐标系 🔽	关节坐标系 [☑ 工具坐标系	☑ 基坐标系		A1	
设置								A2	
变量								A3	
工程								A4	
程序					输入面板	ź N		A5	
合星					Est 1 2 Tab q CAP a	34567 wertyu sdfgh	390-= € iop[] ikl;	A6	
	<u> </u>				Cti[áü]		,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,		
信息	设置	用户	用户管理	配置	回零	重启	备份 / 恢复	返回	

示教器上的JOG键 (点动键)用于循 环切换点动坐标系, 包含工具坐标系、 用户坐标系、世界 坐标系、关节坐标 系四种。若用户只 需要使用部分点动 坐标系,就可以配 置点动按键,将不 需要的点动坐标系 取消掉,这样,点 动JOG键(点动键) 时点动坐标系只会 在所选的点动坐标 系之间循环切换。



1.2.6.2 示教器配置-键盘配置





1.2.6.3 示教器配置-按键配置

<u>@</u> 自i	动 💰 未上使能 🛛 🐷 WORLD	S Default	40.0%	22:56:43	示教器上的功能键F1键有两种功能:抽丝和仿真折弯。
配置	点动配置 键盘配置 按键配置 F1按键配置: 抽丝 ▼		1		用户可以根据自己的需要, 配置F1键对应的功能
设置				A2 A3	点动配置 键盘配置 按键配置
· 变量 工程		ß		A4	F1按键配置: 抽丝 ▼ 折弯仿真 抽丝
程序				A5 A6	一 若将F1键设置为抽丝功能,
位置			输入面板 [st]]2]3]4]5](Tab]q]w]e]r]t [CAP]a]s]d][f](6 7 8 9 0 - = ♦ y u i o p []	则直接选择抽丝;若想将F1 键设置折弯仿真功能,则直
信息	设置 用户 用户管理	配置 回零	Shift Z X C V Ctláů ` \		接选择折弯仿真。



1.2.7 示教器回零



点击下侧"回 零"按键进入 回零界面,回 零默认登录密 码为"123"。 输入密码进入 回零界面

1.2.7.1示教器回零-单轴回零



回零左侧界面为单轴回零,即 为每个轴单独设置零点 1. 单个轴后侧的"状态"中, NRef表示未回零; Ref表示已 经回零: 2. 执行回零前要相应需要回零 轴运动到机械零点处: 3. 单轴回零的结果是将选定的 单个轴的位置设置为该轴的零 点: 4. 回零时需要在机器人使能状 杰: 5. 回零结束后断开使能,检查 轴回零状态为Ref,即表示回 零成功。 6. 单轴回零支持对附加轴的回 零。



1.2.7.2 示教器回零-机器人轴回零





1.2.7.3 示教器回零-回零密码



1.2.8 示教器备份和恢复



利用一键备份功能可以 将控制器SystemFile下 的ArcInfo、 ConfigureFiles, Registration, UserPrograms文件夹保 存到控制器的Backup文 件里或U盘里面,利用一 键恢复功能可以用控制 器里的Backup文件或U盘 里面的文件覆盖控制器 里的ArcInfo、 ConfigureFiles、 Registration, UserPrograms文件。