



ABB机器人的基本操作

本章内容：

- 机器人示教器的使用
- 常用信息与事件日志的查看
- 数据的备份与恢复
- 机器人的手动操作



认识示教器

示教器是进行机器人的手动操作、程序编写、参数配置以及监控用的手持装置，也是最常打交道的机器人控制装置。



(1) 设定示教器的显示语言

示教器出厂时，默认的显示语言是英语，为了方便操作，下面介绍把显示语言设定为中文的操作步骤。

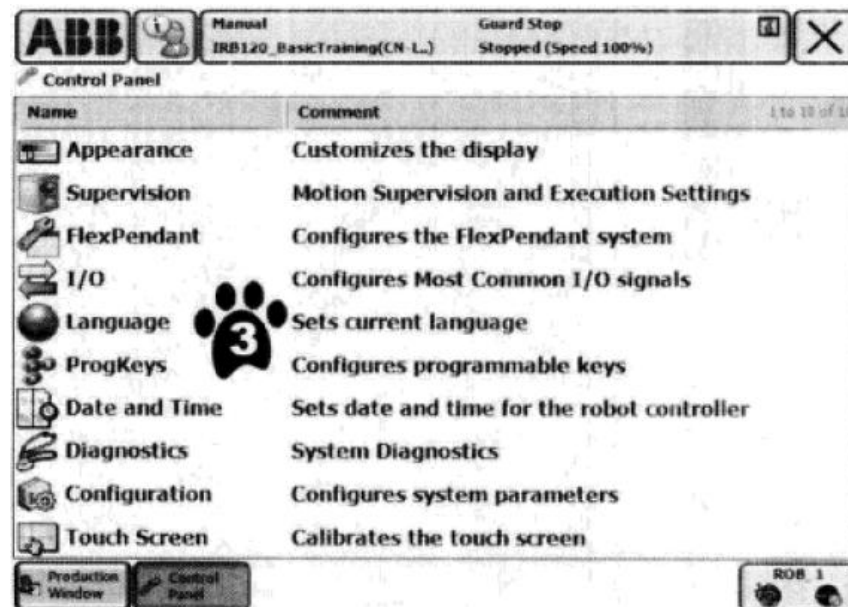
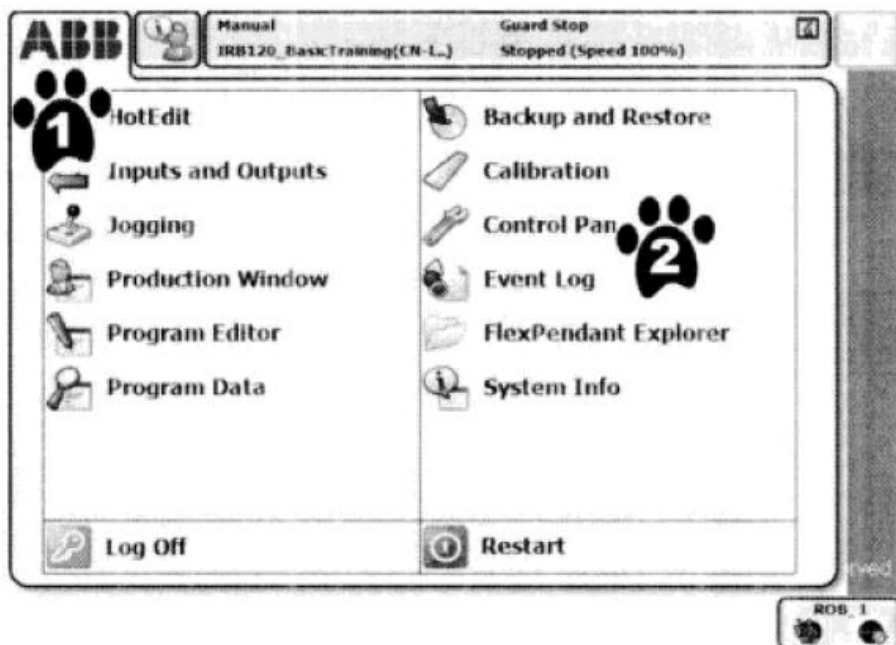




ABB Manual IRB120_BasicTraining(CN-L-) Guard Stop Stopped (Speed 100%)

Control Panel - Language

Current language: English

Installed Languages 1 to 2 of 2

Chinese **4**

English

5

OK Cancel

Production Window Control Panel ROB_1

ABB Manual IRB120_BasicTraining(CN-L-) Guard Stop Stopped (Speed 100%)

Control Panel - Language

Restart FlexPendant

Current language: English

In order to change the language the FlexPendant must be restarted.

The Virtual FlexPendant will now be closed. You need to restart it the usual way, by pressing the "Virtual FlexPendant" button. Do you want to proceed?

Yes **6** No

OK Cancel

Production Window Control Panel ROB_1

ABB Manual IRB120_BasicTraining(CN-L-) 防护装置停止 已停止 (速度 100%)

7

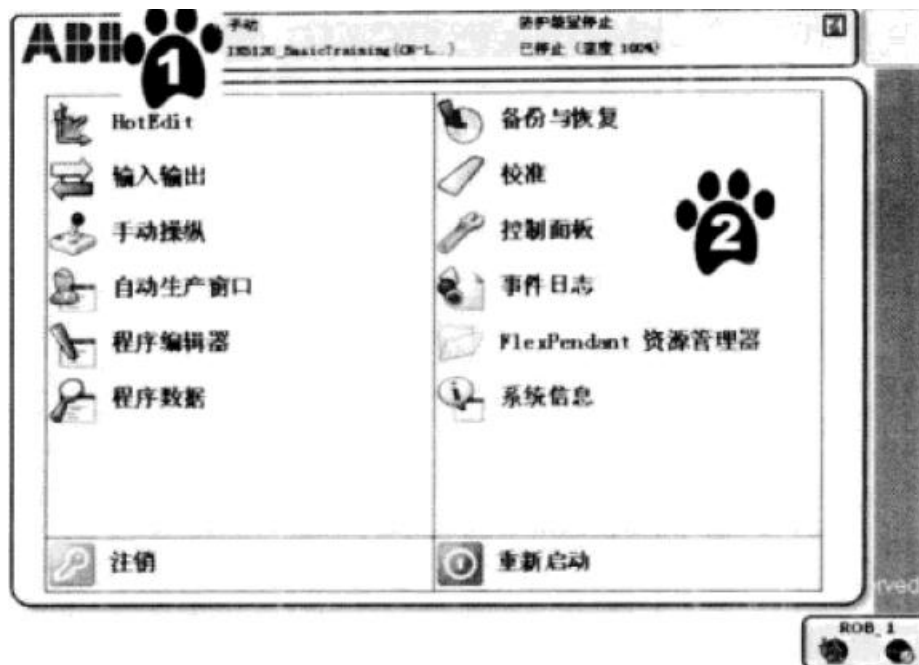
编辑	备份与恢复
输入输出	校准
手动操纵	控制面板
自动生产窗口	事件日志
程序编辑器	FlexPendant 资源管理器
程序数据	系统信息

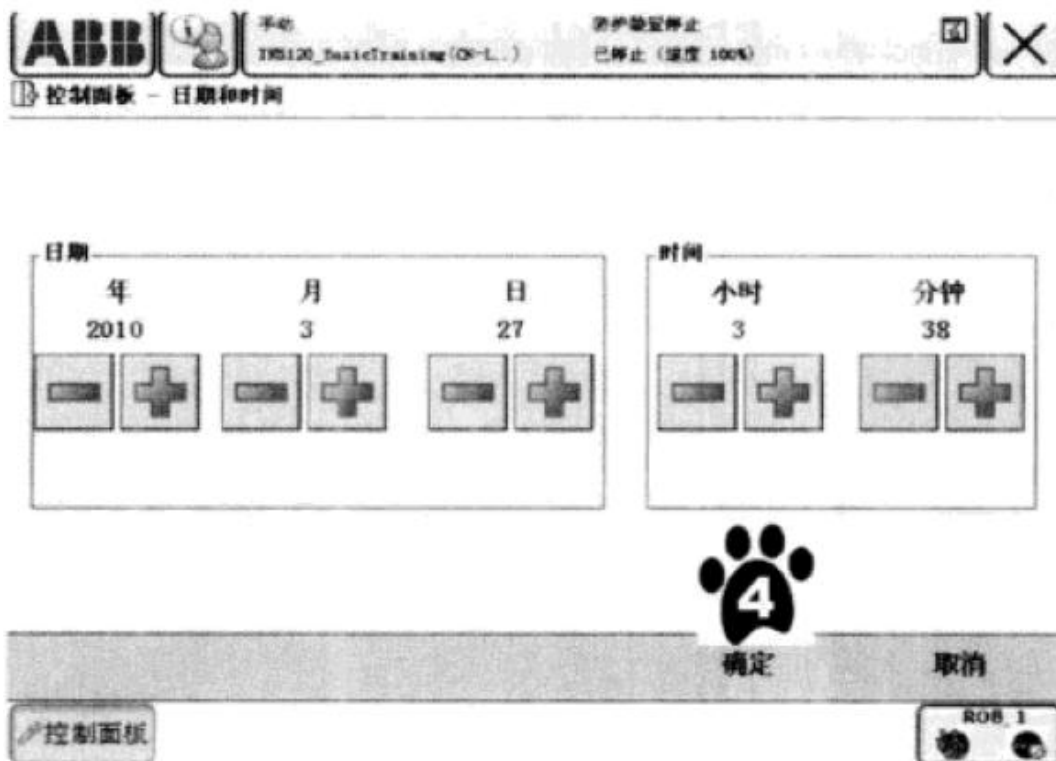
注销 重新启动

Production Window Control Panel ROB_1



(2) 设定机器人系统的时间

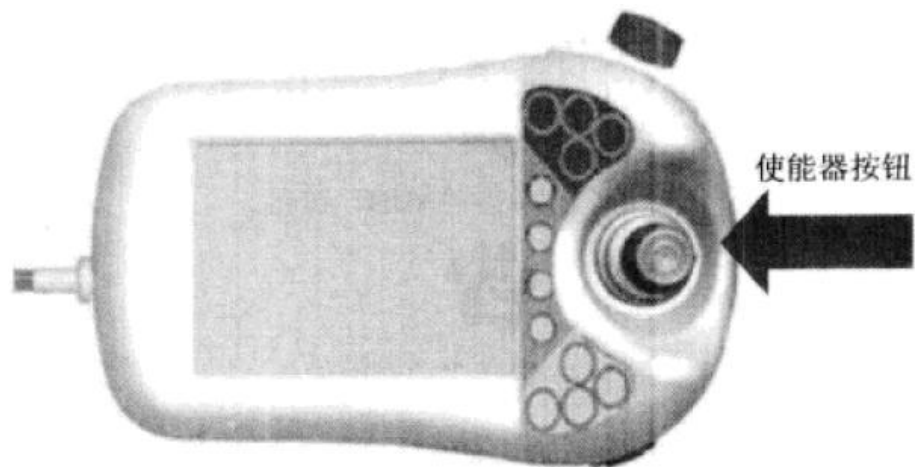






(3) 正确使用使能按钮

使能器按钮位于示教器手动操作摇杆的右侧



使能器按钮的作用：

使能器是工业机器人为保证操作人员人身安全而设置的。

只有在按下使能器按钮，并保持在“电动机开启”的状态，才可对机器人进行手动的操作与程序的调试。当发生危险时，人会本能地将使能器按钮松开或按紧，机器人则会马上停下来，保证安全。



操作者应用左手的四个手指进行操作



使能器按钮分为两档，在手动状态下第一档按下去，机器人将处于电动机开启状态



第二档按下去以后，机器人就会处于防护装置停止状态





查看ABB机器人常用信息与事件日志

可以通过示教器画面上的状态栏进行ABB机器人常用信息的查看。



- A 机器人的状态（手动、全速手动和自动）
- B 机器人的系统信息
- C 机器人电动机状态
- D 机器人程序运行状态
- E 当前机器人或外轴的使用状态



单击窗口上面的状态栏，就可以查看机器人的事件日志

事件日志 - 公用

点击一个消息便可打开。

代码	标题	日期和时间	1 到 9 共 232
 10015	已选择手动模式	2015-11-08 23:05:55	
 10012	安全防护停止状态	2015-11-08 23:05:54	
 10010	电机下电 (OFF) 状态	2015-11-08 22:55:26	
 10017	已确认自动模式	2015-11-08 22:55:26	
 10016	已请求自动模式	2015-11-08 22:55:26	
 10015	已选择手动模式	2015-11-08 22:55:26	
 10012	安全防护停止状态	2015-11-08 22:55:26	
 10011	电机上电 (ON) 状态	2015-11-08 22:55:20	
 10017	已确认自动模式	2015-11-08 22:55:19	

另存所有日志为... 删除 ▲ 更新 视图 ▲



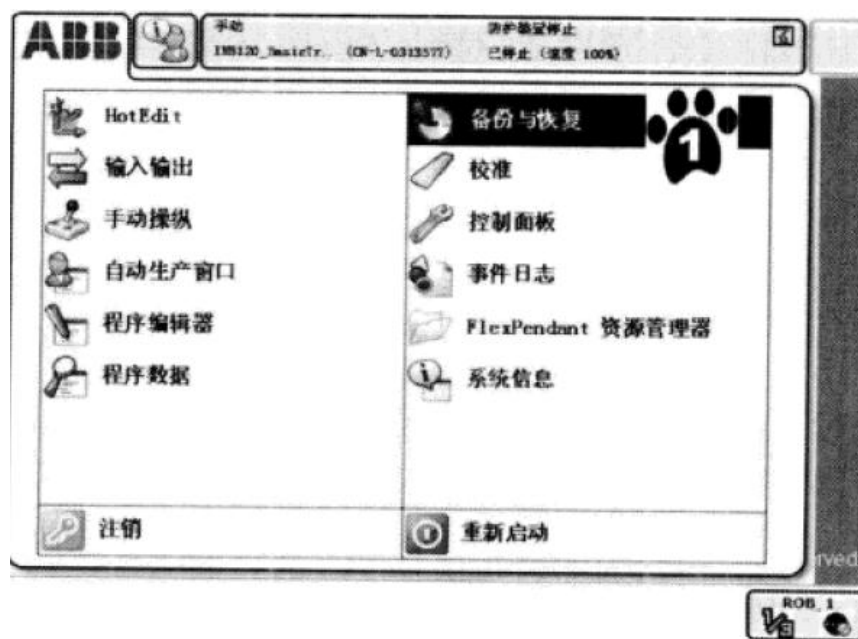
ABB机器人数据的备份和恢复

定期对ABB机器人的数据进行备份，是保证ABB机器人正常工作的好习惯。

ABB机器人数据备份的对象是所有正在系统内存运行的RAPID程序和系统参数。当机器人系统出现错乱或者重新安装新系统以后，可以通过备份快速地把机器人恢复到备份时的状态。



(1)对ABB机器人数据进行备份的操作







(2)对ABB机器人数据进行恢复的操作



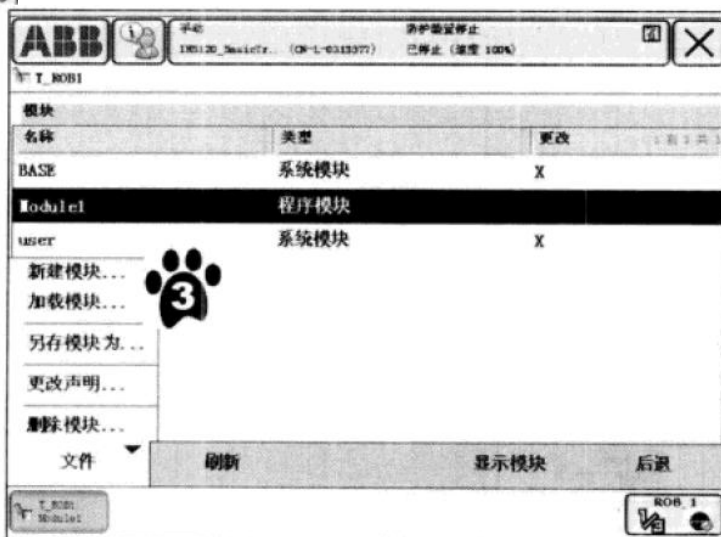
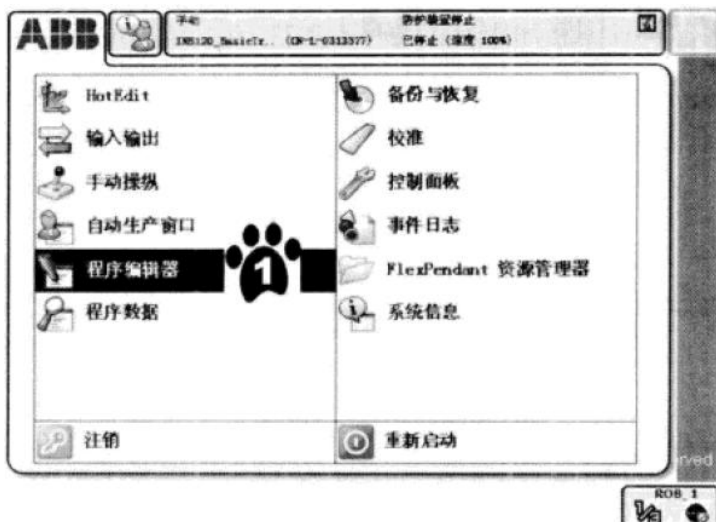


在进行恢复时，要注意的是，备份数据是具有唯一性的，不能将一台机器人的备份恢复到另一台机器人中去，这样做的话，会造成系统故障。

但是，也常会将程序和I/O的定义做成通用的，方便批量生产时使用。这时，可以通过分别单独导入程序和EIO文件来解决实际的需要。



(3)单独导入程序的操作





(4)单独导入EIO文件的操作



