Ƨ

Ὠ ʎ Ӝ 8 ɔ Ą̏

HC-S6 V

Ƨ

1 ˦ 5

ꝏ

2 ɔ 6

˦

╖

Ω̃

╖

╟ ɔ

ṃ

˦

ʎ

ʌ|

\|

3 ╟ 17

╟ ɔ ´

╟ ɔ

ə ʌ|

4 ṃ **81**

ч

p̲

ч

ч

ч

ώ ש ч

في

̈Ạ

5 ╟ **104**

6 ɋ ‑ɬ ѵ ج **106**

7 ч **124**

8 ч

ч

מ ╟ ч

8 ̃Ω **127**

9. في **128**

מ ɬ ч

מ G R

מ G R

∵ **1... 130**

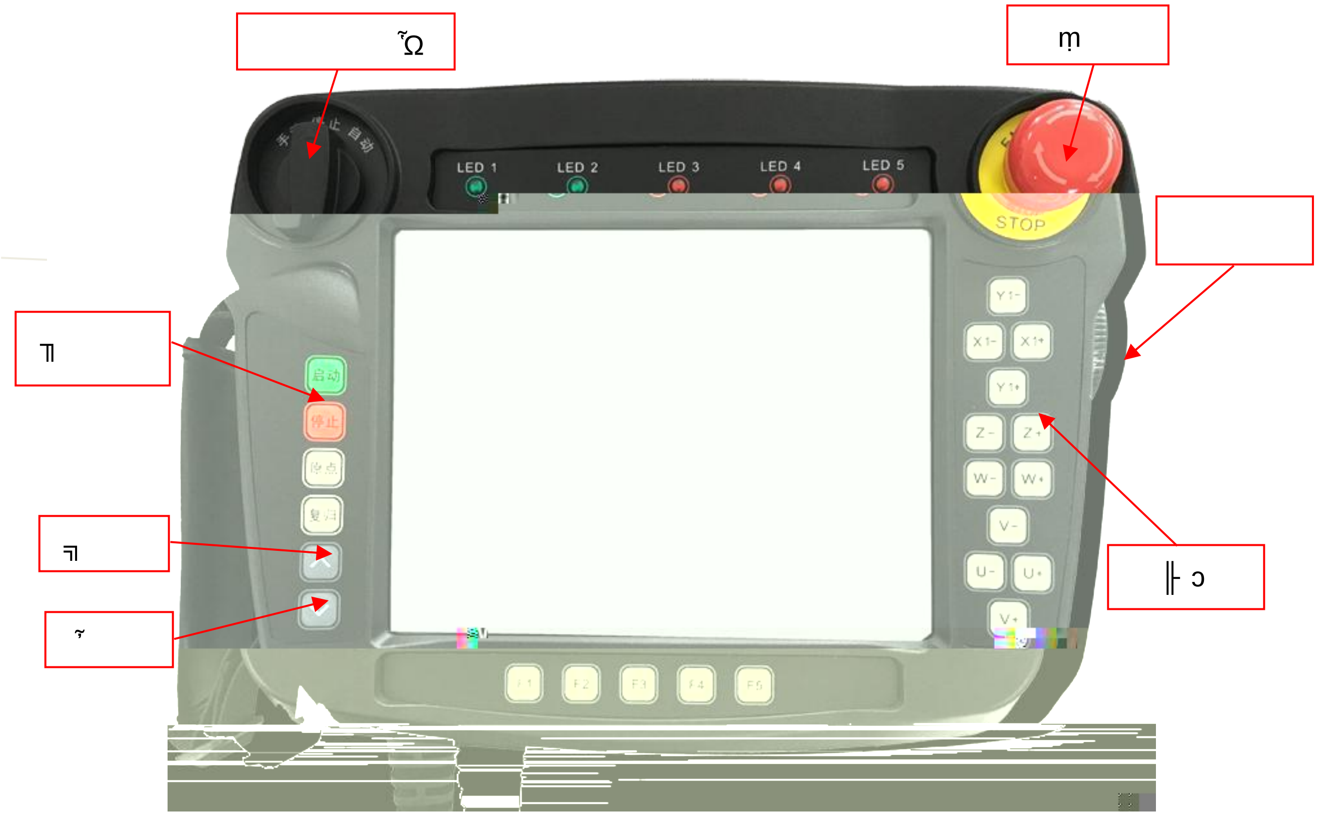
1

1.1

1.2

2

2.1 ߑ

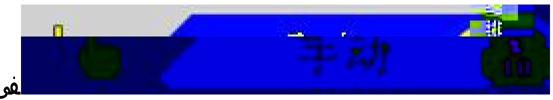

Ώ
ṃ
╗
╕
ˇ
╟ ɔ
LED 1
LED 2
LED 3
LED 4
LED 5
STOP
启动
停止
Y1-
X1-
X1+
Y1+
Z-
Z+
W-
W+
V-
U-
U+
V+
F1
F2
F3
F4
F5

2.2 ╗

2.2.1 Ώ

ӎ ᛧ ᛧ ⁝ ╟ ṃ ╟

╟ Ώ ᛧ . ώ ╟ في . ╯

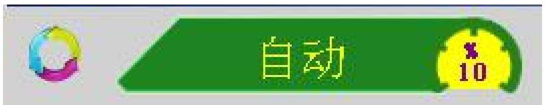
في 

جه ⅃ Ꮷ ╟ ɔ Ո ῆ

ṃ Ώ ᛧ . ώ ṃ في . ╯ في

جه ⅃ Ꮷ ٧

╟ Ώ̃ ᛙ ˧ . ὠ̇ ╟ في . ˥ في



جـ ˧ᒉ ὤ ╟ᒉ˧

2.2.2 ╖

ṻ ╟ ╟ ṻ ╟ ὠ̇ ╟ ṃ ̋l Ạ̈ ṻ ╟ ꓘ ╟ ɔ

ṃ ╖ ὤ ╟ ‡ ὠ̇´ ᛙ

ᛙ ṃ Ạ̈ ṃ ‡ . ṃ

╖ جـ Ạ̥ جـ ṃ ˧ ā

ꓘ جـ ṃ Ạ̈ ṻ ╟ ‡ ꓘ ╟ ɔ

˧ جـ هى ꓘ ᒉ˧ هى ꓘ ˧ ꓘ

ʢ ╖

Ạ̈ ṻ ╟ ŋ هىٔ ꓘ Æ

˧ جـ ╖ ὠ̇ ἐ ы ʢ ˧

╖ ̃ ╟ ╟ ὤ

2.2.3 ╟ ɔ

ᒉ ṃ ˩ ˩ ╟ ᒉ ṃ ˩ ˩ ╟

ᒉ ṃ ˩ ˩ ╟ ᒉ ṃ ˩ ˩ ╟

ᒉ ṃ ˩ ˩ ╟ ᒉ ṃ ˩ ˩ ╟

ᒉ ṃ ˩ ˩ ╟ ᒉ ṃ ˩ ˩ ╟

ᒉ ṃ ˩ ˩ ╟ ᒉ ṃ ˩ ˩ ╟

ᒉ ṃ ˩ ˩ ╟ ᒉ ṃ ˩ ˩ ╟

╟ أصر مخ ╟ ˧ Ώ̃ مخ ╟ جـ ╟

╟ ɔ صر ╟ ɔ ╟ ɔ

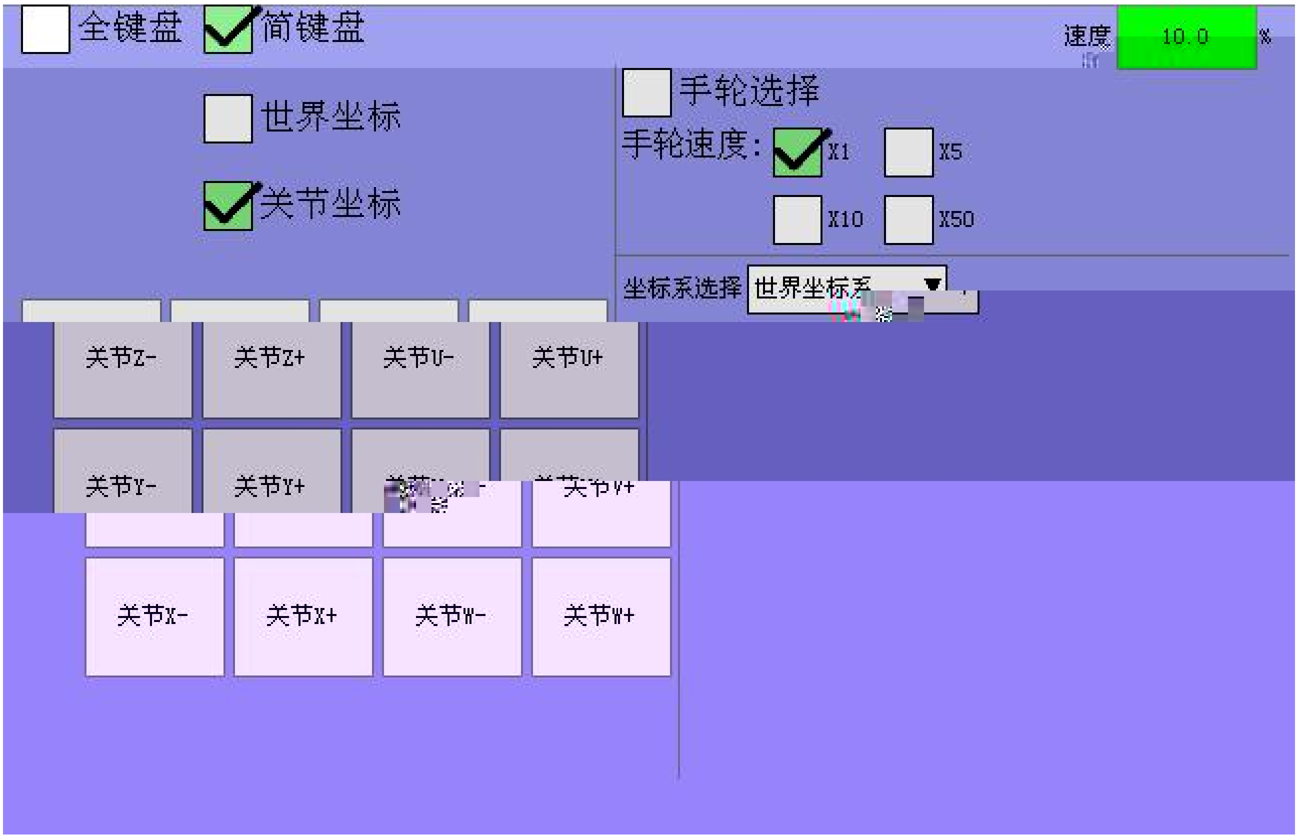
ɔ

جم ╟ ´ في ╟

في ﾉ في جم في ╟ ص

ﻻ ̡ ╟ ɔ

╟ ᵒ جم ╟ ˩ ╗ ̃ ˩˙



☐ 全键盘 ☑ 简键盘

速度 10.0 %

☐ 世界坐标

☑ 关节坐标

☐ 手轮选择

手轮速度: ☑ X1 ☐ X5 ☐ X10 ☐ X50

坐标系选择 世界坐标系

关节Z-
关节Z+
关节U-
关节U+
关节Y-
关节Y+
关节V-
关节V+
关节X-
关节X+
关节W-
关节W+

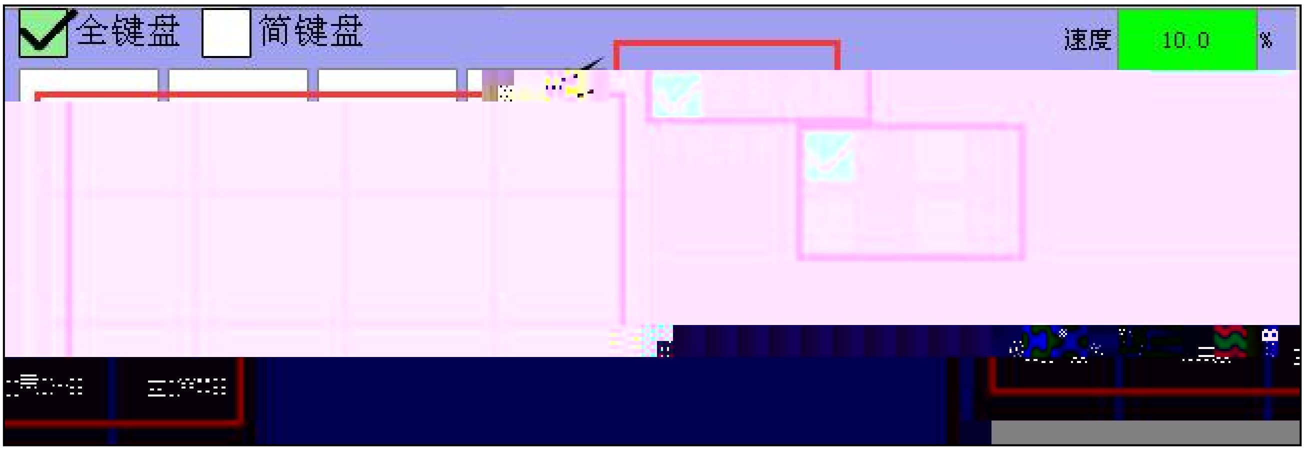
2.2.4

ɔ ╟ Æ ⅃ ՈՆ ╟

ɔ ´ ´ ⊦ ڿ

ʯ ⅃ ╟ .

⅃ G ╟



☑ 全键盘 ☐ 简键盘

速度 10.0 %

╟ ╟

╟ ╟ ╟

╟ ╟ ╟

╟ ╟ ╟

ڿ ՈՆ ʯ έ Æ

Ώ ڿ ڿ ⅃ Ώ ⅃ ڿ ḣ

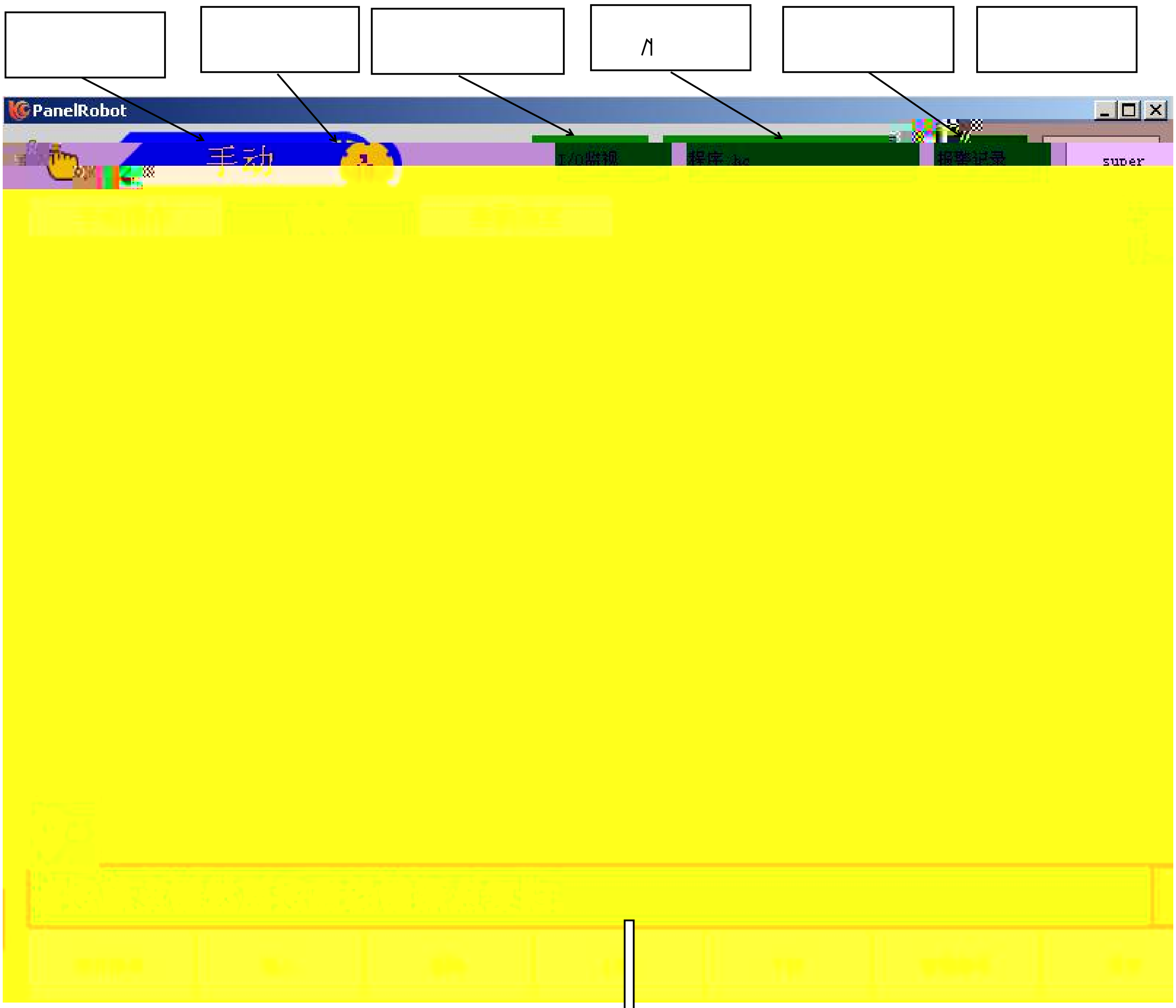
2.2.5 ɱ

ɔ ɑ ɱ G “ ɱ ”

⅃ ɱ ⅃

2.3

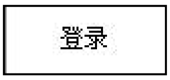
2.3.1

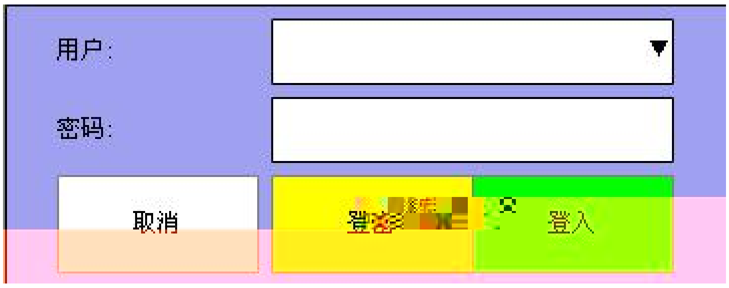


PanelRobot
手动
I/O监视
程序.kc
报警记录
super

ὠ ˝l ﺹ ὠ Ặ “ ὠ ”

ꜙ æ “ ” ɔ ﻓﻲ




用户:
密码:
取消
登录
登入

ɱ ˝l ﻳﺢ ɺ ɺ ɺ

ɺ ɺ

ɔ˜ ﺟﻪ ╟ ɺ ╟ ὠ ╟

ΰ ╟ ṃ \

˜ ﺟﻪ ╟ ɺ ╟ ὠ ╟

ΰ ╟ ṃ \

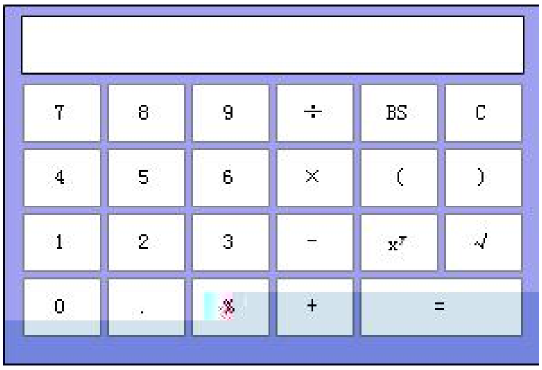
˜ ɲ ɔ ὠ

˜ ɺ ɔ ὠ

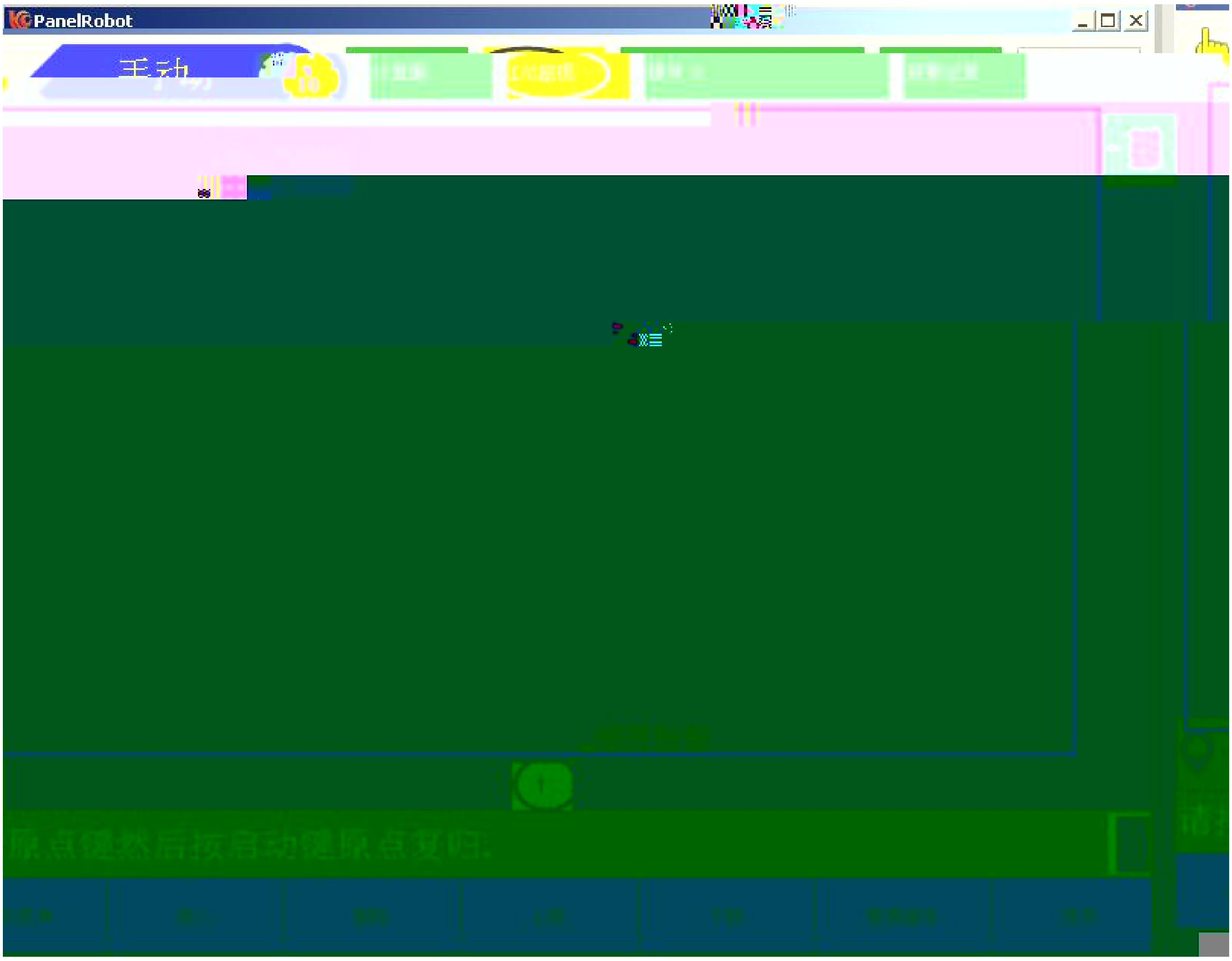
ɔ˜ ˜ ˜ ˜

ꞁ

´ ꞁ ´ ﻫﻰ


7
8
9
÷
BS
C
4
5
6
×
(
)
1
2
3
-
x^y
√
0
.
%
+
=

´ ɺ ώ ՈՎ ɺ ´ ه



PanelRobot

原点键然后按启动键原点复归。

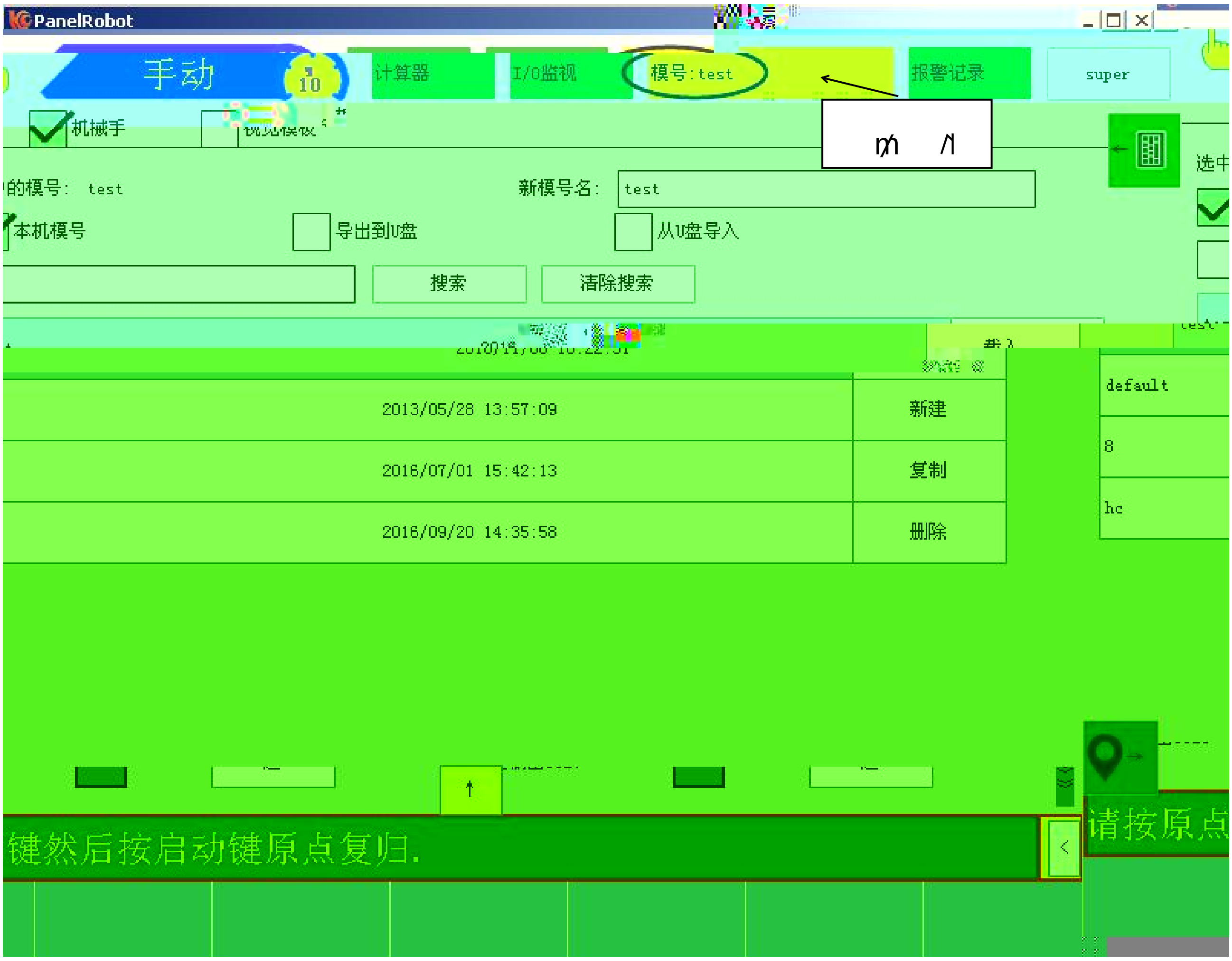
ɺ ɻ g ɻ ט ڕ ӝ̃

ט ̤ k ̈ k g ɻ

ꟿ

ꟿ ẇ ꟿ ꓶ ἐ “ ” “ ẇ ” “ ⁸ ” “ꞁ ” ἕ E

ɔ


PanelRobot
手动
10
计算器
I/O监视
模号:test
报警记录
super
ɱ ꟿ
机械手
的模号: test
新模号名: test
本机模号
导出到U盘
从U盘导入
搜索
清除搜索
2013/05/28 13:57:09
2016/07/01 15:42:13
2016/09/20 14:35:58
新建
复制
删除
选中
default
8
hc
键然后按启动键原点复归.
请按原点

ﺟ ˇ ꓲ ẇ ꟿ ꓲ ꓲ ̈Ą̣

. ꓶ ꟿ ꟿ ꓲ ꓶ ꞁꞁ ẇ

⁸ ﺟ ꟿ ꓲ ẇ ꓲ ꓲ ẏ ꟿ ꓲ ̈Ą̣

⁸ ꓲ . ꓶ ẏ ꟿ ⁸ꞁ ꟿ

ẇ ẏ ꟿ ̈Ą̣ ẇ . ꓶ ẇ ꟿ ╠

.

ꞁ ẏ ꟿ ̈Ą̣ ꞁ . ꓶꞁ ꟿ ɱ ẇ

ʹ ˧ Ꮑ

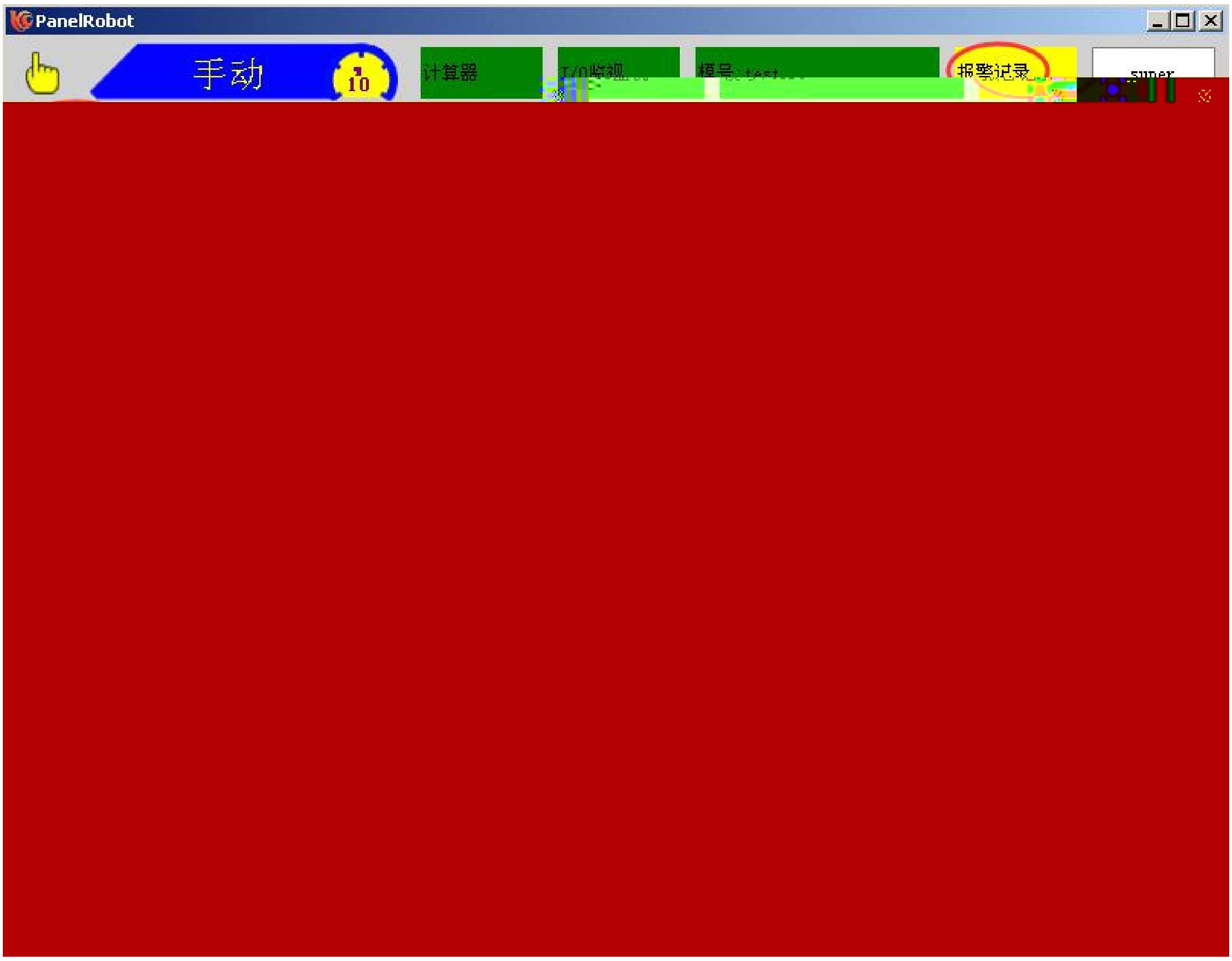
ẏ ʹ ῈḀ ⅰ . ˧ ʹ

ώ ⅰ ֻ ˇ ÿ ώ ώ ʹ

“ ” ῈḀ “ ώ ”. ˧ ʹ ώ

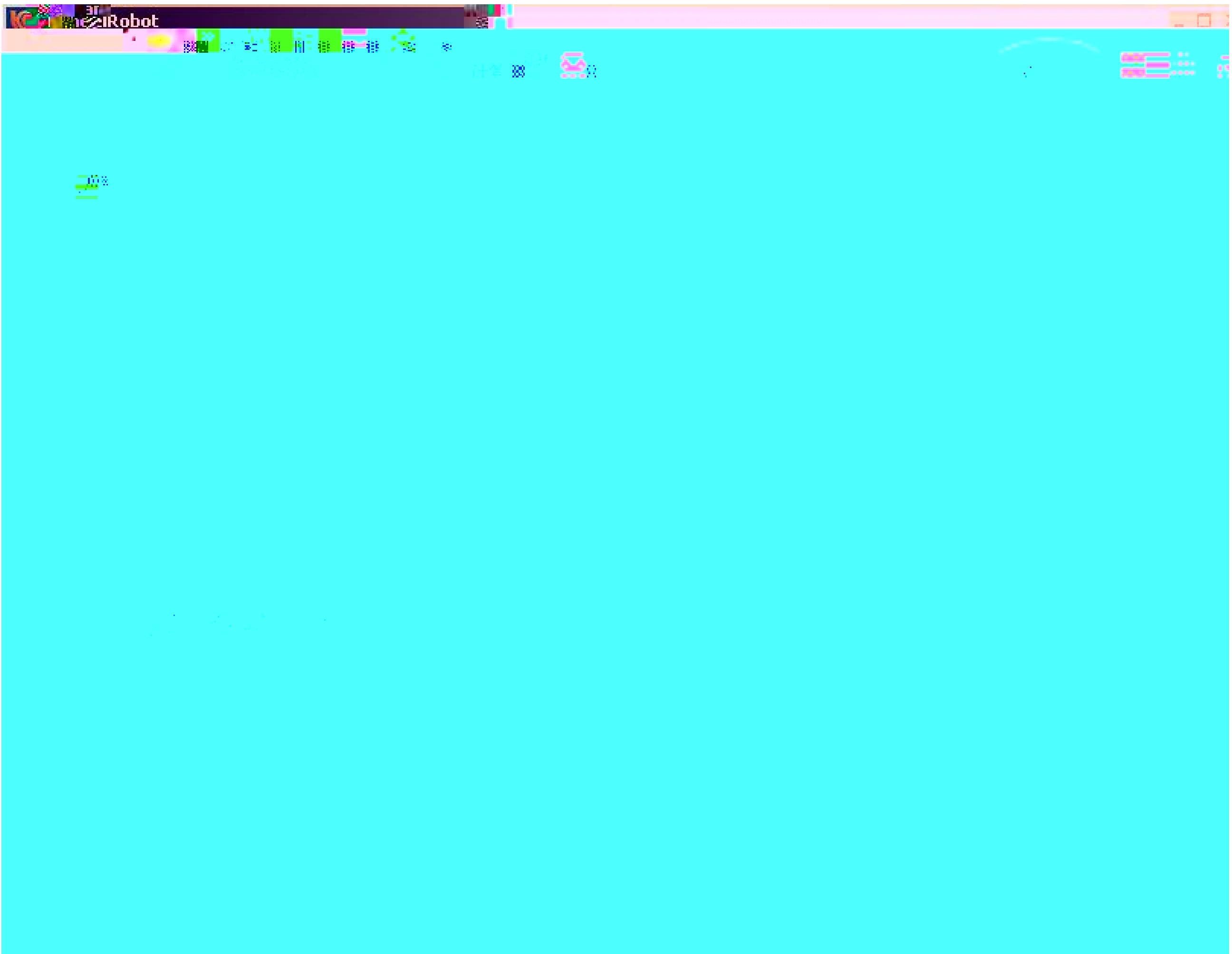
ج ώ ʹ ˩ ῈḀ . ˧ ⅰ ج ʹ

˧ Ꮑ ˦ ͻ


PanelRobot
手动
10
计算器
I/O监视
模号:test
报警记录
super

╠ ˧ ᾳ

ɔ



╟ ˩ ӧ̣

2.4

╟ ṃ ╟ Ὼ Ǽ ╟ جه

˩ ╟ ɔ Ὼ Ǽ ṃ جه

ṃ ╟ ɔ ˩ ՌՆ Ϳ ɔ Ὼ ˩ Ǽ

“ ῧ ╟ ” . ὡ ╟

2.4.1 Ϳ

G ╟ ʎ جه ṃ Ϳ ╟ ɔ

Ϳ ╟ ɔ ╟ ỉ Ϳ Ǽ

Ϳ ɔ

ᾳ Ϳ ɔ

جه ╟ ╟ Ϳ Ǽ

ɖ Ϳ Ǽ ṃ ὡ ˥ ˥

Ϳ ῷ Ϳ ʎ Ặ ɖ Ϳ . ˩

ᾳ :2 Ϳ ɔ

جه ṃ Ϳ في ᾳ ⊦

╟ ɛ́ E Ặ ῧ ╟ ‡ Ϳ

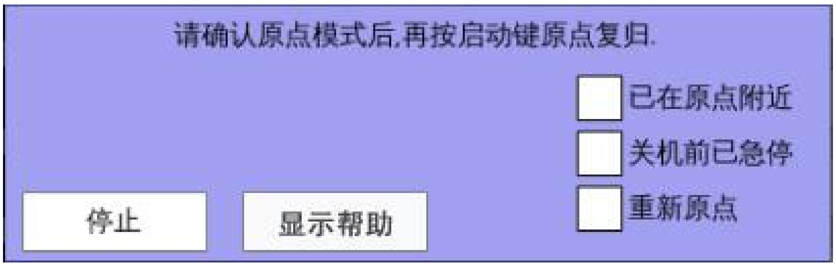
╟ ɔ

╟ ᾳ̈

□ جه Ϳ Ǽ جه G

□ Ὼ ṃ́ ṃ ˩ Ὼ ṃ́ ṃ G

□ Ϳ جه Ϳ ỉ Ǽ Ạ̊ Ặ Ϳ Ạ̊ G



请确认原点模式后,再按启动键原点复归.

□ 已在原点附近

□ 关机前已急停

□ 重新原点

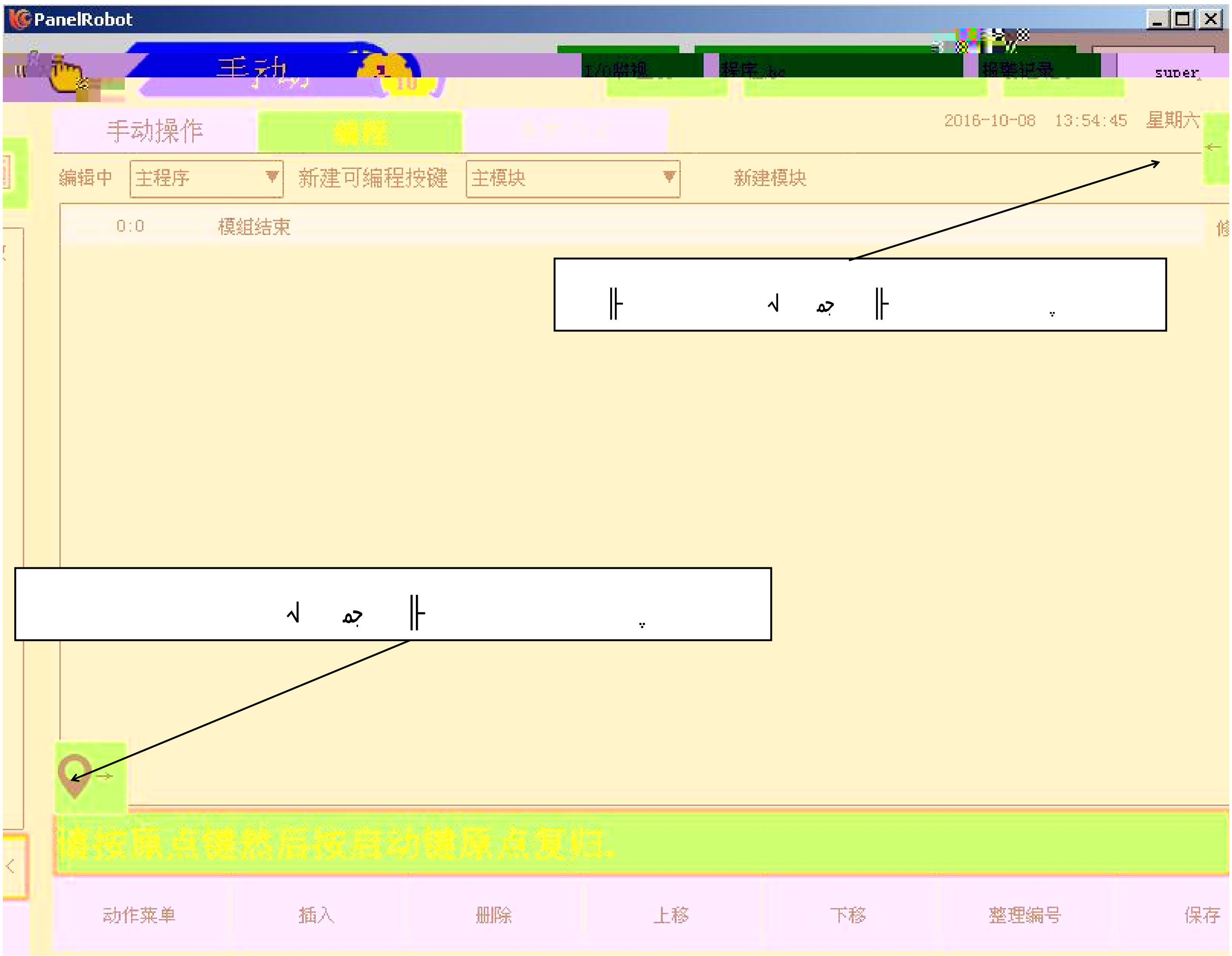
ꓘ ꓘ ╠ ╠ ɔ Ռ ꓦ ᛁ

ɑ ꓘ ṃ ṃ ꓘ ṃ

3

ꓘ ᛁ “ ╠ ” ὼ ╠ ꓘ ╠ ɔ

في



PanelRobot

手动
I/O监视
程序
报警记录
super
手动操作
编程
2016-10-08 13:54:45 星期六
编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
0:0
模组结束
动作菜单
插入
删除
上移
下移
整理编号
保存

请按原点键然后按启动键原点复归.

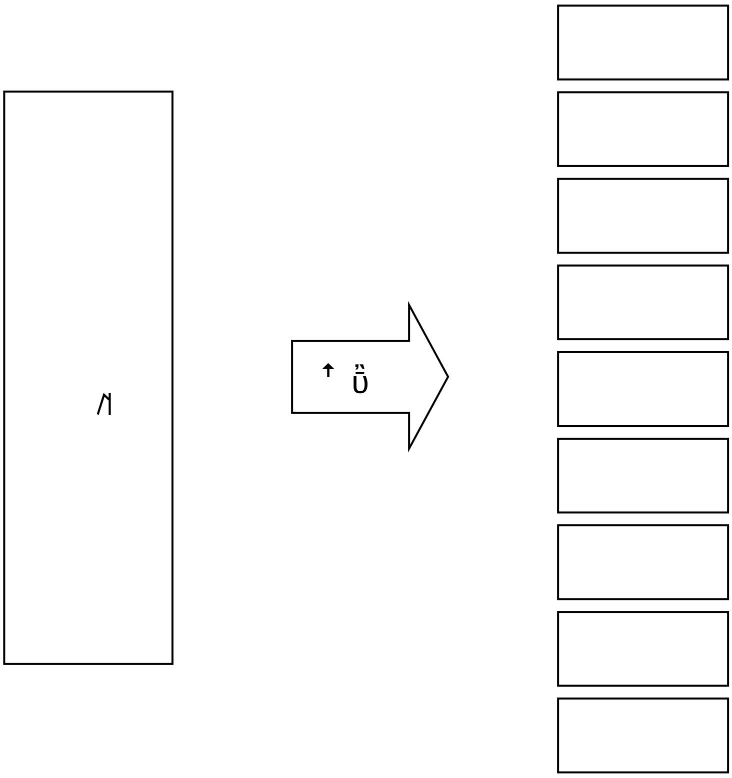
╠ ꓘ جم ╠

ꓘ جم ╠

3.1

ᛧ ᛧ ꜛ ΰ ⅃ ą è

G

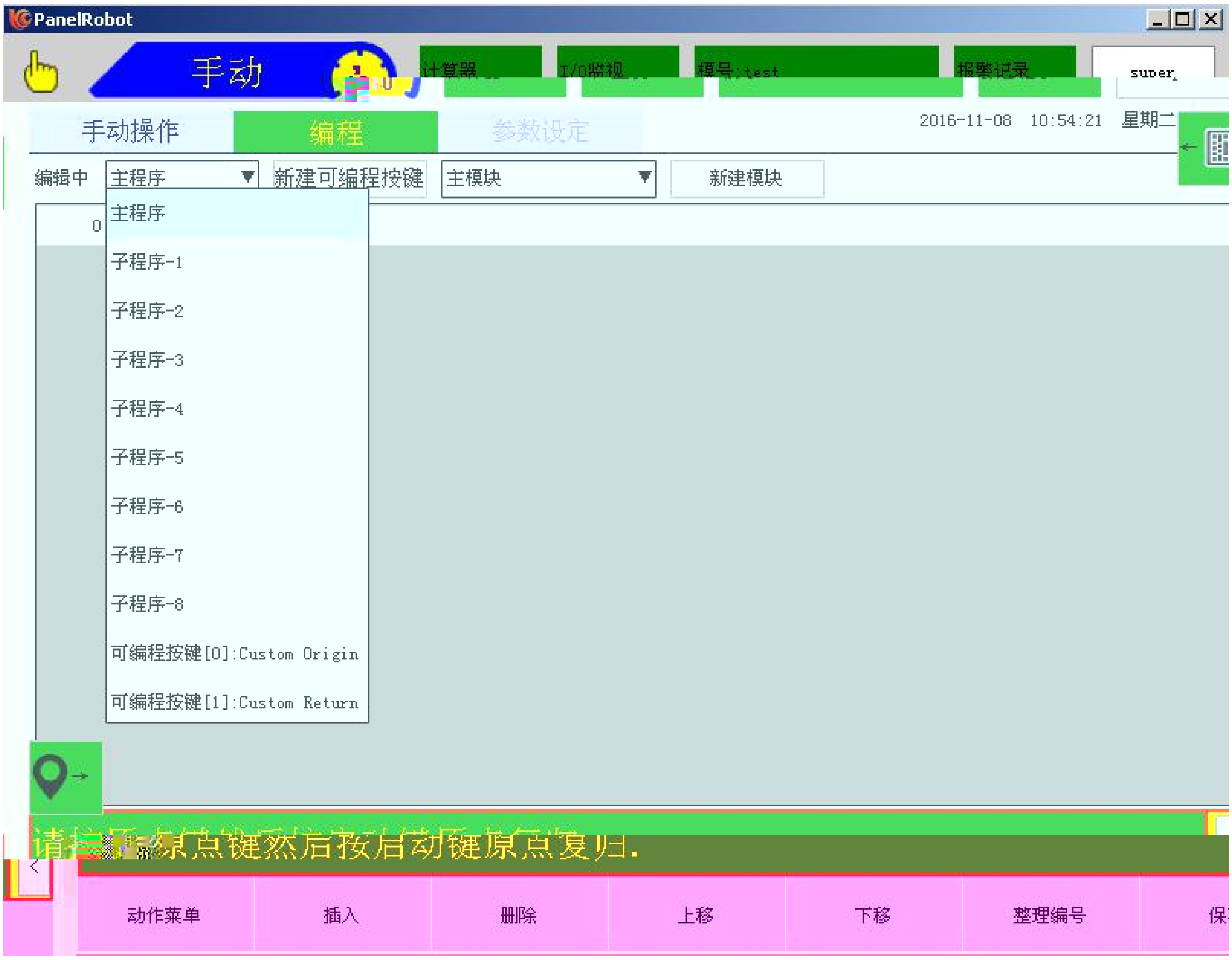


“ ” ´ ´ .

جـ ! ╟ ╟

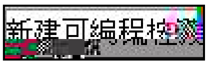
ṃ ̤ ╟

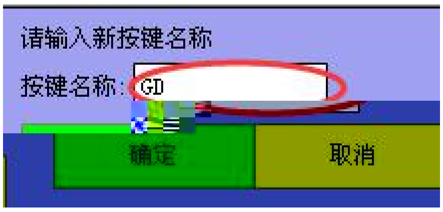
جـ ą ╟ Ḁ Ռ ⅃


PanelRobot
手动
计算器
I/O监视
模号:test
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
2016-11-08 10:54:21 星期二
编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
0
主程序
子程序-1
子程序-2
子程序-3
子程序-4
子程序-5
子程序-6
子程序-7
子程序-8
可编程按键[0]:Custom Origin
可编程按键[1]:Custom Return
动作菜单
插入
删除
上移
下移
整理编号
保

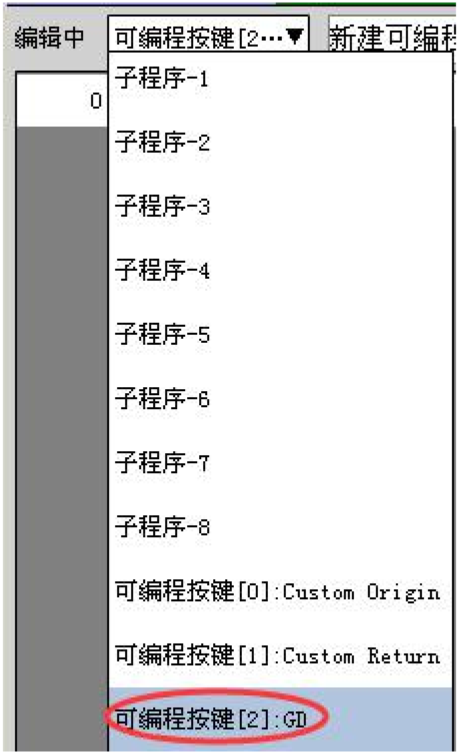
请按原点键然后按启动键原点复归.

ɔ



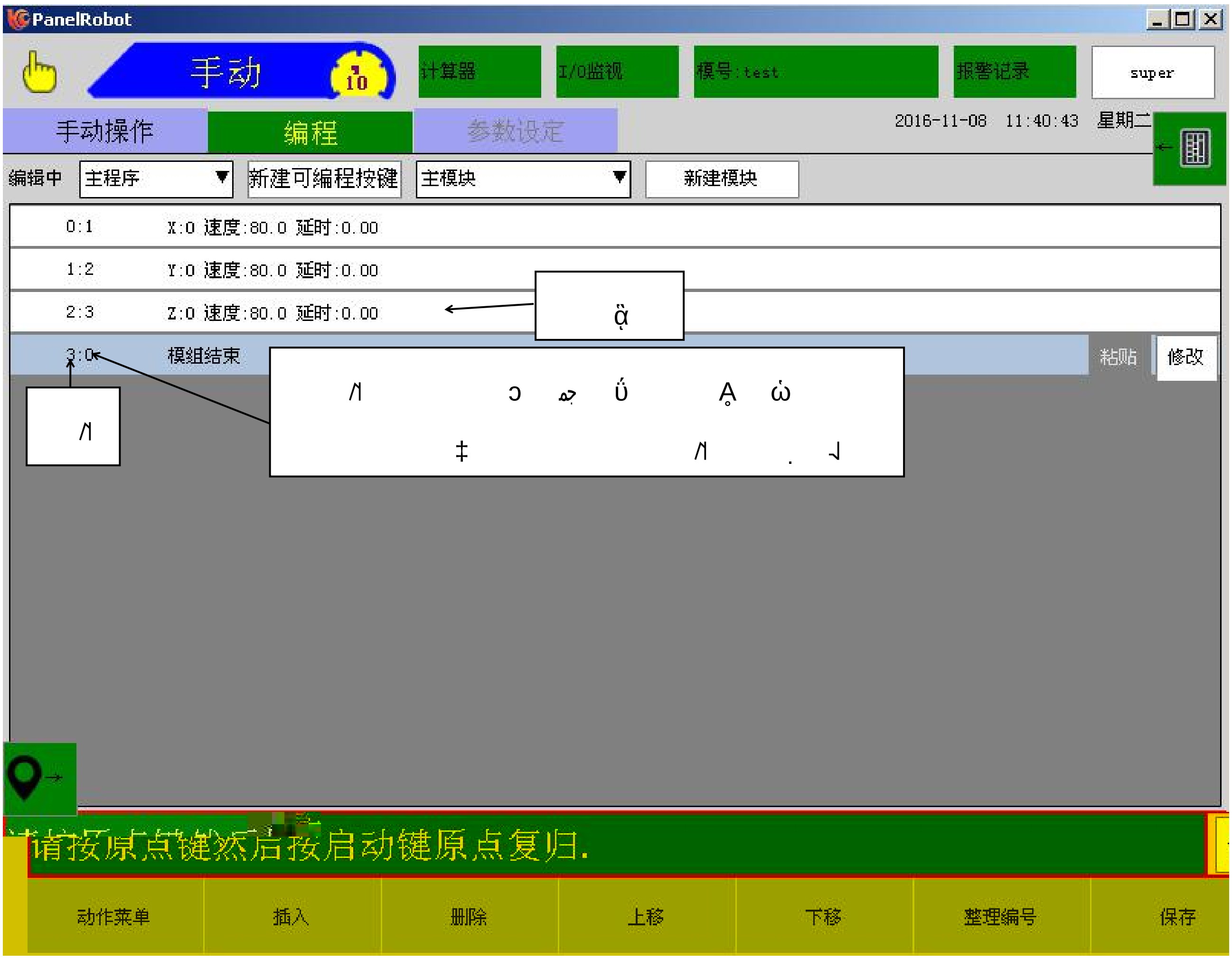

请输入新按键名称

按键名称: GD


编辑中
可编程按键[2…▼
新建可编程
0
子程序-1
子程序-2
子程序-3
子程序-4
子程序-5
子程序-6
子程序-7
子程序-8
可编程按键[0]:Custom Origin
可编程按键[1]:Custom Return
可编程按键[2]:GD

编辑中
可编程按键[2…▼
新建可编程按键
删除可编程按键

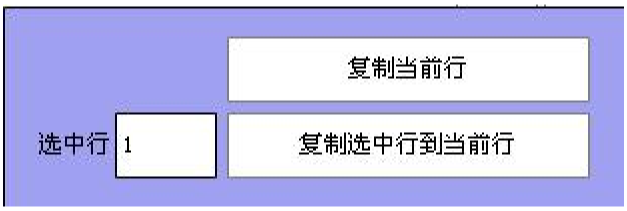
ȳ


PanelRobot
手动
10
计算器
I/O监视
模号:test
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
2016-11-08 11:40:43 星期二
编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
粘贴
修改
动作菜单
插入
删除
上移
下移
整理编号
保存

0:1 X:0 速度:80.0 延时:0.00
1:2 Y:0 速度:80.0 延时:0.00
2:3 Z:0 速度:80.0 延时:0.00
3:0 模组结束

请按原点键然后按启动键原点复归.

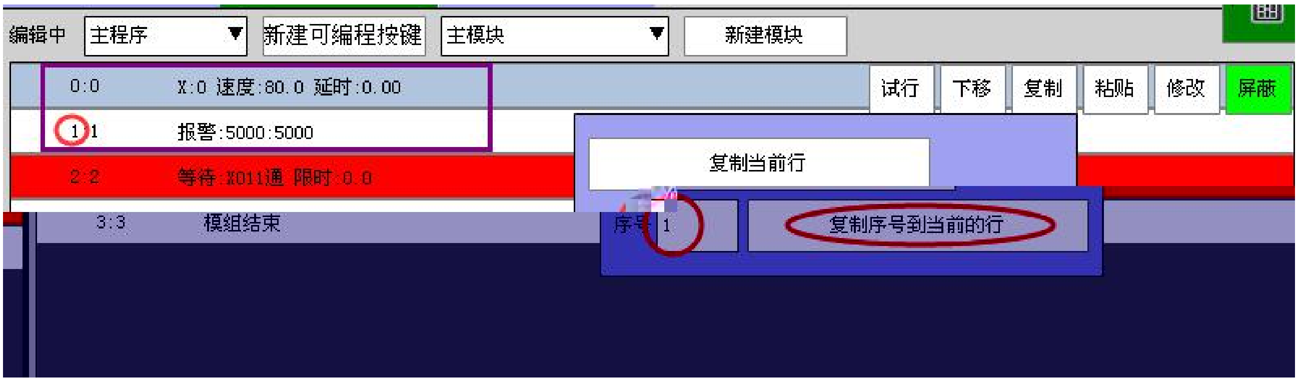
ȣ ȣ ȣ ά في


复制当前行
选中行
1
复制选中行到当前行

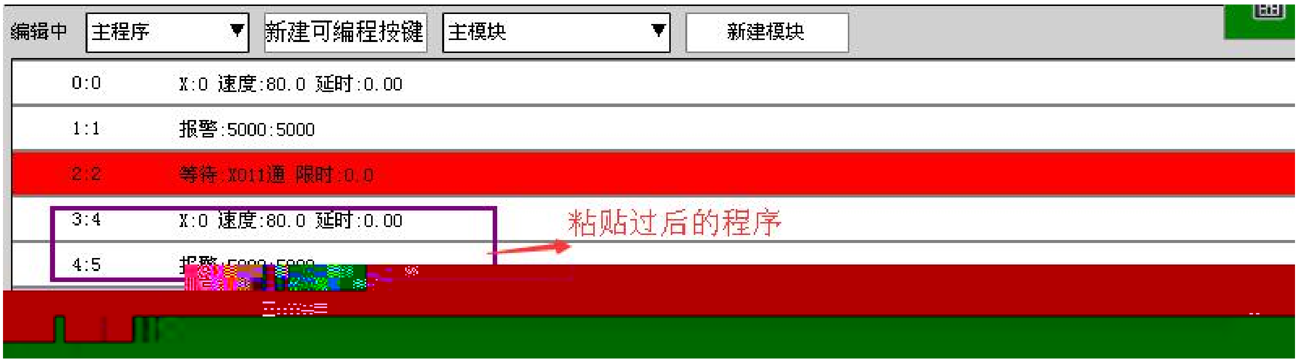
“ ” ὠ Ϡ

[illegible]

[illegible]


编辑中
主程序 ▼
新建可编程按键
主模块 ▼
新建模块
试行
下移
复制
粘贴
修改
屏蔽
复制当前行
序号 1
复制序号到当前的行

0:0 X:0 速度:80.0 延时:0.00
1:1 报警:5000:5000
2:2 等待:X011通 限时:0.0
3:3 模组结束


编辑中
主程序 ▼
新建可编程按键
主模块 ▼
新建模块
粘贴过后的程序

0:0 X:0 速度:80.0 延时:0.00
1:1 报警:5000:5000
2:2 等待:X011通 限时:0.0
3:4 X:0 速度:80.0 延时:0.00
4:5 报警:5000:5000

[illegible]

[illegible]

[illegible]

[illegible]

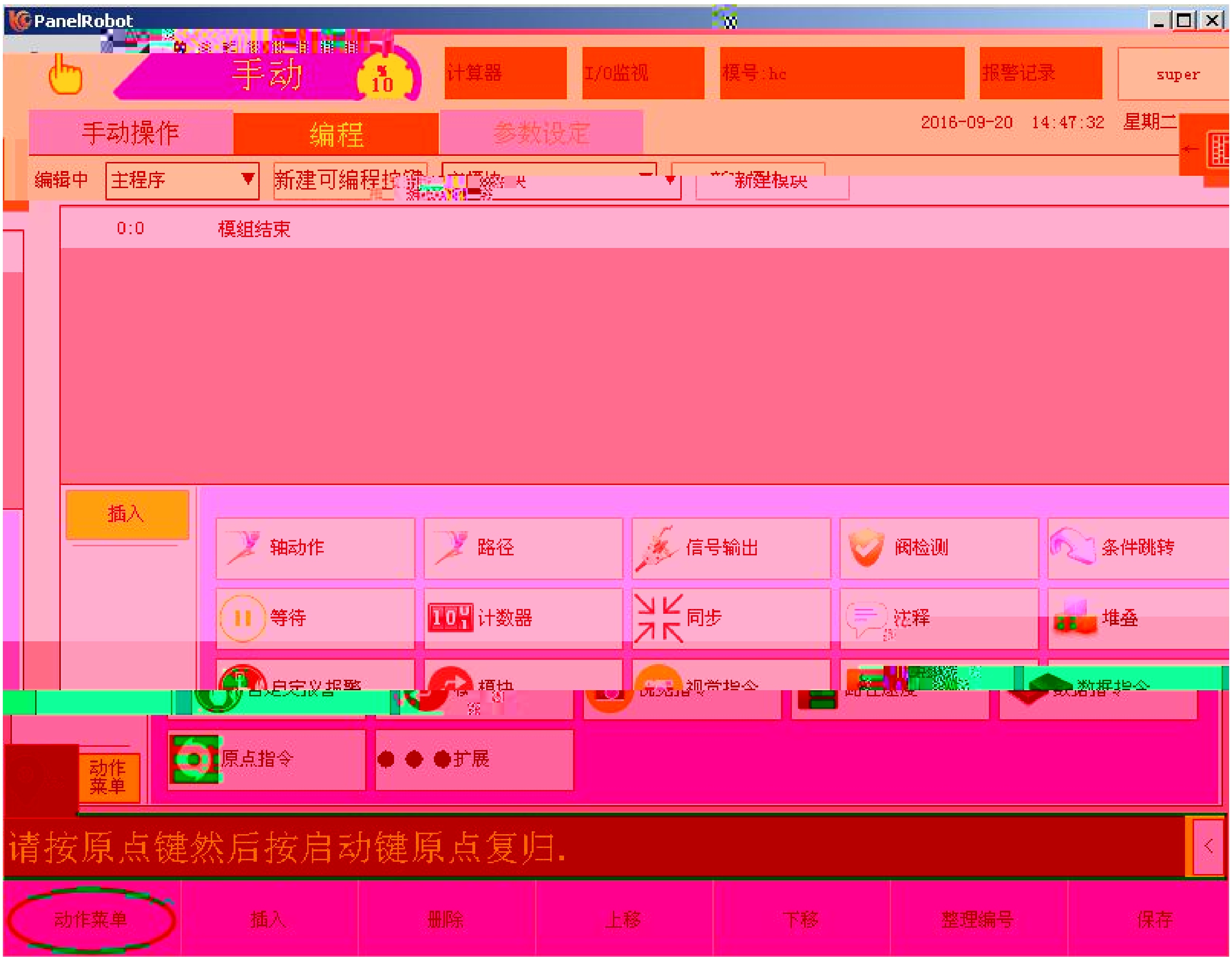
[illegible]

[illegible]

[illegible]

3.2 ╠ ɔ ´

╠ ɔ ´ ώ ╠ ɔ ص Ώ ╠ ɔ ╠ ɔ ώ ╠ ɔ في


PanelRobot
手动
10
计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
2016-09-20 14:47:32 星期二
编辑中
主程序
新建可编程按键
新建模块
0:0
模组结束
插入
轴动作
路径
信号输出
阀检测
条件跳转
等待
计数器
同步
注释
堆叠
自定义报警
模块
视觉指令
数据指令
动作菜单
原点指令
●●●扩展
动作菜单
插入
删除
上移
下移
整理编号
保存

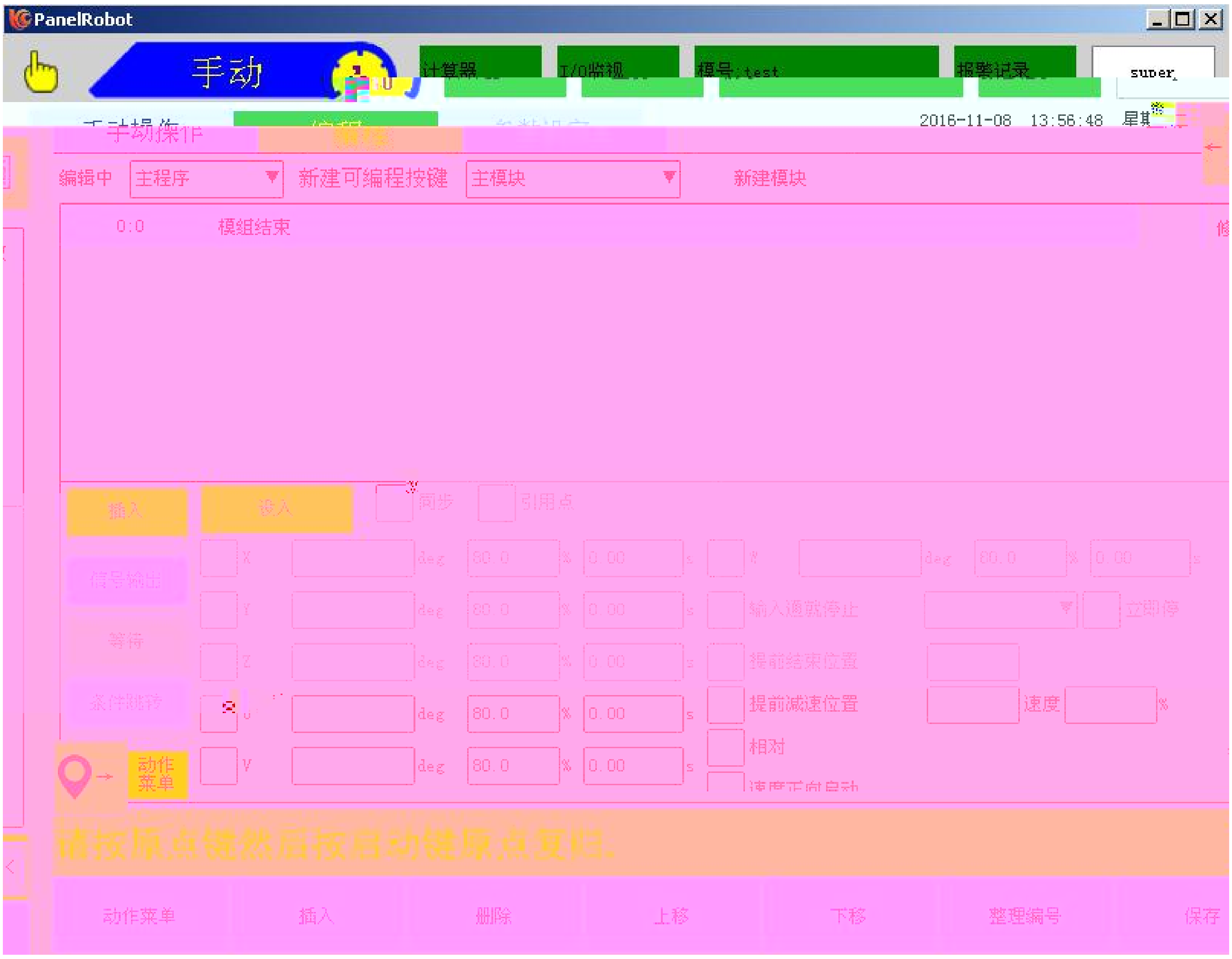
请按原点键然后按启动键原点复归.

´ 动作菜单 ´ ╠ ɔ ´ ى

3.2.1 ╟ ɔ

轴动作

ώ



PanelRobot

手动
计算器
I/O监视
模号:test
报警记录
super
手动操作
编程
自然设定
2016-11-08 13:56:48 星期
编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
插入
设入
同步
引用点
信号输出
等待
条件跳转
动作菜单
X
Y
Z
U
V
deg
%
s
输入通路停止
立即停
提前结束位置
提前减速位置
速度
相对
速度正向启动
动作菜单
插入
删除
上移
下移
整理编号
保存

0:0 模组结束

X deg 80.0 % 0.00 s

Y deg 80.0 % 0.00 s

Z deg 80.0 % 0.00 s

U deg 80.0 % 0.00 s

V deg 80.0 % 0.00 s

请按原点键然后按启动键原点复归。

ώ ﺠ ώ ╟ ɔ Æ ╟ ɔ Ἇ ώ . ˩ ╟ ɔ ꜛ

ώ ⏋ᒧ ꜛ Æ " ώ " Ἇ " ώ ". ˩ Æ ꜛ

˩ ύ Ἇ " ˩ " ǂ ﺠ Ą ˩ ╟

ⱶ /| ﺨ Æ ˩ G

ɱ Æ ﺠ ώ ﺠ ꜛ ɱ Æ ꜛ Æ

╟ ͻ

R ɱ Æ Æ ‡ ᛙ Æ

╟ ͻ ɹ ̯ ᛙ

ɱ ̃ Æ ج ὼ ج ᛙ ɱ ̃ Æ ᏁᏁ ̃

R ɱ Æ ɱ ̃ Æ ‡ ÿ

ᏁᏁ ᏁᏁ

ὼ ṃ . ṃ ᛙ ὼ ə ⁄ ̃ ṃ . ṃ

R ᛙ ⁄ Ạ ‡ ̯ ̃ ṃ

R ‡ ̯ . ṃ

ﻔﻲ

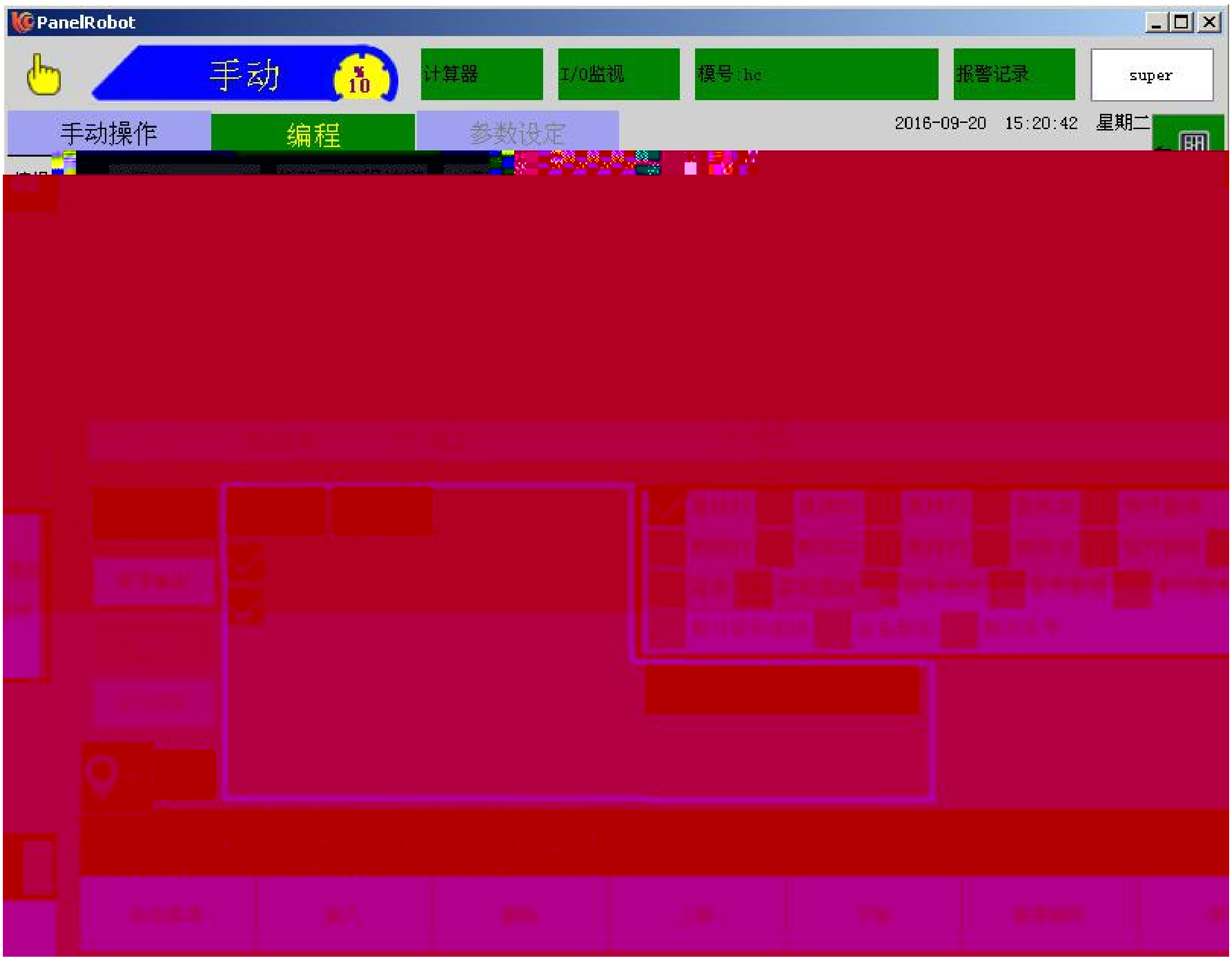
编辑中
新建可编程按键
主模块
新建模块

ɱ Æ ╟

ṃ ج ɹ ⊦ “ ṃ ” ‡ ج ╟ ج ᛙ ̯ . ṃ

3.2.2

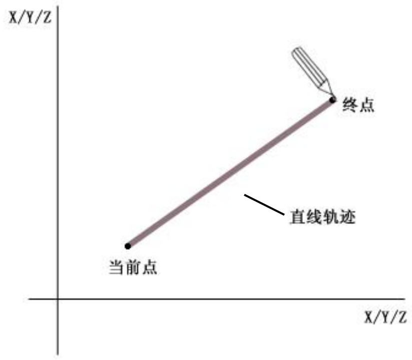
´ 路径 ώ


PanelRobot
手动
%
10
计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
2016-09-20 15:20:42 星期二

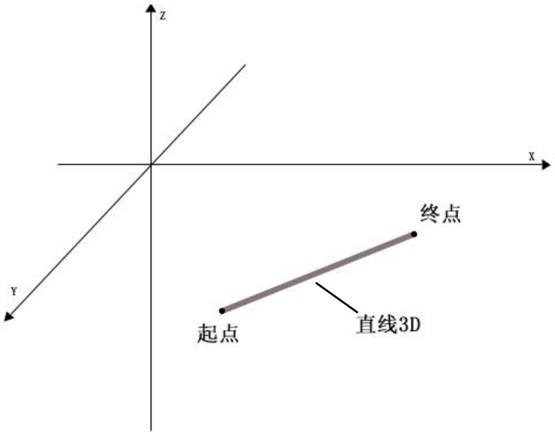
ᗺ ﻊﻫ 1 ώ ╟ ɔ ﺻﺮ

ﺟ ᾇ ÿ ɱ Æ ↿ “ ”

Æ ɗ □

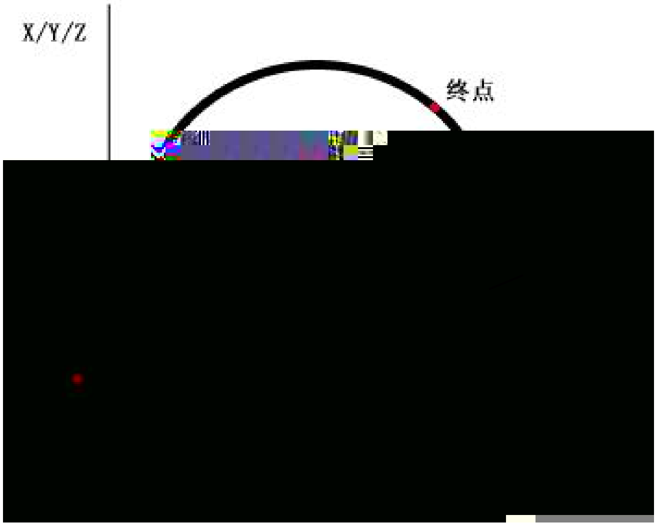

X/Y/Z
终点
直线轨迹
当前点
X/Y/Z

ڿ ᾇ ÿ ɱ̀Æ ἶ “ ” Æ ɖ̡ □


Z
X
Y
终点
起点
直线3D

ڿ ᾇ ÿ ɱ̀Æ ἶ “ ”

Æ ᑎ “ ” Æ ɖ̡ □ ﻟﻢ



ڿ ᾇ ÿ ɱ̀ἶ “ ” Æ ᑎ “ ” Æ ɖ̡ □

□ ÿ ɱ̀ □ ɹ □

ꟺ ɱ̀ ɹ ﻣﺨ ɹ ﻟ̣

ɲ ɱ ɺ ﳋ ɺ Ḻ

□ ÿ ɱ ɺ □ỉ “ ” Æ

□ ÿ ɱ ɺ □ỉ “ ” Ռ “ ” Æ

□ ﻠﻢ ÿ ɱ ɺ □ỉ “ ” Ռ “ ” ﻠﻢ

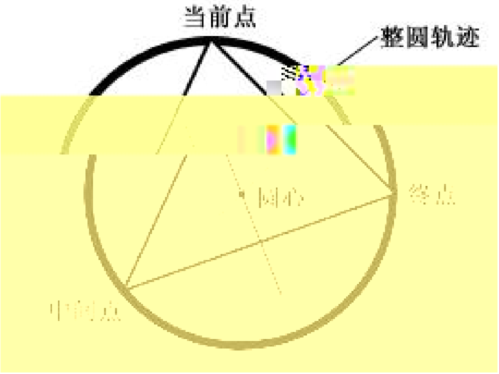
╟ ╟ ɺ ╟ ɺ ṃ

Ώ Ώ ﳋ ɺ ɺ Ḻ

□ ɲ ɱ ɗ □ ɺ ﳋ ɺ Ḻ

□ ɲ ɱ ɗ □ ɺ ﳋ ɺ Ḻ

ﻠﻢ ɱ Ռ ﻠﻢ

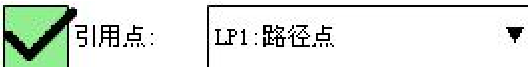

当前点
整圆轨迹
圆心
终点
中间点

Ш ﻌﻠ 2 ώ ﳋ Æ ώ

ɱ Ɀ ﳋ Æ ỉ ﳋ Æ ‡ ˝l

ώ Ȁ . ɺ ‡

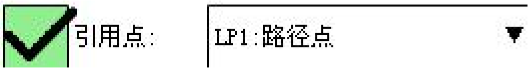
G Ͱ


☑ 引用点: LP1:路径点 ▼

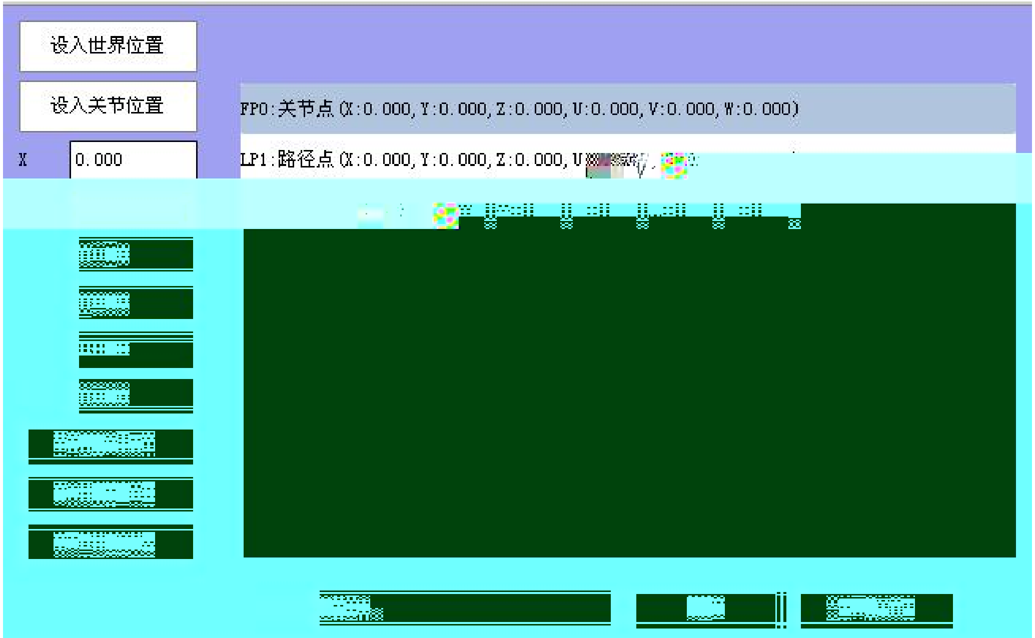
“ ” ɺ Ȁ ﳋ ḣ

ﳋ ḥ ɺ

Ͱ ἕ Ͱ G


☑ 引用点: LP1:路径点 ▼

ﺟﻢ ﻓﻲ ﻓﻲ



设入世界位置

设入关节位置

X 0.000

FP0:关节点(X:0.000,Y:0.000,Z:0.000,U:0.000,V:0.000,W:0.000)

LP1:路径点(X:0.000,Y:0.000,Z:0.000,U

ɔ ғ Æ G

ᆋ ῼ̃ ῼ̃ ᆋ Ḹ M ╟ ɔ ﺻﺮ ᆋ

Æ ① ḣ ② ╟ ᾿ Ἁ̣ ὠ Æ

ὠ ῼ̃ Æ ﺻﺮ

ﺟﻢ “ ʎ ” ʎ

´ ﺻﺮ ① ῼ̃ ② ③ Ḹ

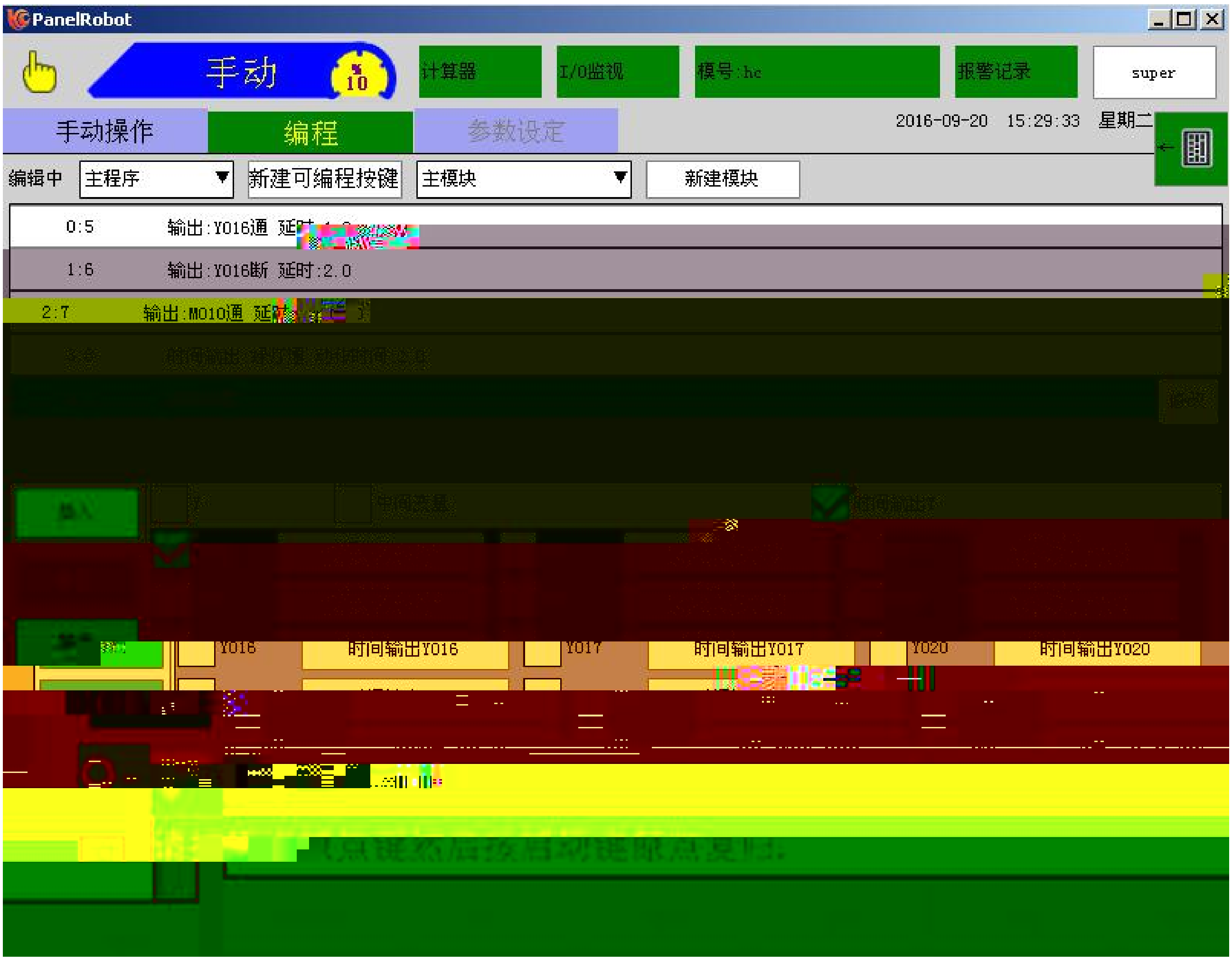
᾿ . ᆋ

ᅮ ᅮ ᆜ Ἁ̣ “ᅮ ”. ᆋ

Æ “ Æ ” Ἁ̣ “ Æ ” . ᆋ

3.2.4 ą /I

´ 信号 ώ


PanelRobot
手动
10
计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
2016-09-20 15:29:33 星期二
编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
Y016
时间输出Y016
Y017
时间输出Y017
Y020
时间输出Y020

0:5 输出:Y016通 延时

1:6 输出:Y016断 延时:2.0

2:7 输出:M010通 延

ą /I ώ ص □ □ ﻝ □

□ □ ɖ ﺠ ώ Æ

´ ώ . ﻝ

Ą /I

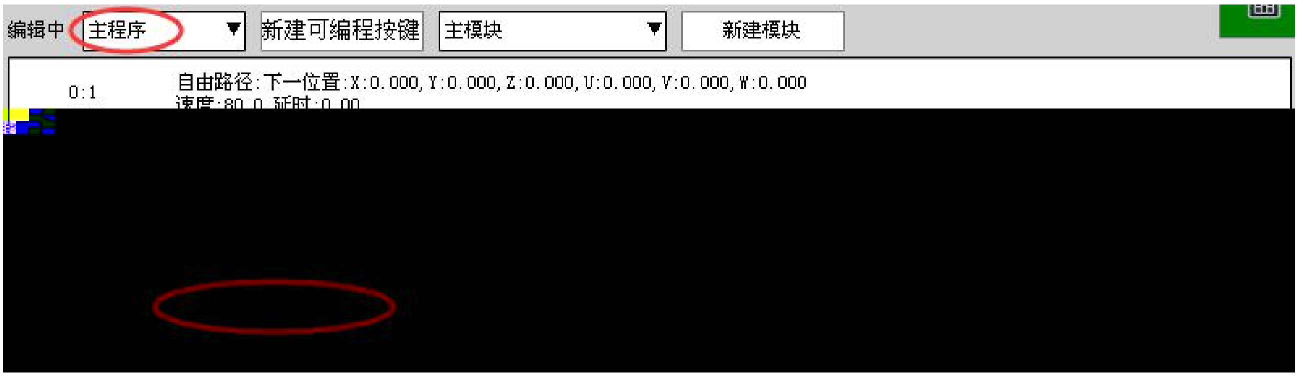
ȋ ˝l ﻙ /I ἐ ╟ ﺠ

ﻝ ﻙ ﻝ

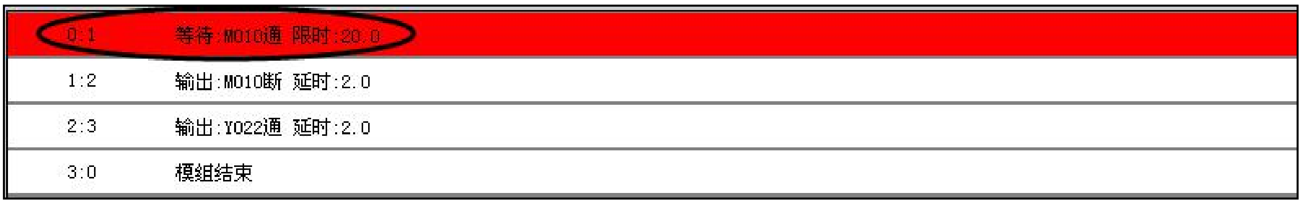
ﻝ ﻝ ﻝ ḣ G

ﻝ G R ﺠ ﻝ ﺠ

ʎ


编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块

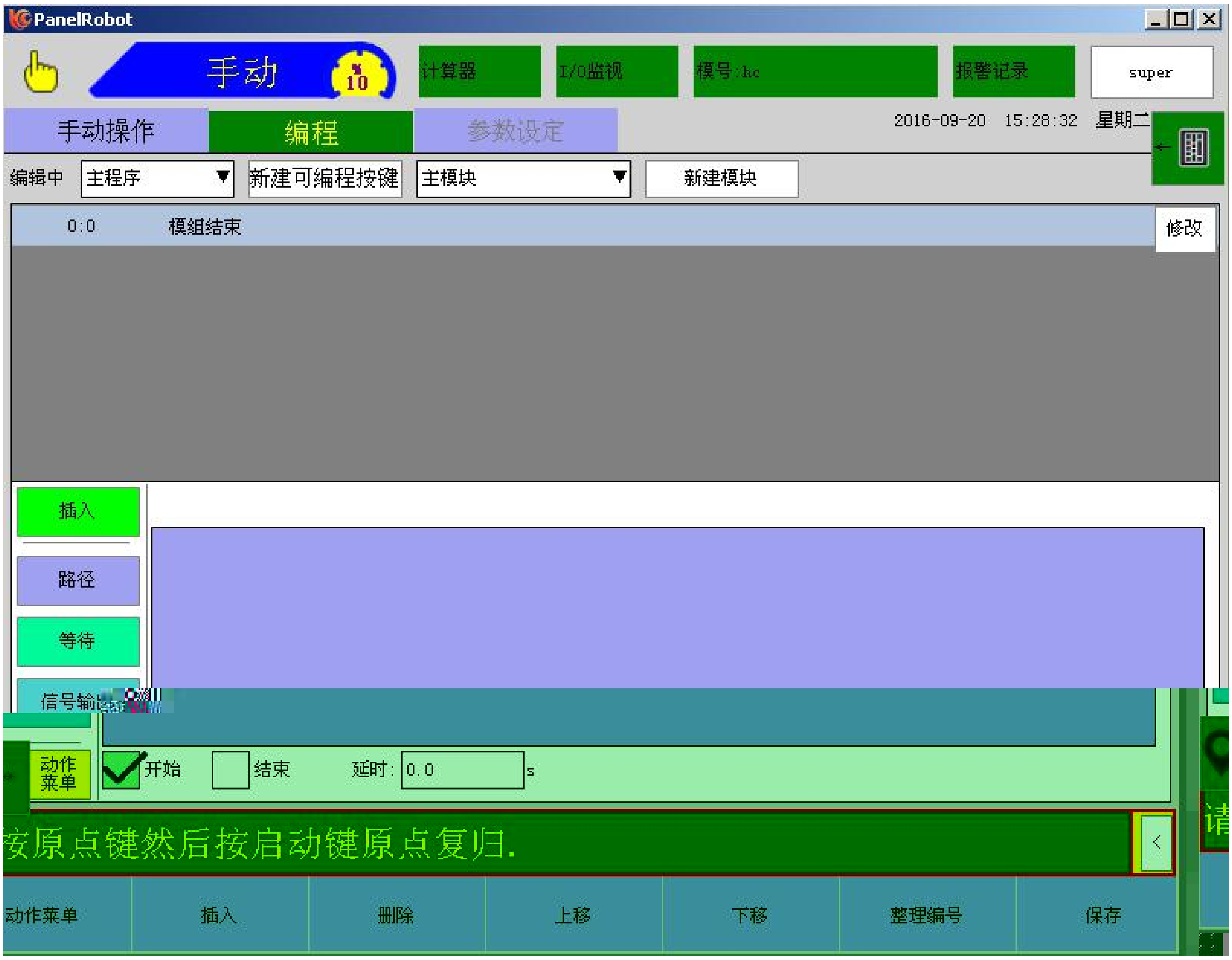
0:1 自由路径:下一位置:X:0.000,Y:0.000,Z:0.000,U:0.000,V:0.000,W:0.000
速度:80.0 延时:0.00



0:1	等待:M010通 限时:20.0
1:2	输出:M010断 延时:2.0
2:3	输出:Y022通 延时:2.0
3:0	模组结束

3.2.5

´ 阀检测 ώ


PanelRobot
手动
10
计算器
I/O监视
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
新建可编程按键
新建模块
修改
插入
路径
等待
信号输出
动作菜单
动作菜单
插入
删除
上移
下移
整理编号
保存
请

模号:hc

2016-09-20 15:28:32 星期二

编辑中 主程序 ▼ 主模块 ▼

0:0 模组结束

☑ 开始 ☐ 结束 延时: 0.0 s

按原点键然后按启动键原点复归.

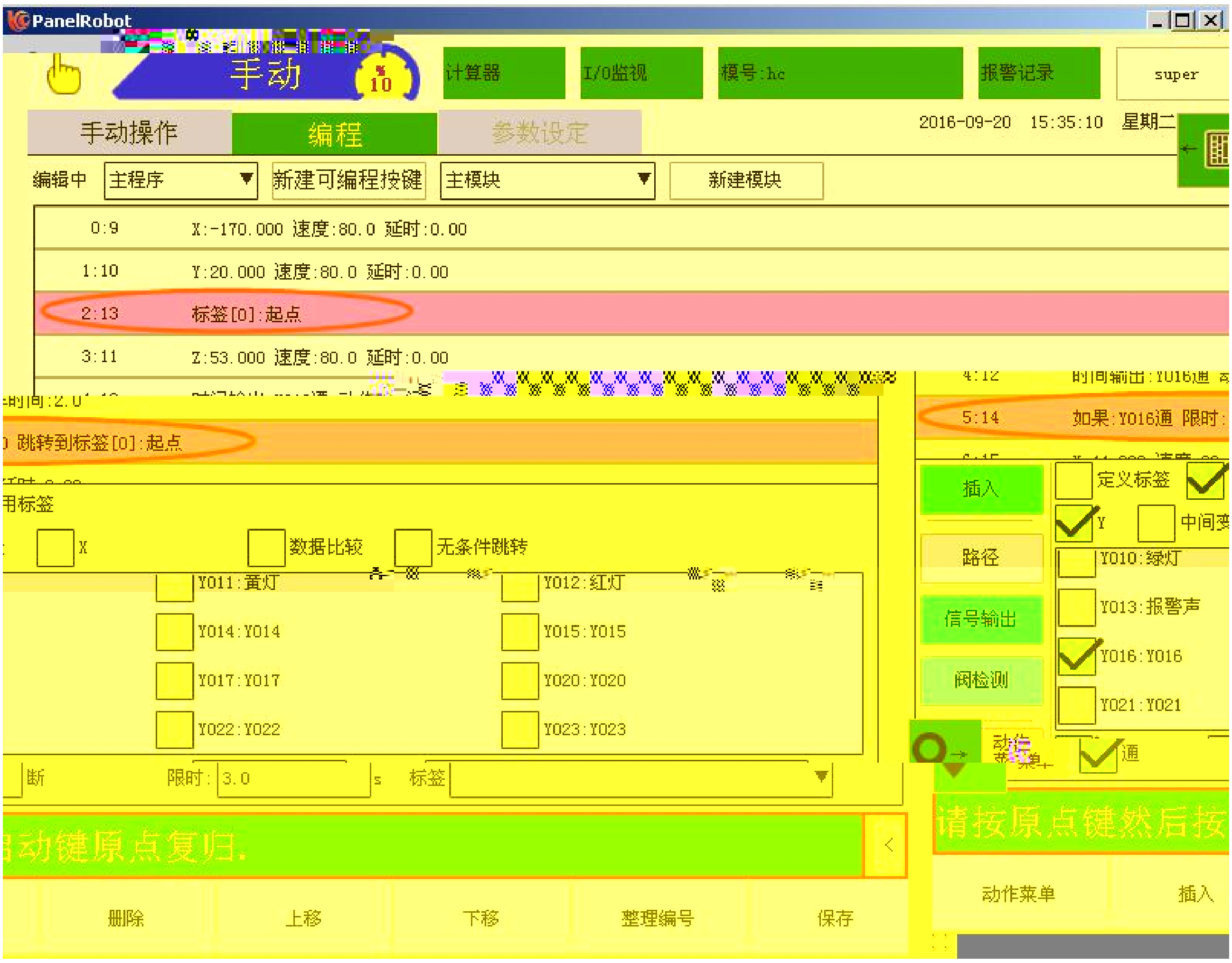
ﭺ ﾧ ת ᵾ ﺠ ᶦ

ᵾ ݶ ж̃ ᵾ k ̈

3.2.6 ̈

´

ὠ


PanelRobot
手动
10
计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
2016-09-20 15:35:10 星期二
编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
插入
定义标签
路径
中间变
信号输出
阀检测
动作菜单
删除
上移
下移
整理编号
保存
插入
用标签
X
数据比较
无条件跳转
Y
Y010:绿灯
Y011:黄灯
Y012:红灯
Y013:报警声
Y014:Y014
Y015:Y015
Y016:Y016
Y017:Y017
Y020:Y020
Y021:Y021
Y022:Y022
Y023:Y023
通
断
限时:
3.0
s
标签
请按原点键然后按
启动键原点复归.

0:9 X:-170.000 速度:80.0 延时:0.00

1:10 Y:20.000 速度:80.0 延时:0.00

2:13 标签[0]:起点

3:11 Z:53.000 速度:80.0 延时:0.00

5:14 如果:Y016通 限时:

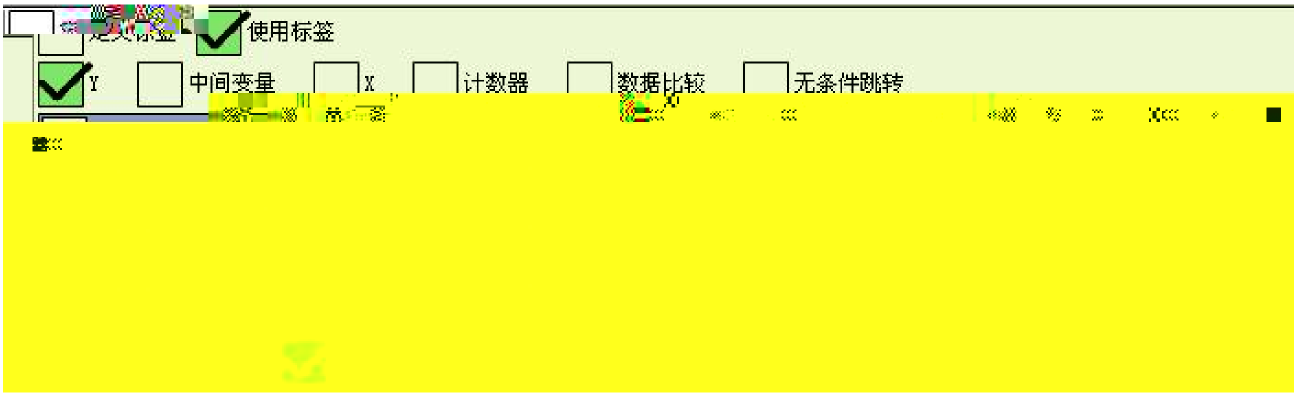
跳转到标签[0]:起点

G

Ͱ √ ” ´ “ ” ɻ

ﺠ Æ ὠ ɻ

Ͱ √ “ G ” ὠ ̈



☐ 定义标签 ☑ 使用标签

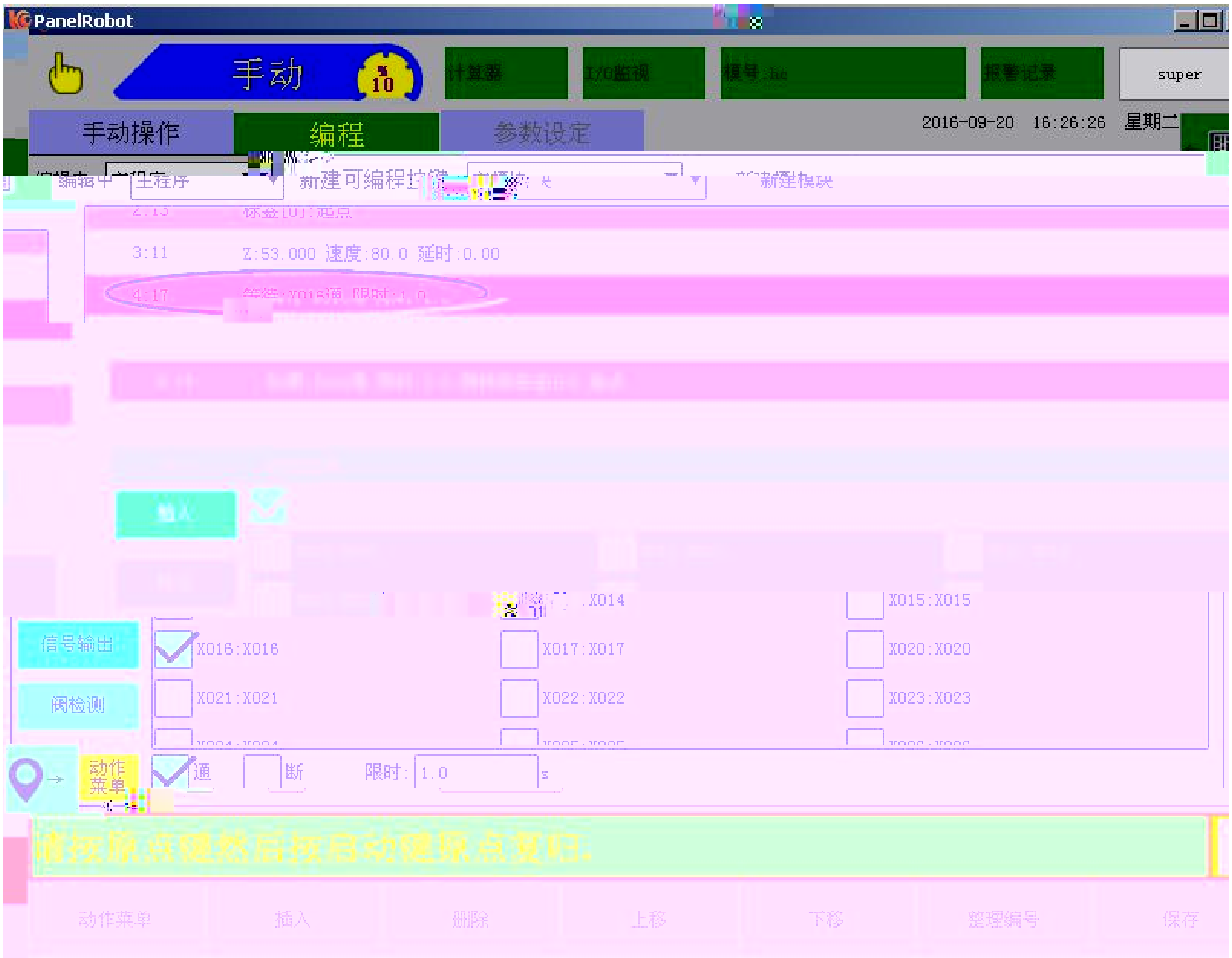
☑ Y ☐ 中间变量 ☐ X ☐ 计数器 ☐ 数据比较 ☐ 无条件跳转

ꟸ ̈ / ώ . ˩ ώ

G ̈ ˝l ώ

3.2.7

´ 等待 ὡ


PanelRobot
手动
10
计算器
I/O监视
模号:lm
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
编辑中
主程序
新建可编程按键
新建模块
信号输出
阀检测
动作菜单
动作菜单
插入
删除
上移
下移
整理编号
保存

2016-09-20 16:26:26 星期二

3:11 Z:53.000 速度:80.0 延时:0.00

4:17 等待:X015通 限时:1.0

X014 ☐ X015:X015

☑ X016:X016 ☐ X017:X017 ☐ X020:X020

☐ X021:X021 ☐ X022:X022 ☐ X023:X023

☑ 通 ☐ 断 限时: 1.0 s

请按原点键然后按启动键原点复归。

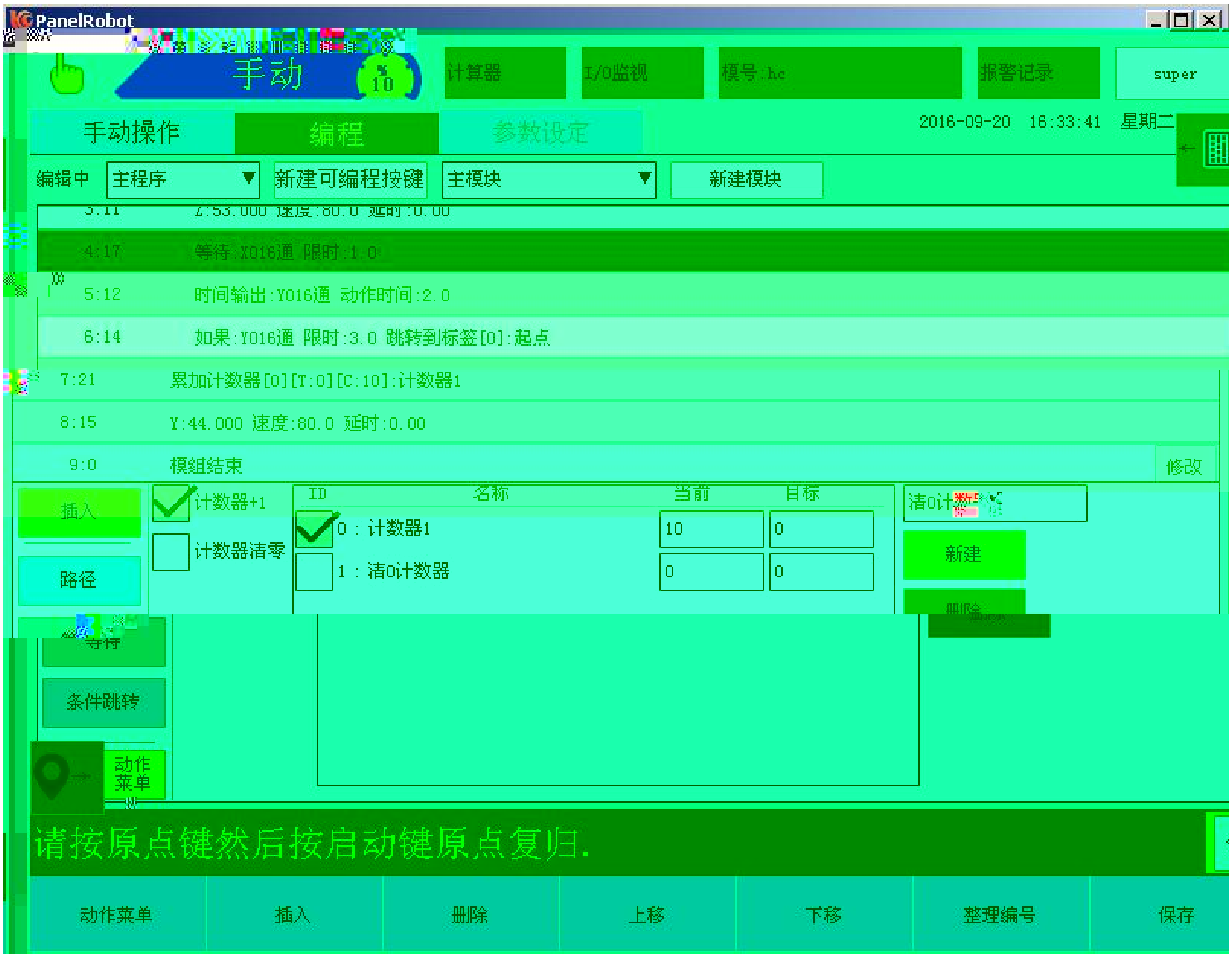
ҙ ᴧ ὡ ڝ ą ɋ

ج ὡ Æ ´ ὡ . ﬥ

╟ ɔ ᵻ ج ̤ ‡ ̤

3.2.8 Ɂ

´ 10 计数器 ώ جـ ɺ Ɂ



PanelRobot

手动 10

计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定

2016-09-20 16:33:41 星期二

编辑中 主程序 ▼ 新建可编程按键 主模块 ▼ 新建模块

```
3:11          Z:53.000 速度:80.0 延时:0.00
4:17          等待:X016通 限时:1.0
5:12          时间输出:Y016通 动作时间:2.0
6:14          如果:Y016通 限时:3.0 跳转到标签[0]:起点
7:21        累加计数器[0][T:0][C:10]:计数器1
8:15        Y:44.000 速度:80.0 延时:0.00
9:0         模组结束
```

修改
插入
路径
等待
条件跳转
动作菜单

☑ 计数器+1
☐ 计数器清零

ID	名称	当前	目标
☑ 0	计数器1	10	0
☐ 1	清0计数器	0	0

清0计数器

新建
删除

请按原点键然后按启动键原点复归.

动作菜单
插入
删除
上移
下移
整理编号
保存

Ɂᶦ ①╗ ص Ɂ ② ص Ɂ

Ɂ Ɂ ص Ɂ ɺ ɖ

ɱ ɱ Ɂ ḣ ḣ ɺЛ ɑ

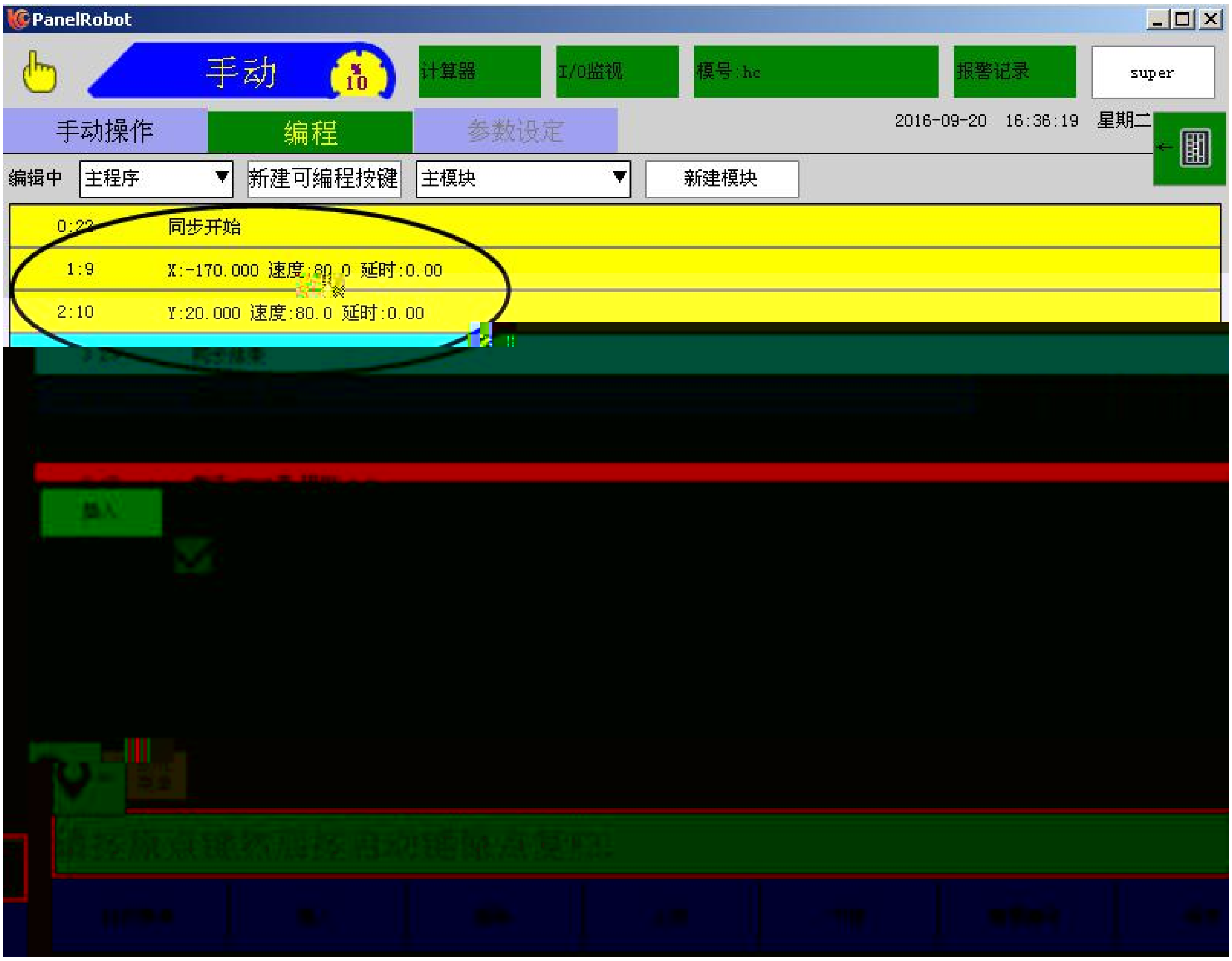
ɱ ḣ R جـ تجى ʎ Ḁ G Ɂ Ɂ

Ɂ ɱ ḣ ÿ Ḁ ÿ ƿ تجى

Ɂ ḣ

3.2.9 [illegible]

[illegible] 同步 [illegible]


PanelRobot
手动
10
计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
2016-09-20 16:36:19 星期二
编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块

0:22 同步开始

1:9 X:-170.000 速度:80.0 延时:0.00

2:10 Y:20.000 速度:80.0 延时:0.00

[illegible]

[illegible]

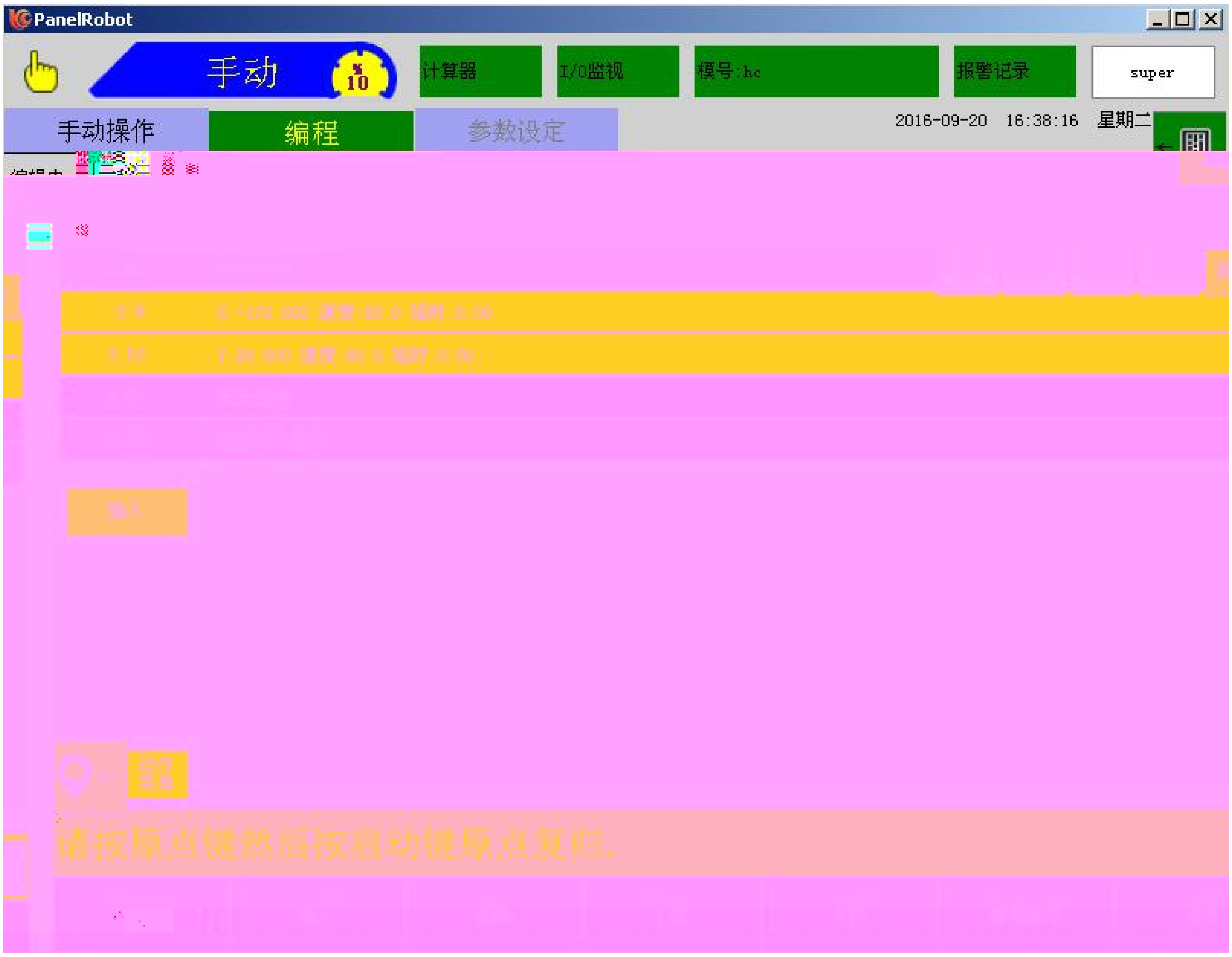
[illegible]

3.2.10

´ 注释 ώ

. ⅃ ̤ ⅃ ⅃

⅃ ɱ ⅃ ɟ


PanelRobot
手动
10
计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
2016-09-20 16:38:16 星期二

请按原点键然后按启动键原点复归.

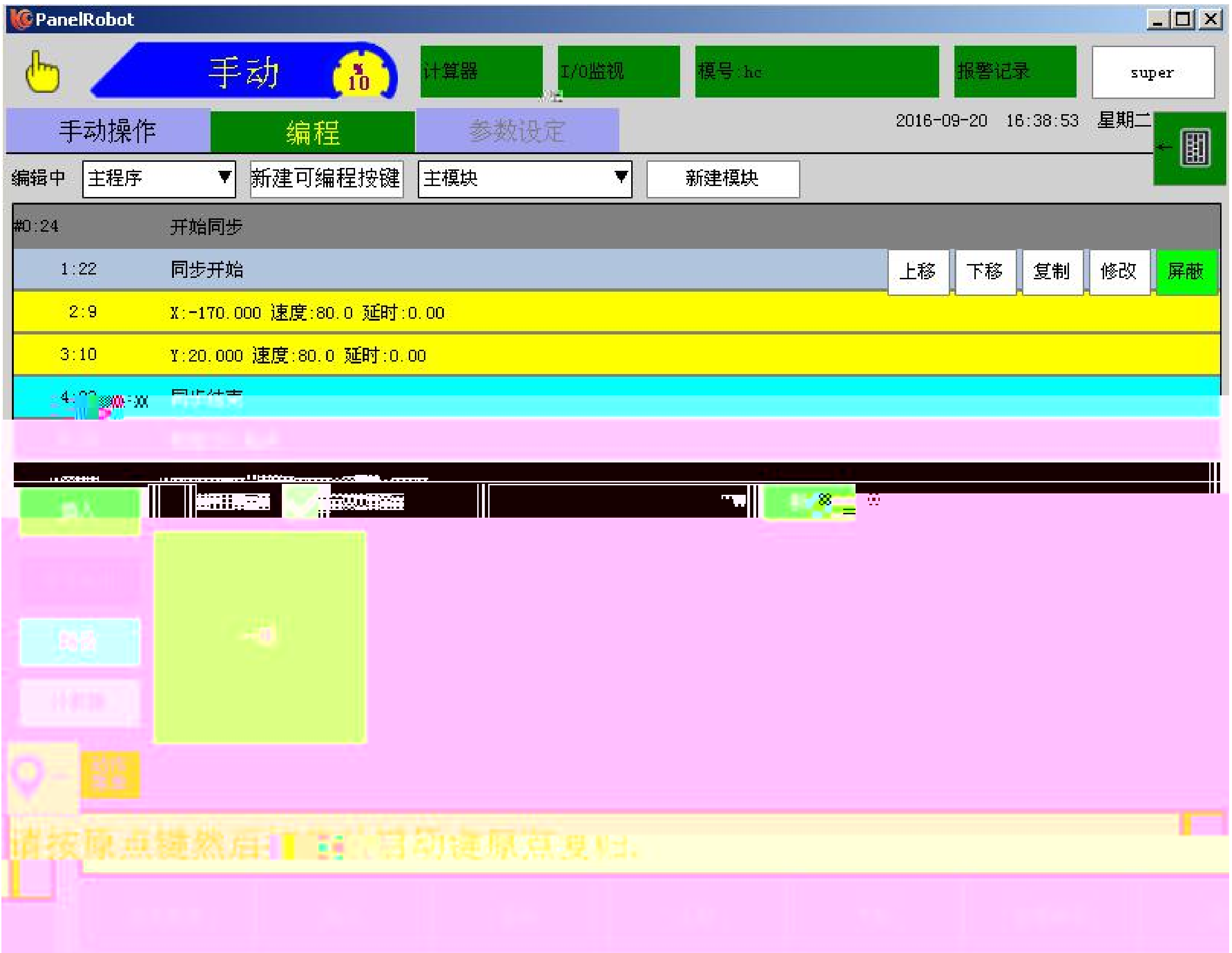
ج ´ ώ ⅃ ⅃ ⅃ ɖ ώ

Æ ´ ώ . ⅃

3.2.11 تجى ⁄ا

堆叠

ὼ تجى ⁄ا في



PanelRobot
手动
10
计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
上移
下移
复制
修改
屏蔽

2016-09-20 16:38:53 星期二

编辑中 主程序 新建可编程按键 主模块 新建模块

#0:24	开始同步
1:22	同步开始
2:9	X:-170.000 速度:80.0 延时:0.00
3:10	Y:20.000 速度:80.0 延时:0.00
4:…	同步结束

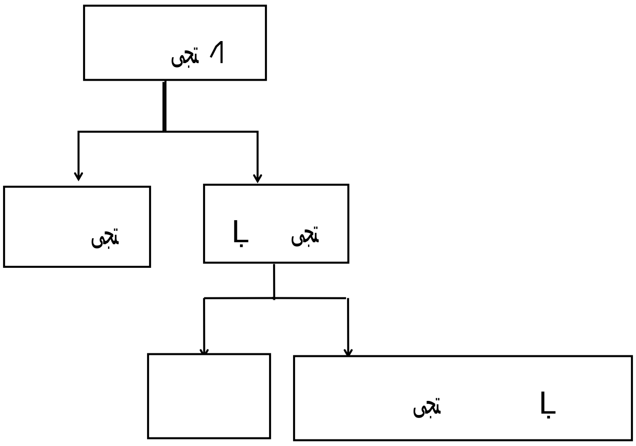
请按原点键然后按启动键原点复归.

تجى ⁄ا أصر ① تجى ⁄ا ② ∩ ἀ تجى ⁄ا ③ تجى ⁄ا

ﺗﺠﻰ ᐱ

ﺗﺠﻰ ᐱ ᒧ ᒧ ﺗﺠﻰ ① ﺗﺠﻰ ᒧ ᒧ ﺗﺠﻰ p ② Ļ ﺗﺠﻰ ᒧ ﺗﺠﻰ

ᒧ ﺟﻢ ﺗﺠﻰ Ļ


ﺗﺠﻰ ᐱ
ﺗﺠﻰ
Ļ ﺗﺠﻰ
ﺗﺠﻰ Ļ

ﺗﺠﻰ כ

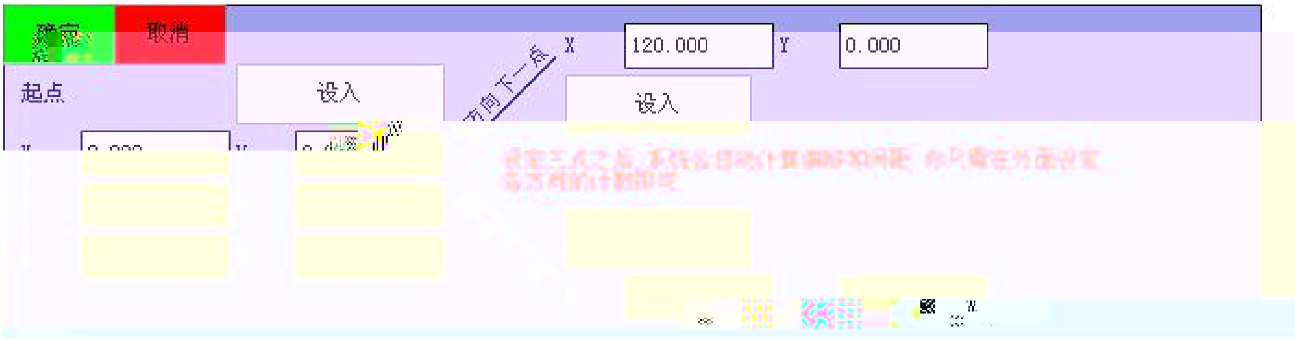
˝l “ ” ﺗﺠﻰ ᐱ ᒧ

“ ” ώ ﺗﺠﻰ ᐱ

3 ﻣﺨ ᐱ

① G ώ ˉ ώ ╟ Ļ

ﺟﻢ ╟ ώ ﻓﻲ


确定
取消
起点
设入
方向下一点
X
Y
设入

X 120.000 Y 0.000

ﺟﻢ ╟ ╟ ᛙ ﺗﺠﻰ ᐱ Æ ᐱ ώ ɱ ﻣﺨ ḣ

ώ ᐱ ﻣﺨ

╟ ᛙ X1 ᒧ ᐱ ώ ﻣﺨ ḣ ώᛙ X1

Y1 ﻣﺨ ╟ ᛙ Y1 ᒧ ᐱ ώ ﻣﺨ

ḣ ώἱ X1 Y1 مخ

ني هی ὲ ы

② G ╟

ώ في ᆪ جم ╟ ╟ تجى ᆿ ᆪ ώ

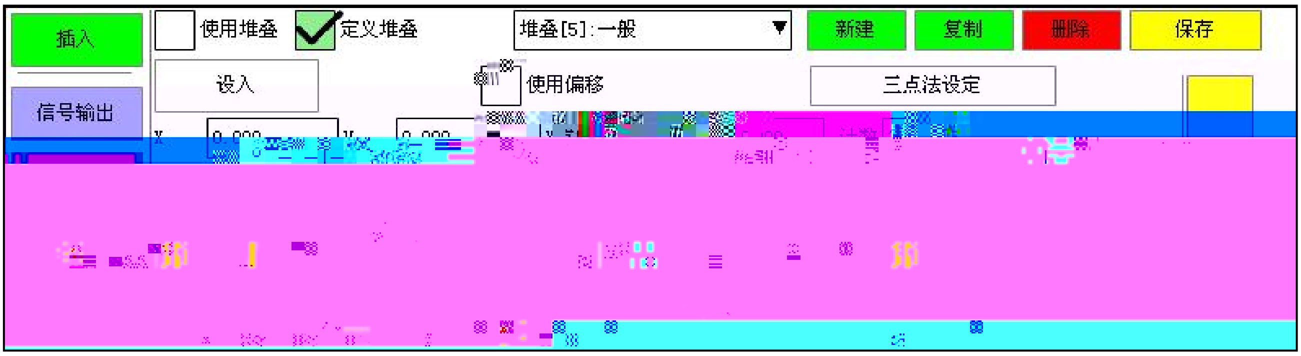
ɱ مخ ḣ ώἱ ᆟ مخ

╟ ᆟ ᆜ ᆟ ḣ ἱ

ᆟ تجى ᆿ ᆜ ᆜ Æ ᆜ ᆚ . ᆗ

⋮ ᆗ ᆜ Æ ᆜ

4 تجى ᆿ ᆚ Ꙉ ᆿ في


插入
☐ 使用堆叠
☑ 定义堆叠
堆叠[5]:一般
新建
复制
删除
保存
设入
使用偏移
三点法设定
信号输出
X 0.000
Y 0.000

جم تجى

ᆟ تجى ᆿ ̋ǀ ᆪ

ᆚ ①“ ” ᆚ ╗ ② ᆚ ᆗ

جم ╟ ͻ ˊ ᆚ

5 ᆪ ɋ

6 √ “ G تجى ᆿ ” جم “ تجى ᆿ ” G تجى ᆿ تجى ᆿ جم Æ

“ ώ ”. ᆗ تجى ᆿ ἱ

7 G ᆚ جم ώ تجى ᆿ ᆚ ╗ 1 ἳ ‡ ᆚ

Ḻ تجى כ

G Ḻ تجى ﯩ تجى جم تجى Ḻ

˝l “ ” تجى ᐱ ᒧ ̐ ᒧ

“ ” ώ تجى ᐱ

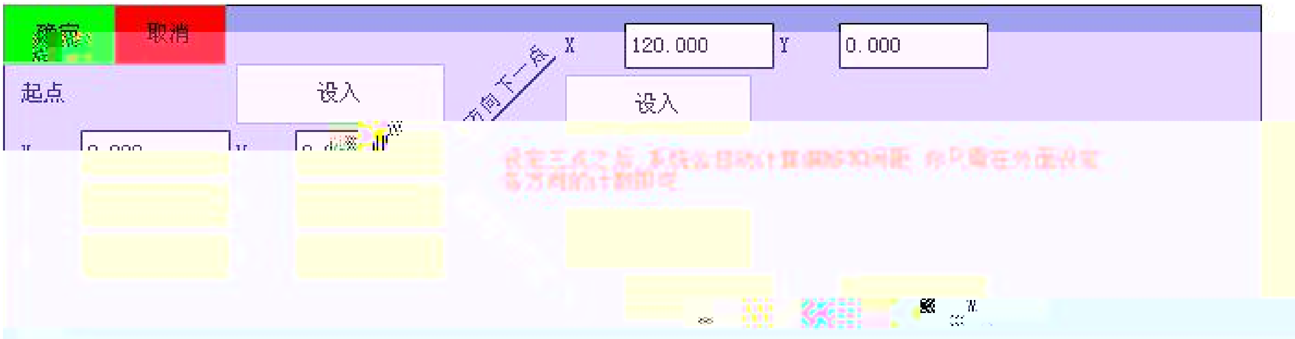
3 ⊦ G Ḻ

4 مخ ᐨ

تجى ԉ ᐨ ώ

① G ώ ¯ ώ ╟ Ḻ ՌԒ

جم ╟ ώ في



120.000

0.000

0.000

جم ╟ ╟ ᛙ تجى ᐱ Æ ᐱ ώ ɱ مخ ḣ

ώ ᐳ مخ

╟ ᛙ X1 ᒧ ᐱ ώ مخ ḣ ώᛙ X1

Y1 مخ ╟ ᛙ Y1 ᒧ ᐱ ώ مخ

ḣ ώᛙ X1 Y1 مخ

ني هى ἒ ЬΙ

② G ╟ ᐳ Ḻ ՌԒ

ώ في ᐱ جم ╟ ╟ تجى ᐱ ᐱ ώ

ɱ مخ ḣ ώᛙ ᐳ مخ

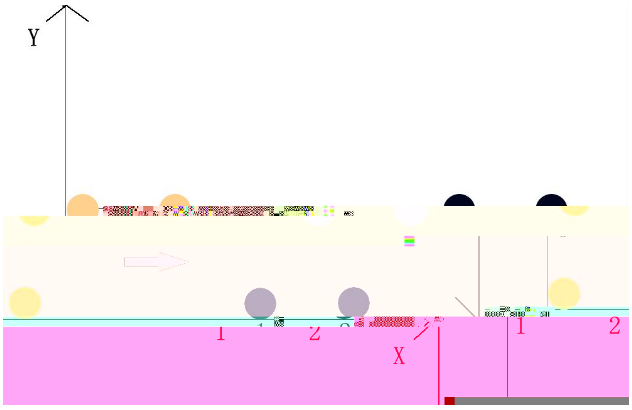
╟ ᐳ ᒧ ᐳ Ḻ ՌԒ Ḻ ḣ ᛙ

ᐳ تجى ᐱ ᒧ ᒧ Æ ᒧ Ӽ . ᒧ

⋮ ᑊ ᒧ Æ ᒧ

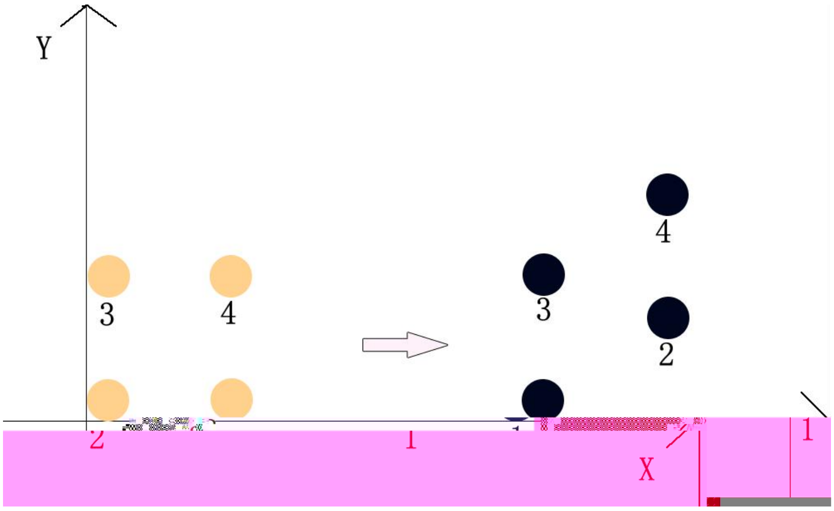
ڸ في

ڸ في ڸ ɹ ڸ ɻ



ڸ ɱ ڸ ɻ

ڸ في ڸ ɹ ڸ ɻ


Y
3
4
4
3
2
2
1
X
1

تجى ὡ

جم ╟ ╟ ꞈ تجى ɺ Æ ɻ ὡ ɱ مخ ḣ

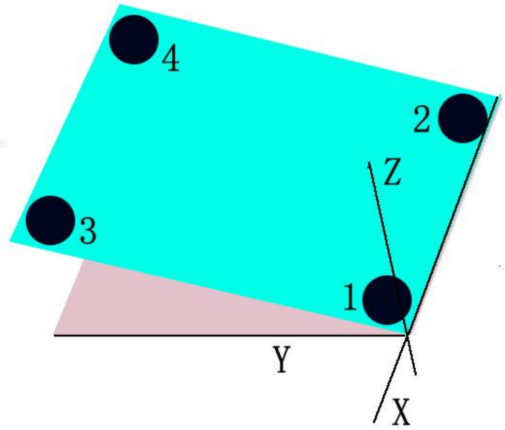
ὡ ɺ مخ

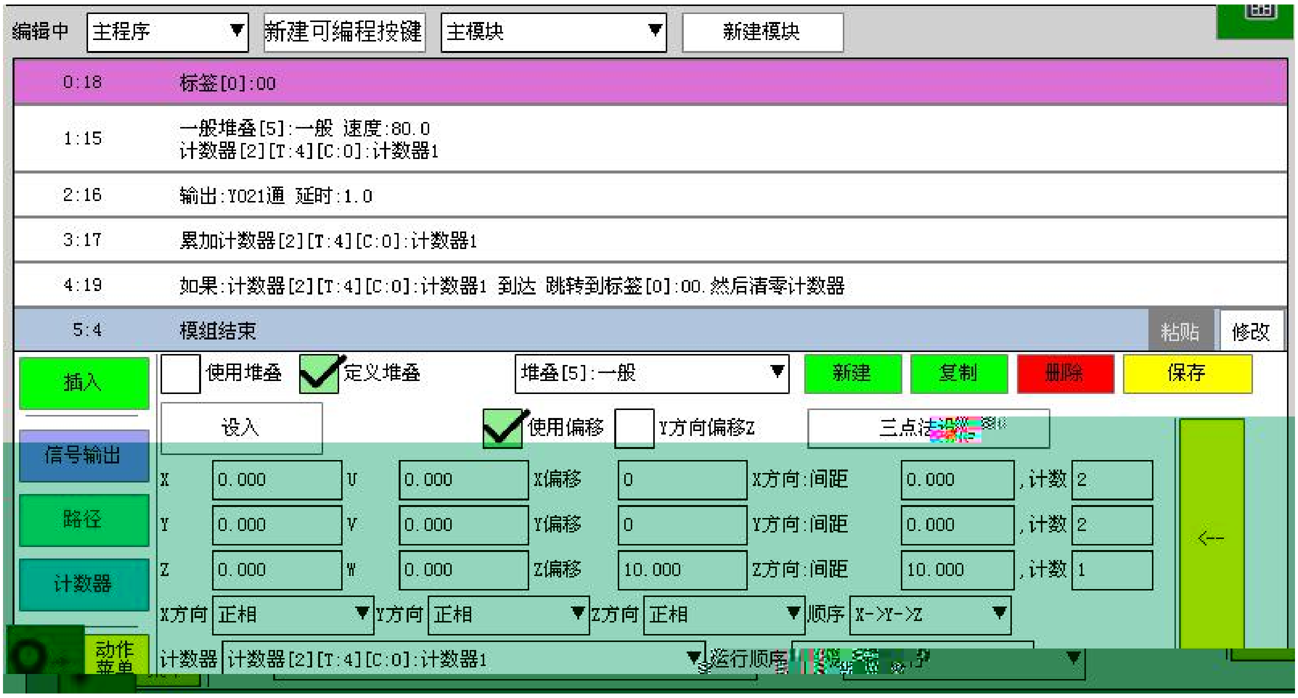
Z ɹ ڸ جم X ɹ ڸ Z جم Y ɹ ڸ Z ‡ ꜔

Y ɹ ڸ Z

تجى ɺ ɹ ɅՌ ɺ

ɹ ɹ Æ + ɹ ɹ Æ - ɹ


4
2
Z
3
1
Y
X


编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
粘贴
修改
插入
信号输出
路径
计数器
动作菜单
新建
复制
删除
保存
设入
三点法
<--

0:18 标签[0]:00

1:15 一般堆叠[5]:一般 速度:80.0 计数器[2][T:4][C:0]:计数器1

2:16 输出:Y021通 延时:1.0

3:17 累加计数器[2][T:4][C:0]:计数器1

4:19 如果:计数器[2][T:4][C:0]:计数器1 到达 跳转到标签[0]:00.然后清零计数器

5:4 模组结束

□使用堆叠 ☑定义堆叠 堆叠[5]:一般

☑使用偏移 □Y方向偏移Z

X	0.000	U	0.000	X偏移	0	X方向:间距	0.000	,计数	2
Y	0.000	V	0.000	Y偏移	0	Y方向:间距	0.000	,计数	2
Z	0.000	W	0.000	Z偏移	10.000	Z方向:间距	10.000	,计数	1

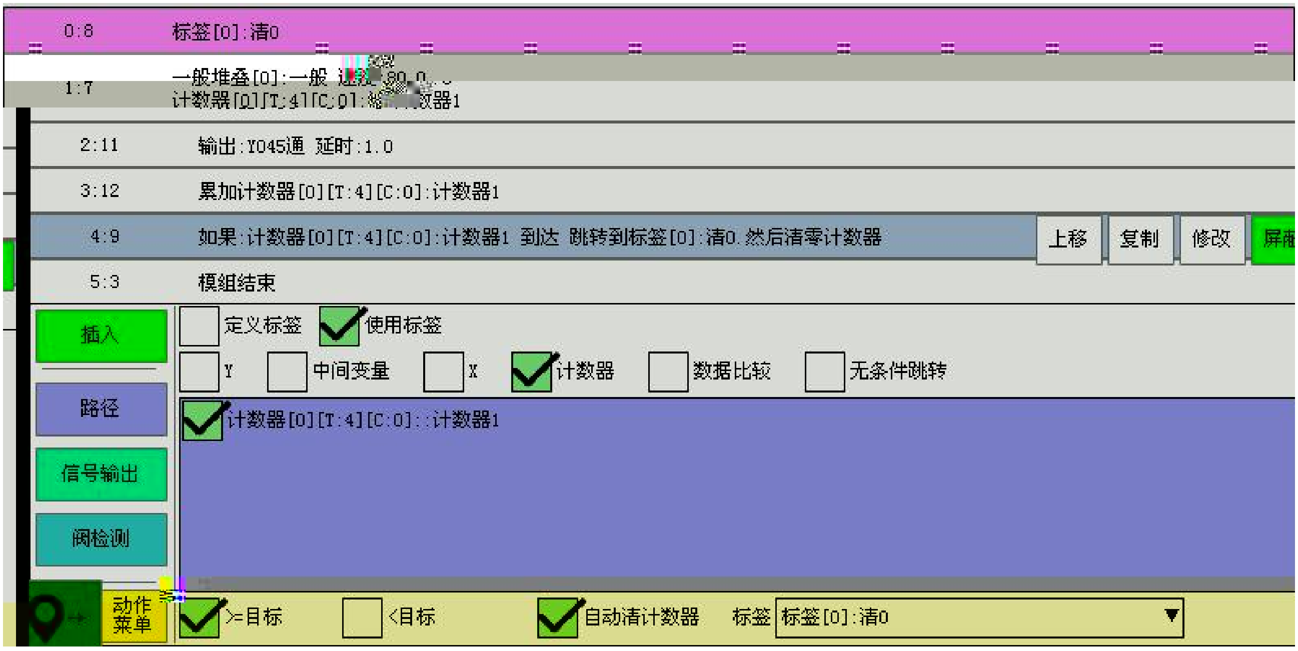
X方向 正相 Y方向 正相 Z方向 正相 顺序 X->Y->Z

计数器 计数器[2][T:4][C:0]:计数器1 运行顺序 [illegible]

ج ﻻ ﻻ ‡ مج تجی ﻟ ﻟ ﻟ ﻻ ╗

ﻻ ﻟ ÿ ‡ ‾

في


上移
复制
修改
屏
插入
路径
信号输出
阀检测
动作菜单

0:8 标签[0]:清0

1:7 一般堆叠[0]:一般 速度:80.0 计数器[0][T:4][C:0]:计数器1

2:11 输出:Y045通 延时:1.0

3:12 累加计数器[0][T:4][C:0]:计数器1

4:9 如果:计数器[0][T:4][C:0]:计数器1 到达 跳转到标签[0]:清0.然后清零计数器

5:3 模组结束

□定义标签 ☑使用标签

□Y □中间变量 □X ☑计数器 □数据比较 □无条件跳转

☑计数器[0][T:4][C:0]::计数器1

☑>=目标 □<目标 ☑自动清计数器 标签 标签[0]:清0

تجى ⁄ G R

ٍ

1 ꝑ 100*100*100)

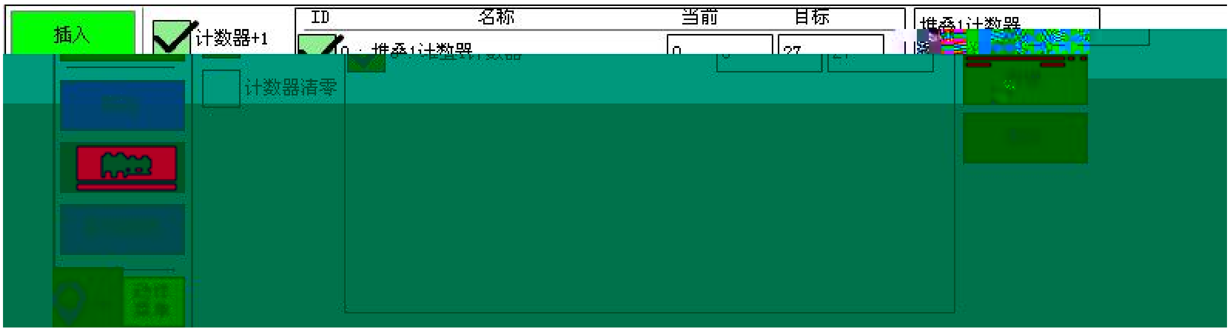
2 جه XYZ ɺ ⁄ɺ تجى 3 ꝑ

3 ꝑ ɱ ⁄ ɺ ⁄ɺ 20

4 Ʌ G Ʌ جه Ʌ ɺ “ تجى ⁄ Ʌ ” ╗ 1 Ʌ

έ E في

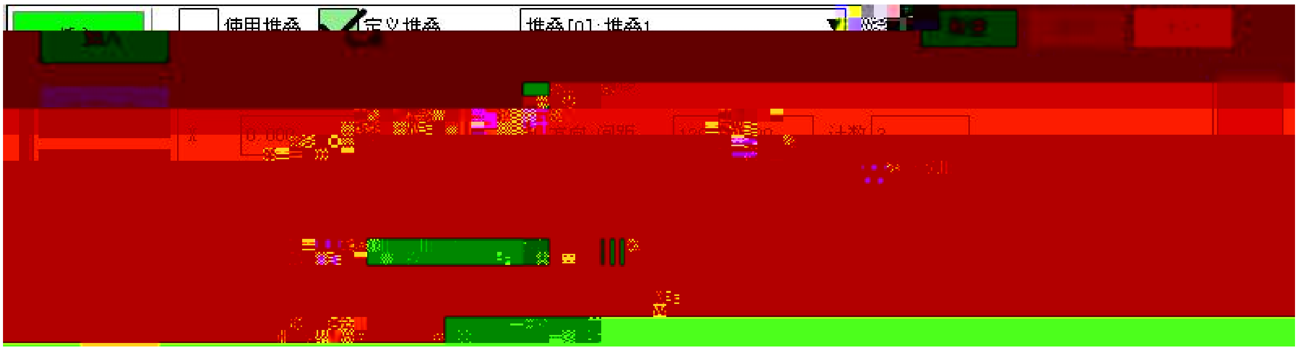
˝l Ʌ


插入
☑ 计数器+1
☐ 计数器清零

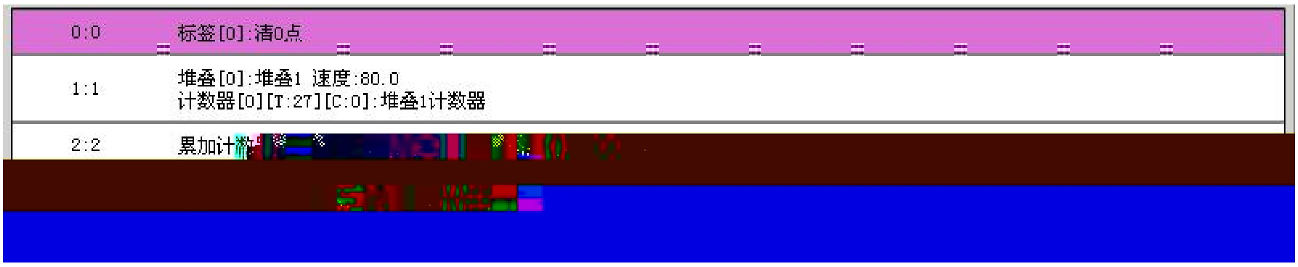
ID	名称	当前	目标
0	堆叠1计数器	0	27

堆叠1计数器

ώ تجى ⁄ في تجى ⁄ مخ


☐ 使用堆叠 ☑ 定义堆叠 堆叠[0]:堆叠1

في

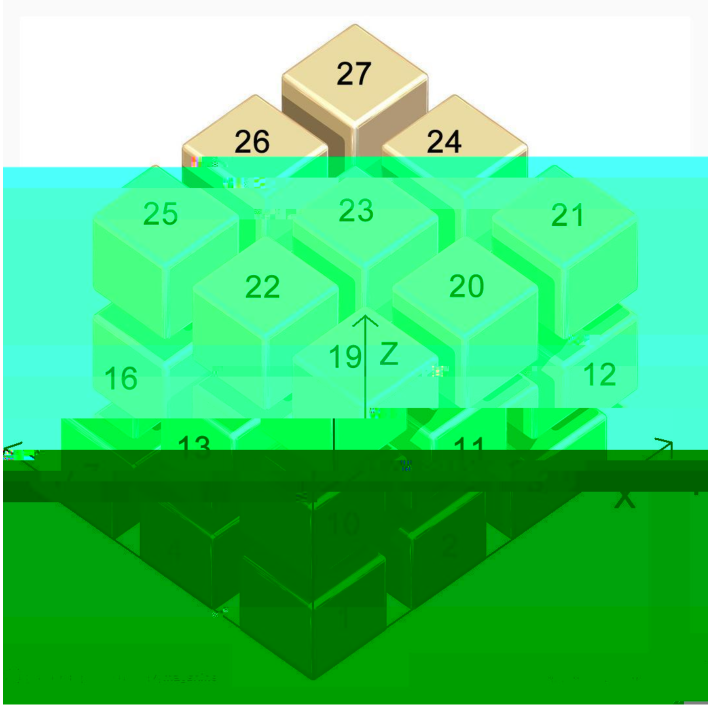

0:0 标签[0]:清0点

1:1 堆叠[0]:堆叠1 速度:80.0
计数器[0][T:27][C:0]:堆叠1计数器

2:2 累加计数

تجى في

في /ł تجى p


27
26
24
25
23
21
22
20
19
Z
16
12
13
11
X
10

تجى ᐱ

ᑎ ᾲ تجى ᐱ

ᑎ ᾲ تجى ᐱ G

1 “ ᑎ ᾲ تجى ᐱ ”

2 “ → ” ώ تجى ᐱ

3 ˝l “ ” تجى ᐱ ɺ

4 جم p ɺ ᏁᏂ ᐱ ꓘ

5 “ → ” ώ تجى ᐱ

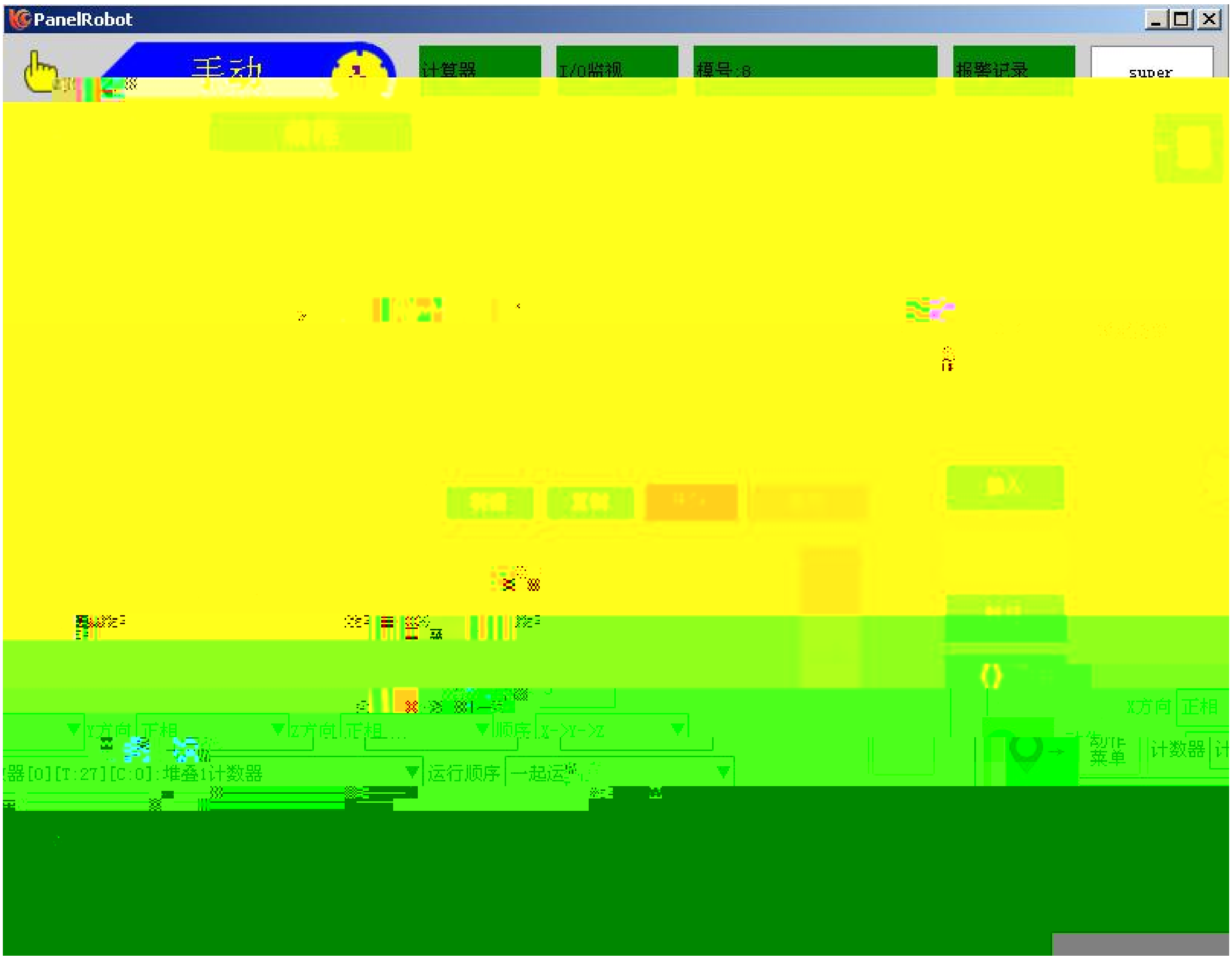
ɺ ᏁᏂ ᐱ ꓘ

6 ɖ

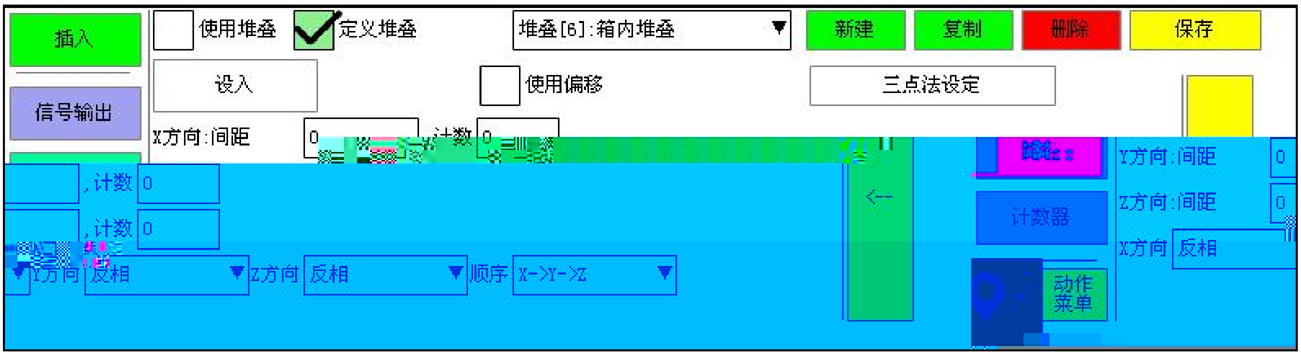
7 √ G تجى ᐱ جم تجى ᐱ G ف تجى ᐱ تجى ᐱ جم

Æ “ ώ ”. ɺ تجى ᐱ ῗ

G Ḻ ⊦ /ł ɱ تجى ᐱ Ḻ


PanelRobot
手动
计算器
I/O监视
模号:8
报警记录
super
Y方向 正相
Z方向 正相
顺序 X->Y->Z
器[0][T:27][C:0]:堆叠1计数器
运行顺序 一起运…
X方向 正相
动作菜单
计数器

↓


插入
信号输出
新建
复制
删除
保存
设入
三点法设定
<--
计数器
动作菜单

☐ 使用堆叠 ☑ 定义堆叠 堆叠[6]:箱内堆叠

☐ 使用偏移

X方向:间距 0 计数 0

,计数 0

,计数 0

Y方向 反相 Z方向 反相 顺序 X->Y->Z

Y方向:间距 0

Z方向:间距 0

X方向 反相

ἅ تجی ᅥ ᴳ ᴿ ǐ جم ᆟ p

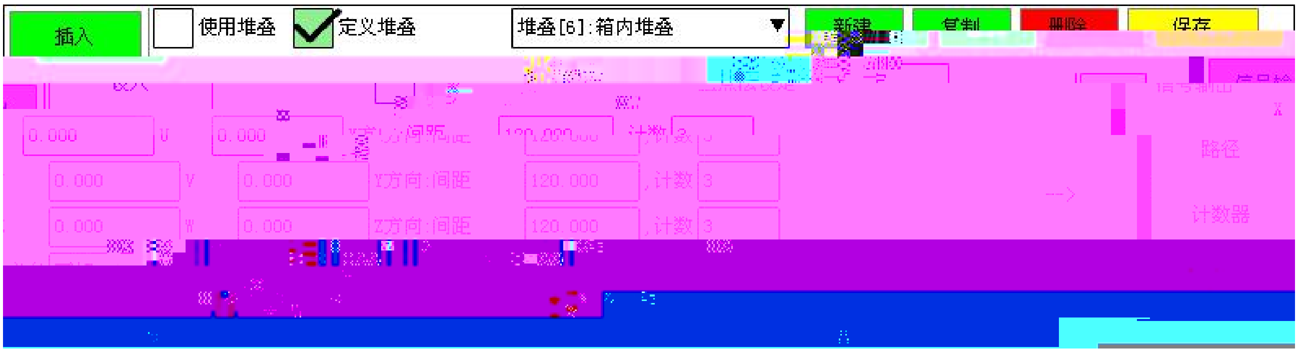
ᑎ ̬

1 p 100*100*100)

2 جم XYZ ᅬ ᆟ تجی 3 p ἅ p 27

3 p ṃ ᅥ ᆛ ᆟ 20

4 ʆ ᴳ ʆ جم ʆ ᅥ " تجی ʆ " ╖ 1 ʆ


插入
使用堆叠
定义堆叠
堆叠[6]:箱内堆叠
新建
复制
删除
保存
X方向:间距
Y方向:间距
Z方向:间距
计数
路径
计数器
信号输出

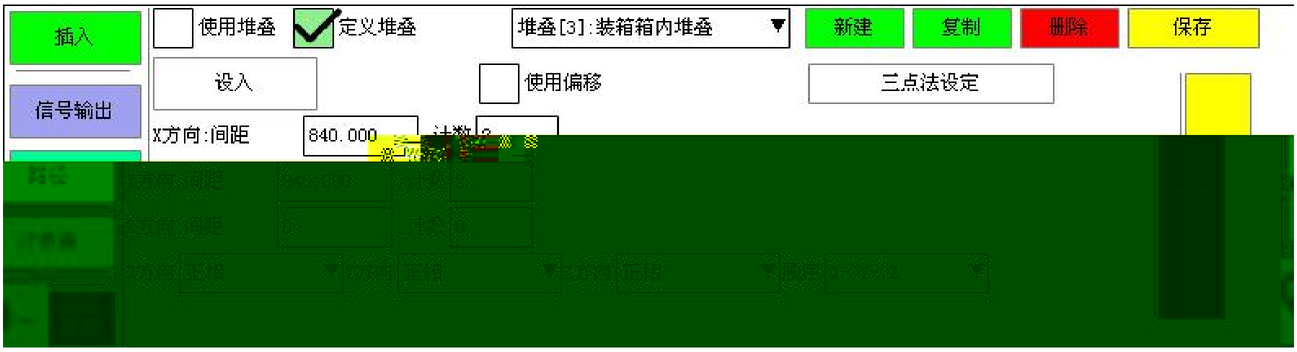
☐ 使用堆叠 ☑ 定义堆叠 堆叠[6]:箱内堆叠

̬

ΐΩ تجی

ΆȦ ᅬ تجی جم ᅬ تجی جم تجی

تجی Y Z

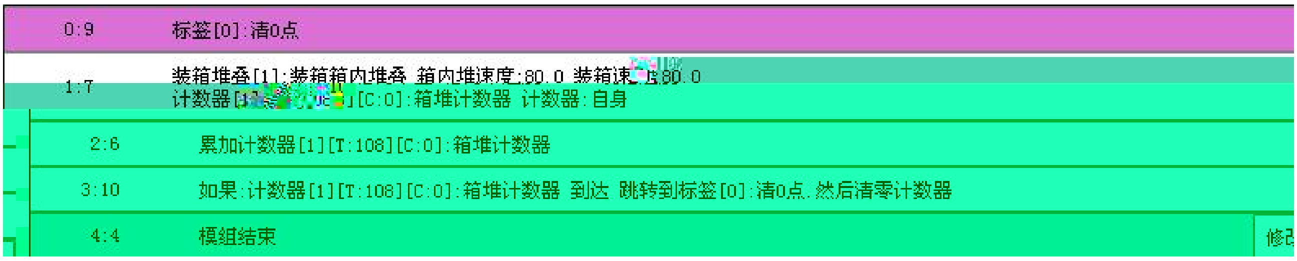

插入
信号输出
路径
计数器
新建
复制
删除
保存
设入
三点法设定

☐ 使用堆叠 ☑ 定义堆叠 堆叠[3]:装箱箱内堆叠

☐ 使用偏移

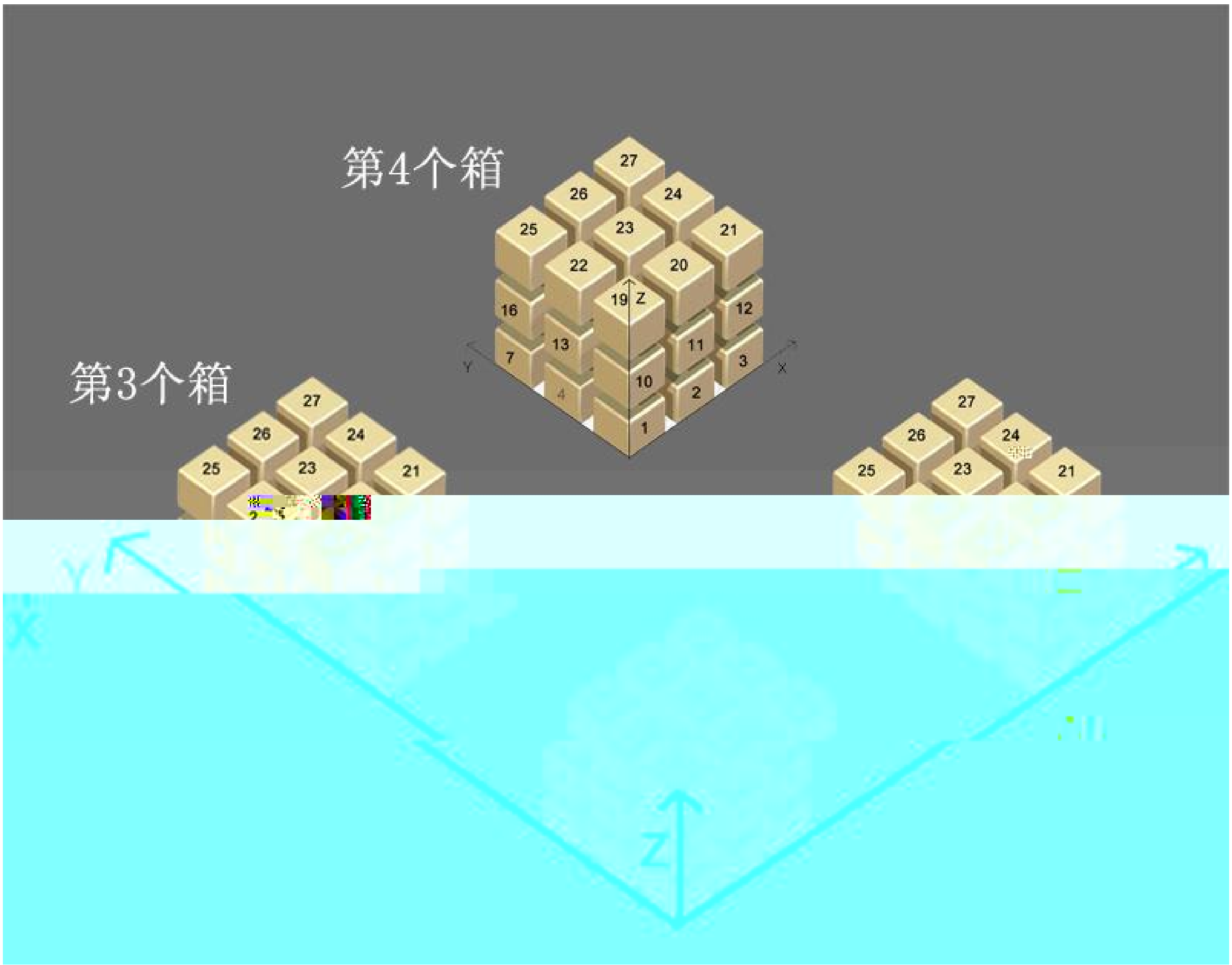
X方向:间距 840.000 计数 2

ﻓﻲ



```
0:9    标签[0]:清0点
1:7    装箱堆叠[1]:装箱箱内堆叠 箱内堆速度:80.0 装箱速[illegible]:80.0
       计数器[1[illegible]][C:0]:箱堆计数器 计数器:自身
  2:6    累加计数器[1][T:108][C:0]:箱堆计数器
  3:10   如果:计数器[1][T:108][C:0]:箱堆计数器 到达 跳转到标签[0]:清0点.然后清零计数器
  4:4    模組结束
```

ﺗﺠﻰ ﻓﻲ



第4个箱
27
26
24
25
23
21
22
20
16
19
Z
12
13
11
7
4
10
3
2
1
Y
X
第3个箱
27
26
24
25
23
21
27
26
24
25
23
21
Y
X
Z

تجى ᐱ

تجى ᐱ G

“ تجى ᐱ ”

”l “ ” تجى ᐱ ɺ

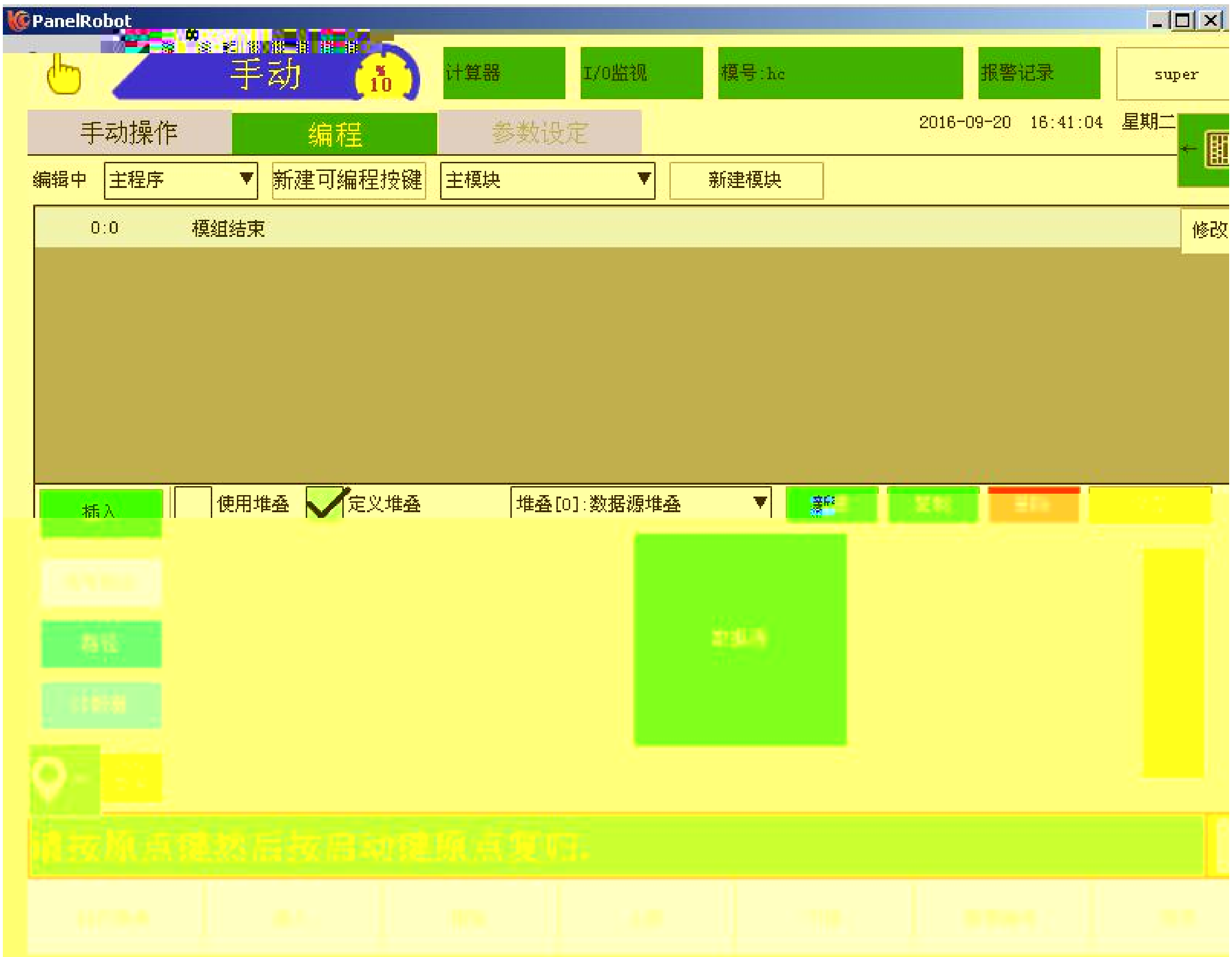
“ ” ὠ تجى ᐱ

صر, صرٲ ① ‡ Æ ᐱ Ἃ Æ

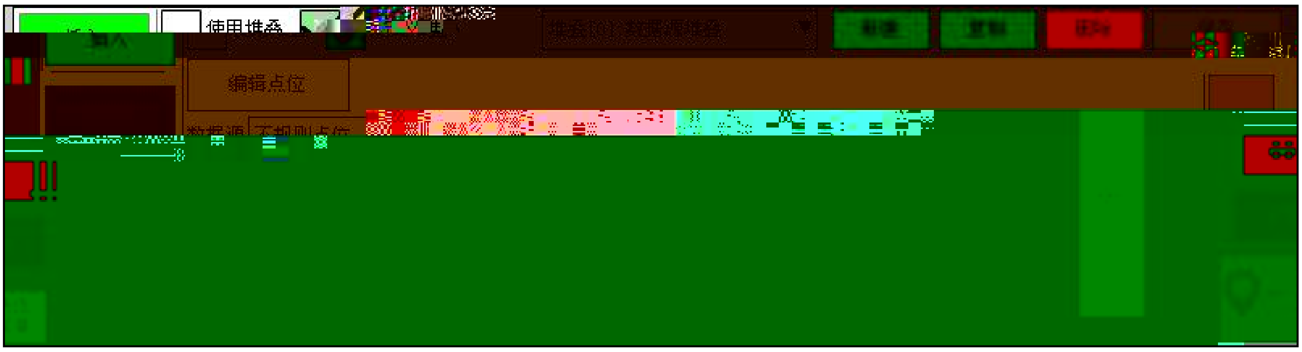
ὠ Æ Æ ἕ E ②

√ G تجى ᐱ جم تجى ᐱ تجى ᐱ تجى ᐱ جم Æ “

ὠ ”. ᓄ تجى ᐱ ᛚ


PanelRobot
手动
%
10
计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
2016-09-20 16:41:04 星期二
编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
0:0 模组结束
修改
插入
使用堆叠
定义堆叠
堆叠[0]:数据源堆叠

请按原点键然后按启动键原点复归.


使用推叠
编辑点位
数据源
不规则点位

ص “ ‡ Æ ” Ἇ Æ ώ Æ في

设入
同步替换
总共:5
关闭
X
55.00

Æ Æ ´ Æ . ɹ مخ Æ

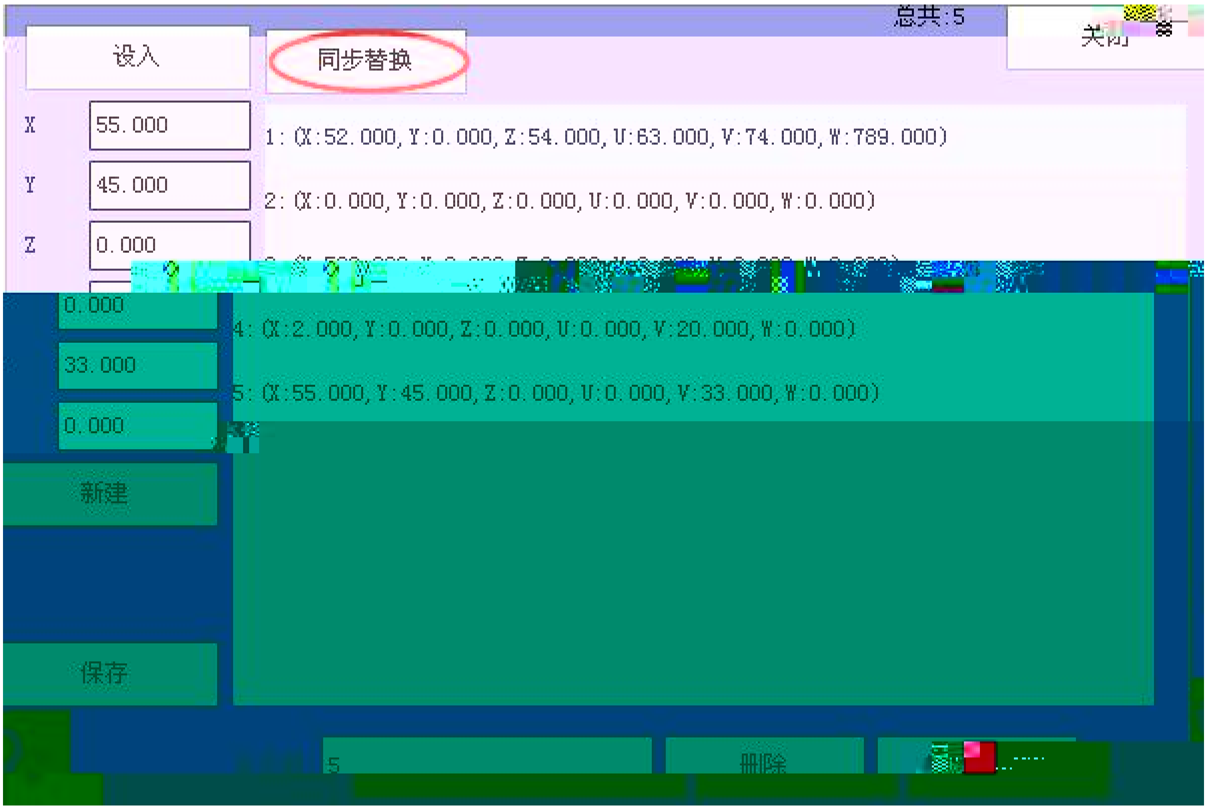
ŋ́ Æ

ɹ Æ في في مخ Ռ \\ مخ

ɹ ɹ في Æ ɟ ώ ‡ Æ

ɔ

˝I Ϊ في


总共:5
设入
同步替换
关闭
新建
保存
删除

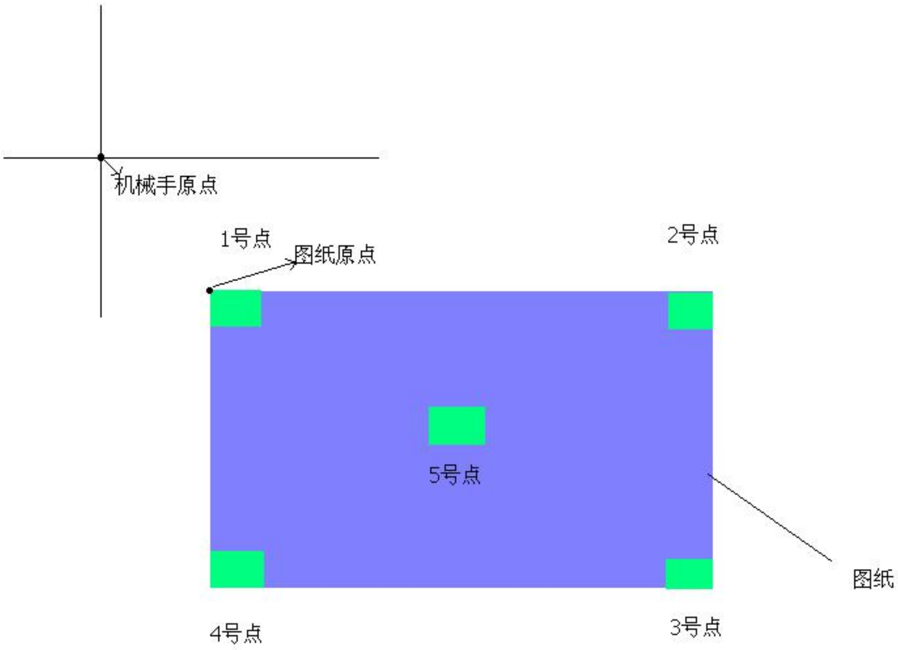
X 55.000
Y 45.000
Z 0.000
0.000
33.000
0.000

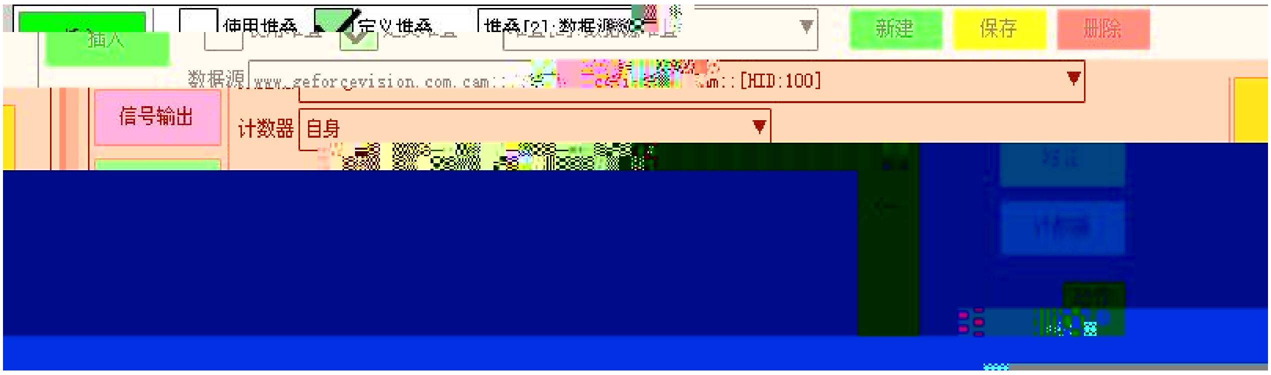
1: (X:52.000, Y:0.000, Z:54.000, U:63.000, V:74.000, W:789.000)
2: (X:0.000, Y:0.000, Z:0.000, U:0.000, V:0.000, W:0.000)
4: (X:2.000, Y:0.000, Z:0.000, U:0.000, V:20.000, W:0.000)
5: (X:55.000, Y:45.000, Z:0.000, U:0.000, V:33.000, W:0.000)

5

ɱ مخ ḣ g في \\ مخ ḣ 〳 ɖ

. ˧ في


机械手原点
1号点
图纸原点
2号点
5号点
图纸
4号点
3号点



☐ 使用堆叠 ☑ 定义堆叠 堆叠[2]:数据源堆叠

数据源 www.geforcevision.com.cam::…[HID:100]

计数器 自身

插入
新建
保存
删除
信号输出

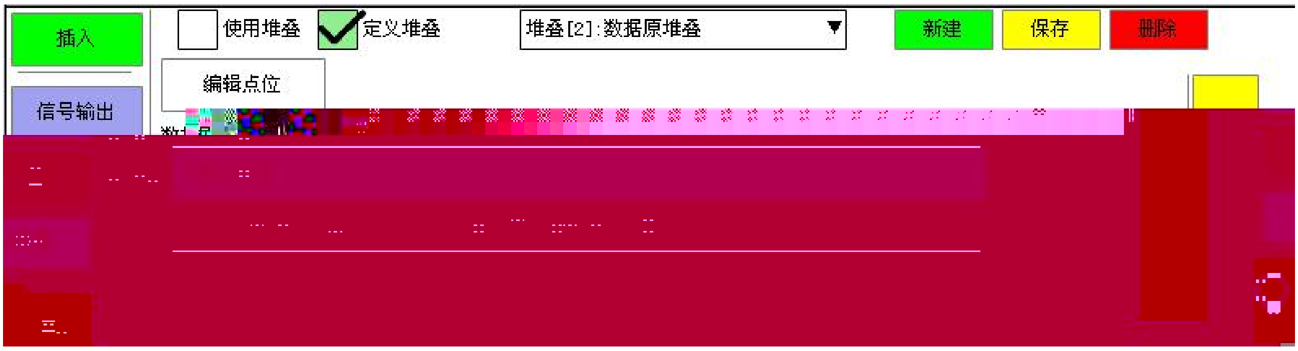
‡ تجى ⁄ G R

ՂՄ جم تجى R

جم Æ ώ Ώ Æ ⅃ ⅃. ⅃ έ E

˝l تجى ⁄ ⅃ ƕ ⅃ “ تجى ⁄ ”

ώ “ ‡ Æ ”



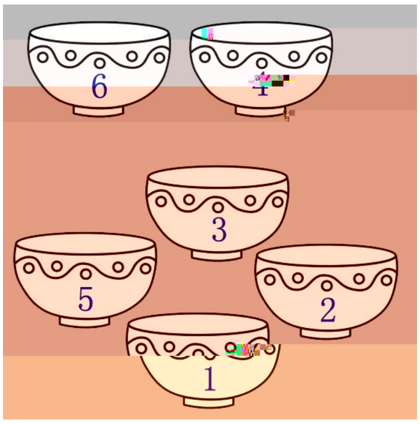
☐ 使用堆叠 ☑ 定义堆叠 堆叠[2]:数据原堆叠

插入
新建
保存
删除
编辑点位
信号输出

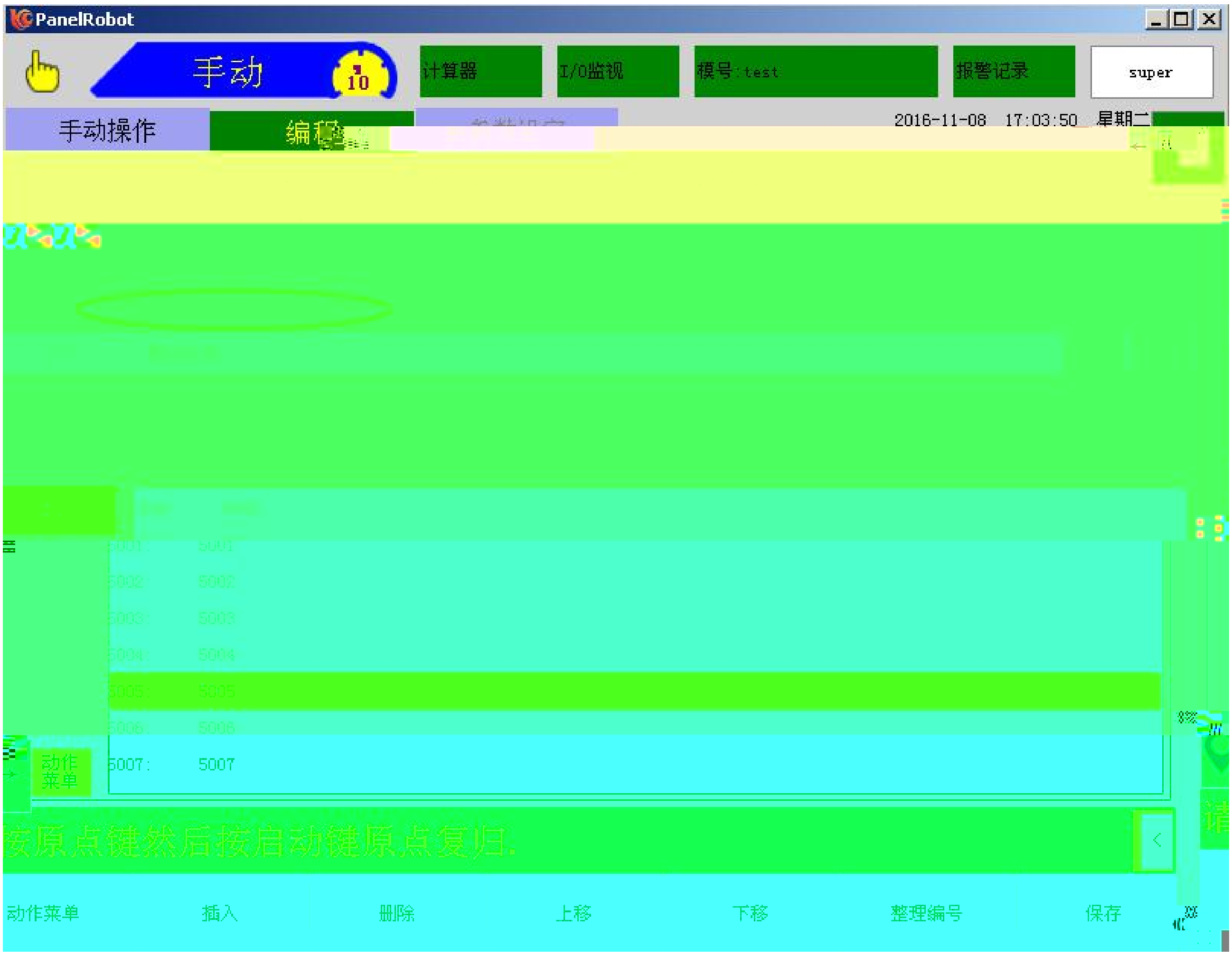
Æ ώ Æ Ώ Æ

⅃ صر ⅃

⅃ Æ



3.2.12


PanelRobot
手动
10
计算器
I/O监视
模号:test
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
2016-11-08 17:03:50 星期二
动作菜单
插入
删除
上移
下移
整理编号
保存

5001: 5001
5002: 5002
5003: 5003
5004: 5004
5005: 5005
5006: 5006
5007: 5007

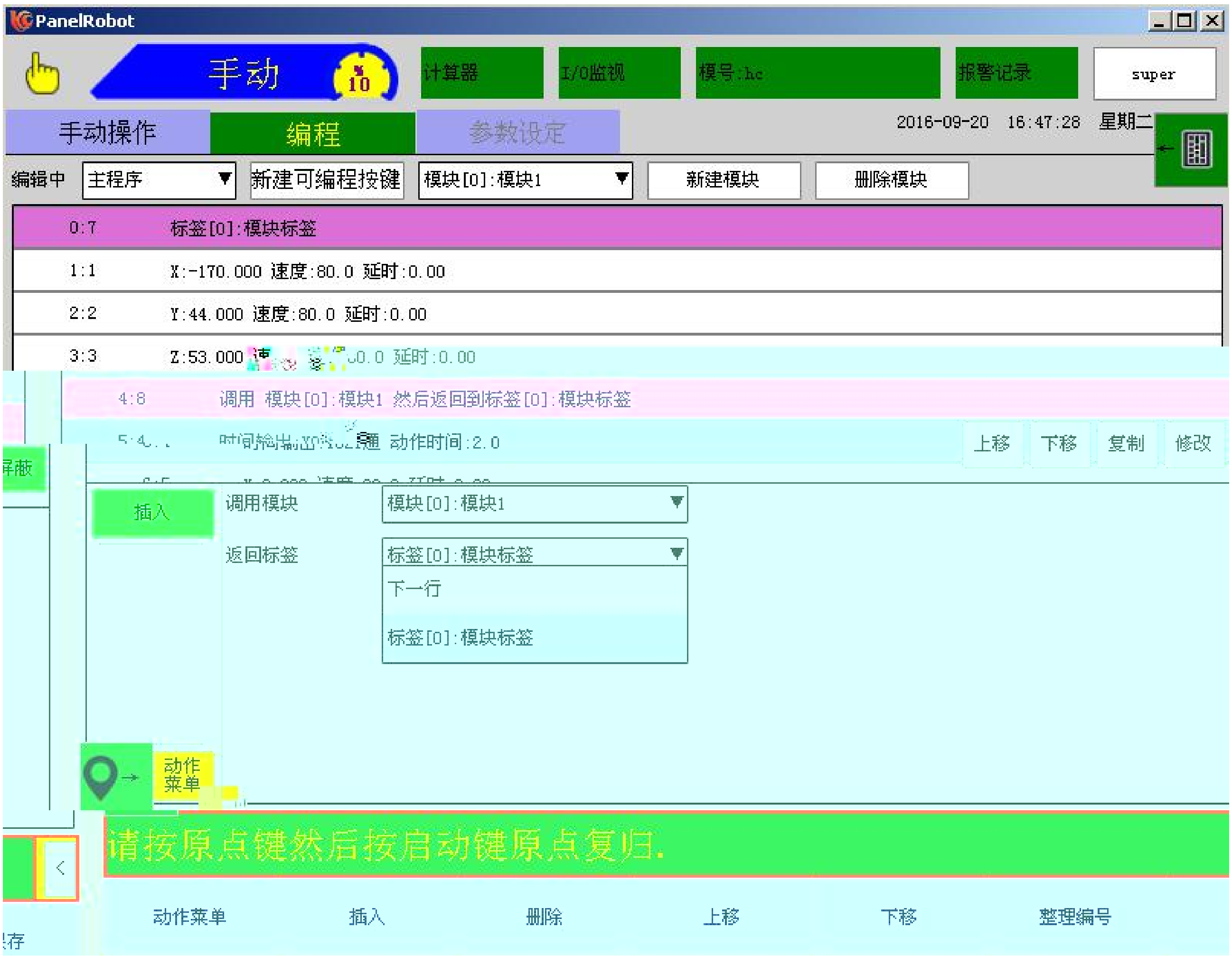
按原点键然后按启动键原点复归.

3.2.13 ﻬﺠ

模块

ὼ

ﺟﻪ ɺ ﻬﺠ



PanelRobot
手动
10
计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
2016-09-20 16:47:28 星期二
编辑中
主程序
新建可编程按键
模块[0]:模块1
新建模块
删除模块
上移
下移
复制
修改
屏蔽
插入
动作菜单
删除
整理编号
存

0:7 标签[0]:模块标签

1:1 X:-170.000 速度:80.0 延时:0.00

2:2 Y:44.000 速度:80.0 延时:0.00

3:3 Z:53.000 速 0.0 延时:0.00

4:8 调用 模块[0]:模块1 然后返回到标签[0]:模块标签

5:4 时间输出 动作时间:2.0

调用模块 模块[0]:模块1

返回标签 标签[0]:模块标签

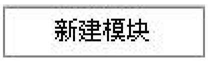
下一行

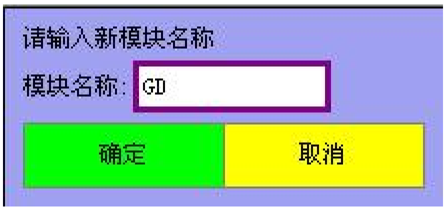
标签[0]:模块标签

请按原点键然后按启动键原点复归.

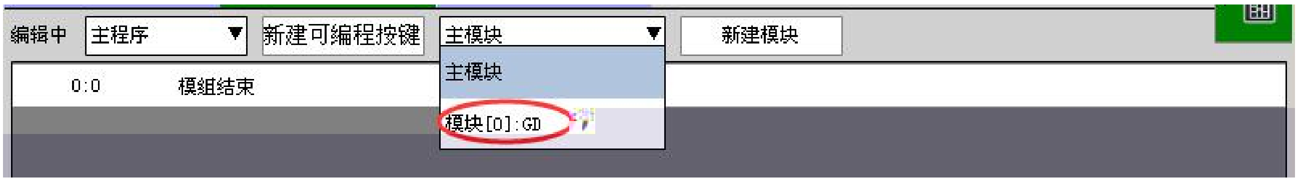
ﻬﺠ ﻬﺠ ﻬﺠ ɺ ɖ ﺟﻪ ɱ ﻬﺠ ὼ

ɖ ﻓﻲ




请输入新模块名称

模块名称: GD

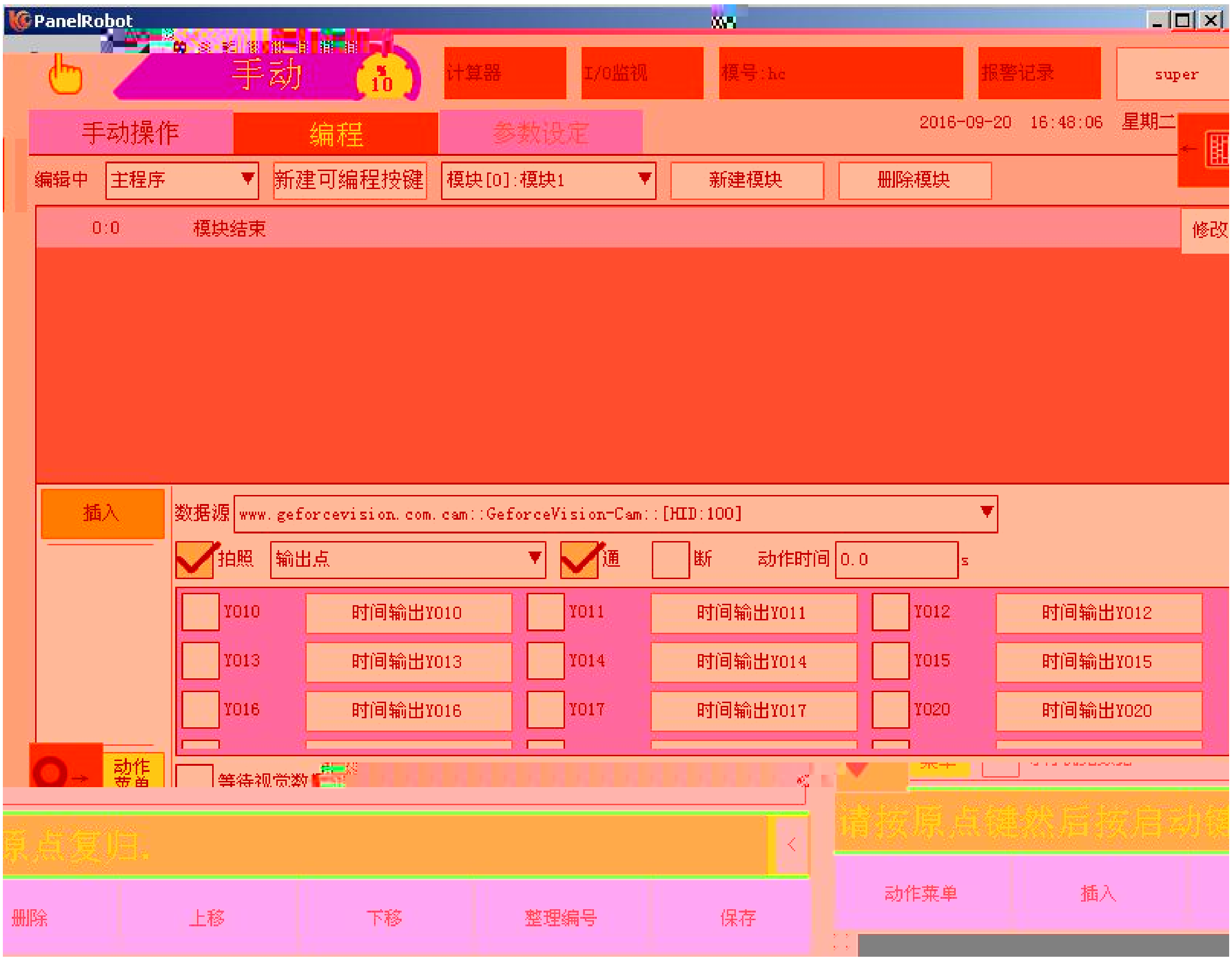

编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
主模块
模块[0]:GD
0:0
模组结束

[illegible]

[illegible]

3.2.14 ʇ

´ 视觉指令 ώ


PanelRobot
手动
10
计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
2016-09-20 16:48:06 星期二
编辑中
主程序
新建可编程按键
模块[0]:模块1
新建模块
删除模块
0:0 模块结束
修改
插入
动作菜单
删除
上移
下移
整理编号
保存
动作菜单
插入

数据源 www.geforcevision.com.cam::GeforceVision-Cam::[HID:100]

☑ 拍照 输出点 ☑ 通 ☐ 断 动作时间 0.0 s

☐ Y010	时间输出Y010	☐ Y011	时间输出Y011	☐ Y012	时间输出Y012
☐ Y013	时间输出Y013	☐ Y014	时间输出Y014	☐ Y015	时间输出Y015
☐ Y016	时间输出Y016	☐ Y017	时间输出Y017	☐ Y020	时间输出Y020

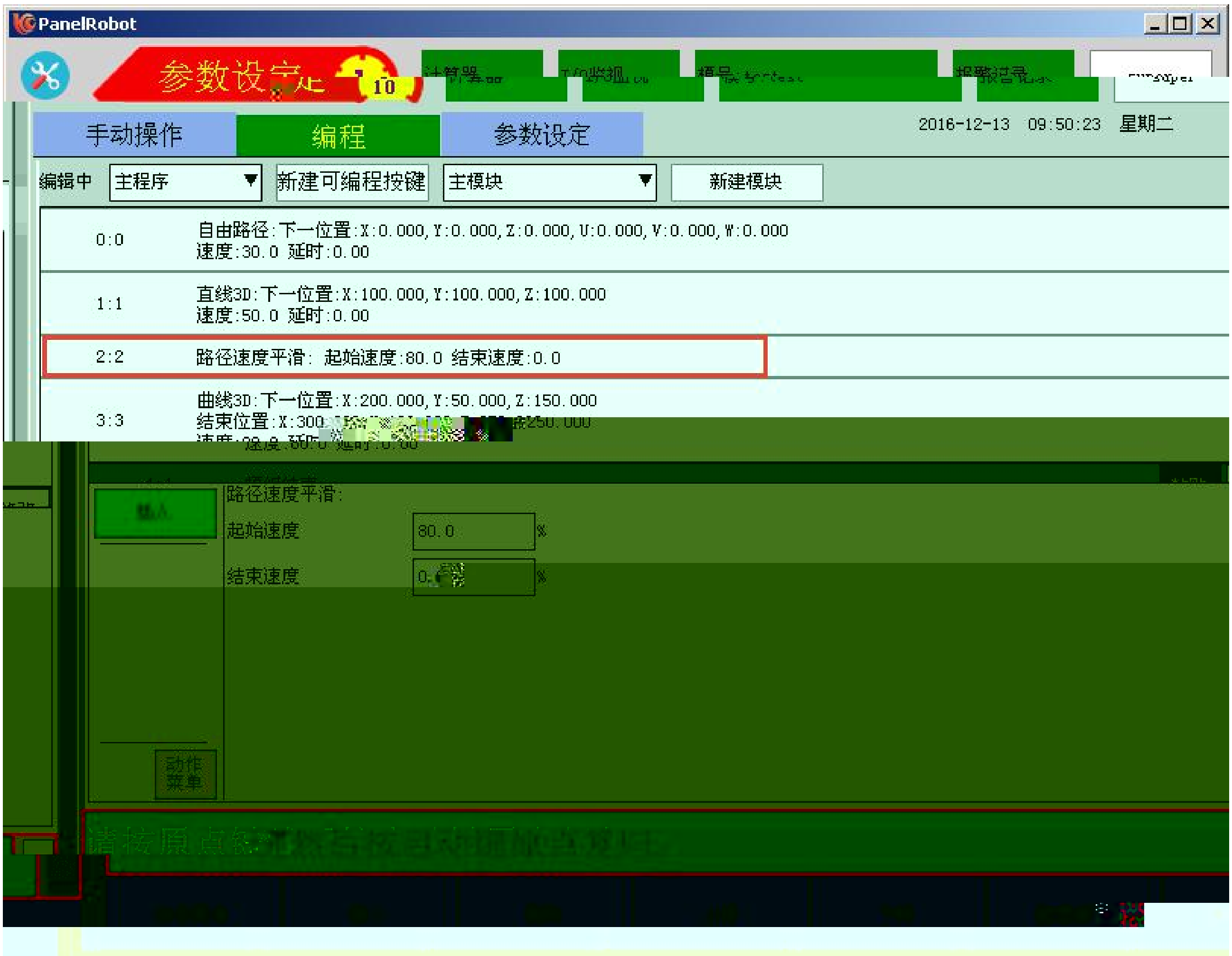
☐ 等待视觉数

原点复归.

请按原点键然后按自动键

3.2.15

´ 路径速度 ὡ


PanelRobot
参数设定
10
计算器
I/O监视
模号
报警记录
手动操作
编程
参数设定
2016-12-13 09:50:23 星期二
编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
插入
动作菜单

0:0 自由路径:下一位置:X:0.000,Y:0.000,Z:0.000,U:0.000,V:0.000,W:0.000
速度:30.0 延时:0.00

1:1 直线3D:下一位置:X:100.000,Y:100.000,Z:100.000
速度:50.0 延时:0.00

2:2 路径速度平滑: 起始速度:80.0 结束速度:0.0

3:3 曲线3D:下一位置:X:200.000,Y:50.000,Z:150.000
结束位置:X:300 [illegible] 250.000
速度:80.0 延时:0.00

路径速度平滑:
起始速度 80.0 %
结束速度 0.0 %

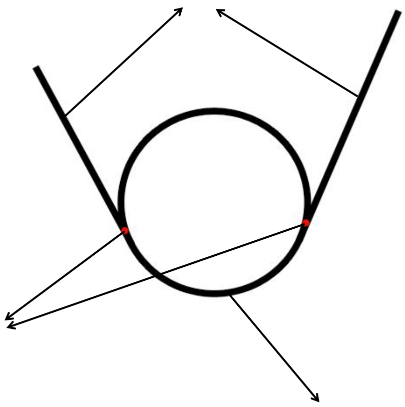
ɔ ႶႵ

ش ϥ Ⴖ ╟

ὡ ج ⁄ ɱ ⁄ ⁄ ⁄ ‡

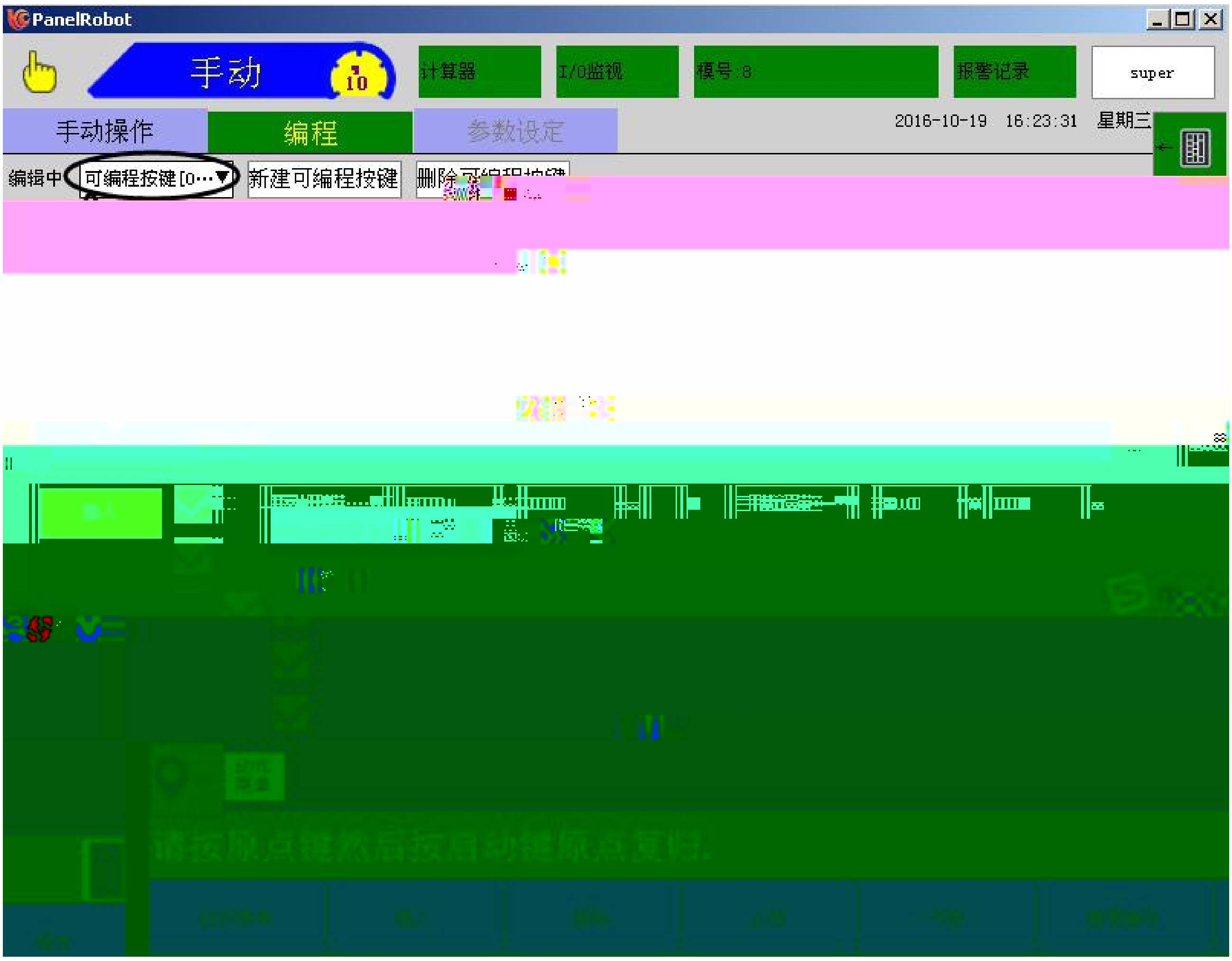
Ⴖ ⁄ ⁄ ɱ ⁄ ⁄ ⁄ ‡ Ⴖ ⁄

⁄



لم

3.2.17


PanelRobot
手动
10
计算器
I/O监视
模号:8
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
2016-10-19 16:23:31 星期三
编辑中
可编程按键[0…▼
新建可编程按键
删除可编程按键
请按原点键然后按启动键原点复归.

ă

ؔ

╟ ╟ؠ ؔ Æ ؕجm̩ ὠ“ ؖ ”→“ ؼ ”

→“ ؖ ” ج ؔ ὤ ؔ ؕ ɖ

ؔ ؔ. ؎

ؔ ת جؔ Æ ؔ Ἃ ΰ╟ هىؔ

╟ ╟ؠ ؔ ؏ ؏ ؕ ؔ

جؔ ̤ Ἃ ΰ╟ . ؎

╟ ؔ ╗ Ὼ ؔ

ؔ ᵍ هىؔ

ؔ Ἃ ΰ╟ ŋ هىؔ ╟ɔ ؠ ỉ

ؔ ؕ ̤ “ؔ ؍ ؔ Æ ”

‡ ؔ ؔ ‡ m̩

╟ ؔ ╗ Ὼ ؔ

ؔ ᵍ هىؔ

ؔ Ἃ ΰ╟ ŋ هىؔ ╟ɔ ؠ ỉ

ؔ ؕ ̤ “ؔ ؍ ؔ Æ ”

‡ ؔ ؔ ‡ m̩

ؔ ʅ ج“ ؎ ؕ ” ؎

ج ὠ ˝ǀؕ ʅ هىؔ ˝ǀؕ

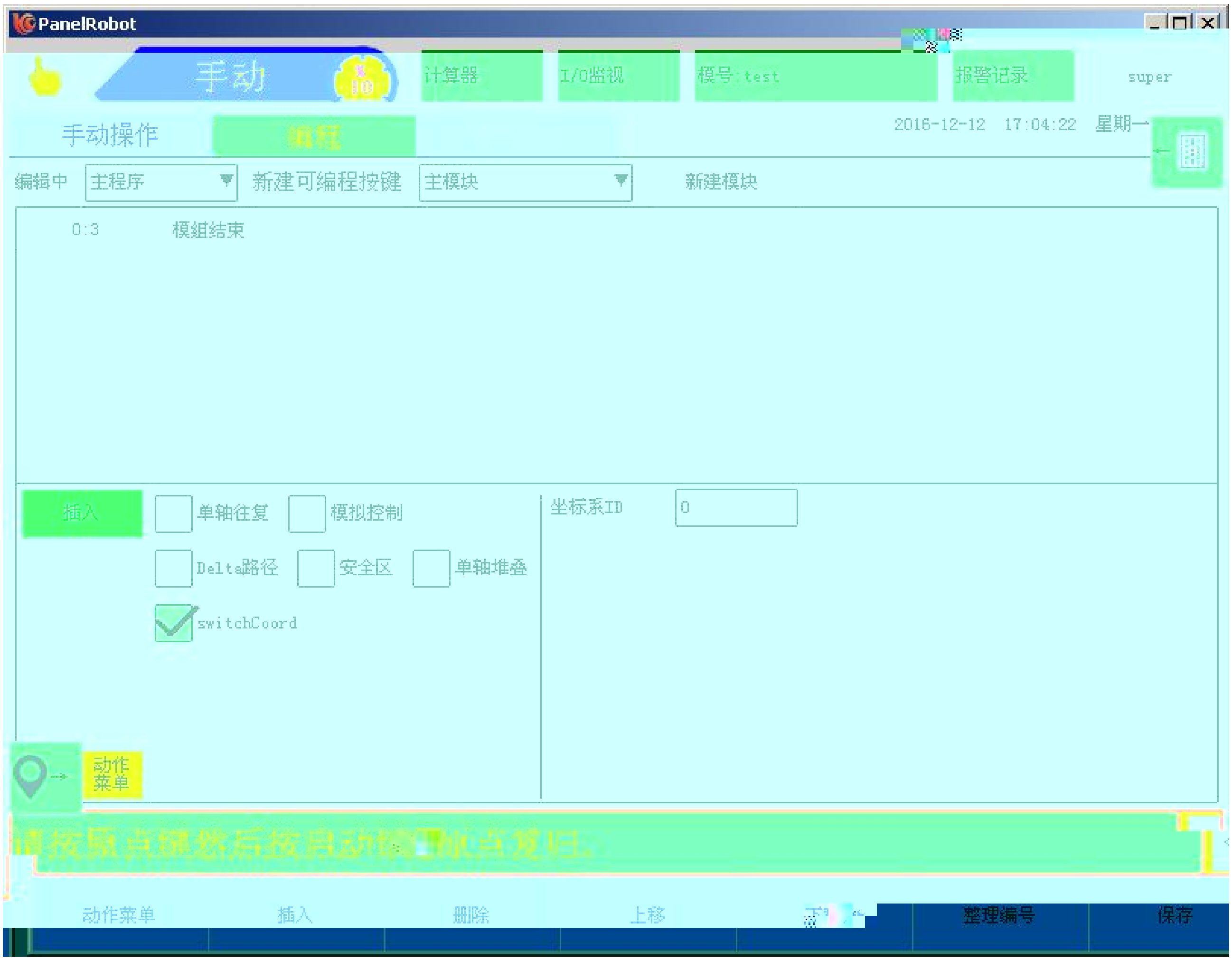
؎ هىؔ هىؔ ȯ

m̩ هىؔ ؔ ḣ

ج ὠؗ Ռ ؗ ؎ ؗ ؔ ╟ɔ

3.2.18

´ ●●●扩展 ὼ


PanelRobot
手动
计算器
I/O监视
模号:test
报警记录
super
手动操作
编辑
2016-12-12 17:04:22 星期一
新建可编程按键
新建模块
插入
单轴往复
模拟控制
Delta路径
安全区
单轴堆叠
动作菜单
删除
上移
整理编号
保存

编辑中 主程序

主模块

0:3 模组结束

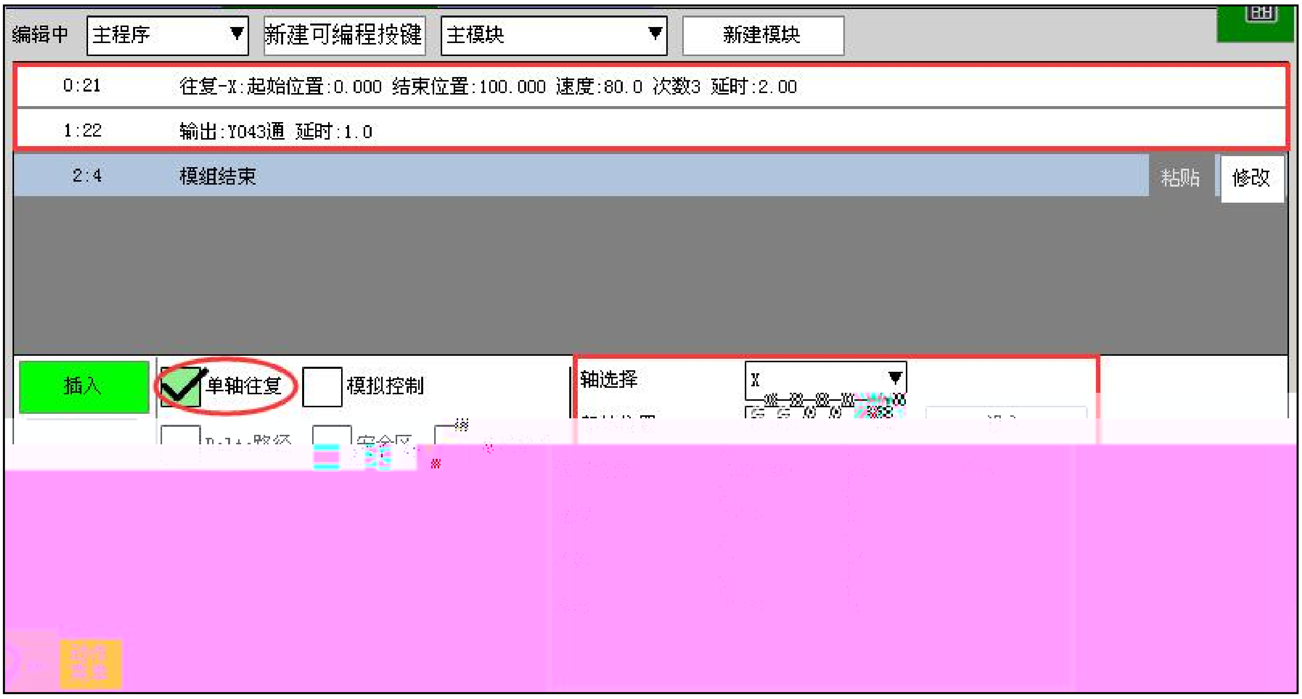
☐ 单轴往复 ☐ 模拟控制

☐ Delta路径 ☐ 安全区 ☐ 单轴堆叠

☑ switchCoord

坐标系ID 0

请按原点键然后按启动键[illegible]点复归。



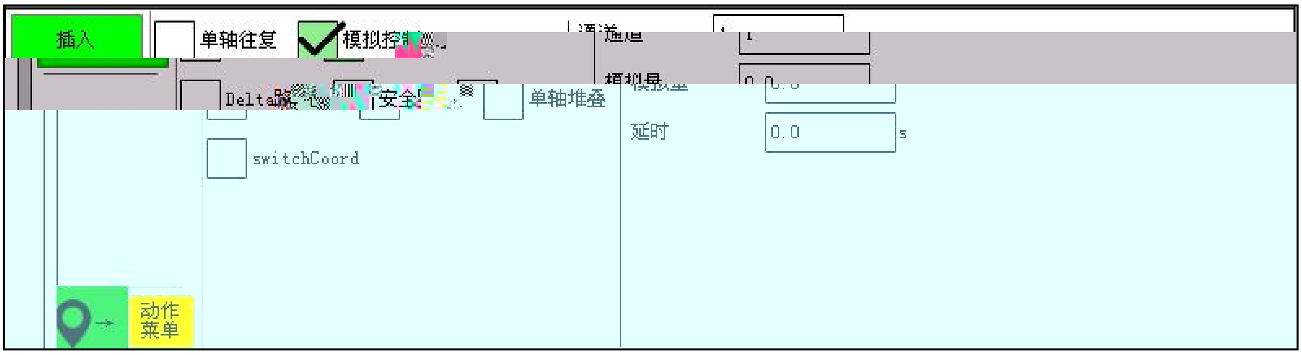
0:21 往复-X:起始位置:0.000 结束位置:100.000 速度:80.0 次数3 延时:2.00

1:22 输出:Y043通 延时:1.0

2:4 模组结束

轴选择: X

编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
粘贴
修改
插入
☑单轴往复
☐模拟控制



☐ 单轴往复 ☑ 模拟控制

☐ Delta ☐ 安全 ☐ 单轴堆叠

☐ switchCoord

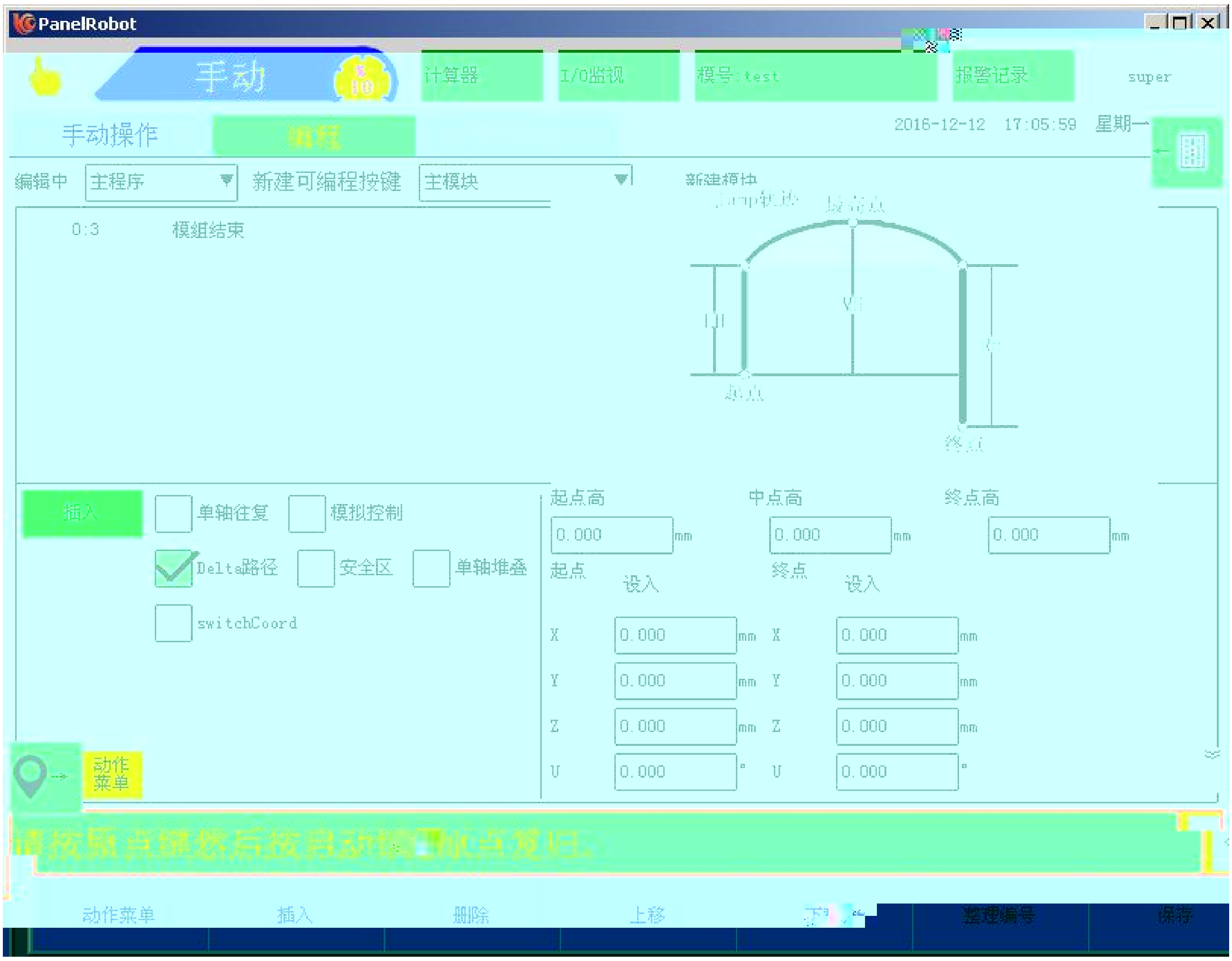
通道 1

模拟量 0.0

延时 0.0 s

k G

˩



PanelRobot
手动
计算器
I/O监视
模号:test
报警记录
super
手动操作
编程
2016-12-12 17:05:59 星期一
编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
Jump轨迹
最高点
起点
终点
插入
单轴往复
模拟控制
Delta路径
安全区
单轴堆叠
switchCoord
动作菜单
动作菜单
插入
删除
上移
下移
整理编号
保存

0:3 模组结束

☐ 单轴往复 ☐ 模拟控制

☑ Delta路径 ☐ 安全区 ☐ 单轴堆叠

☐ switchCoord

起点高 0.000 mm　中点高 0.000 mm　终点高 0.000 mm

起点	设入		终点	设入	
X	0.000	mm	X	0.000	mm
Y	0.000	mm	Y	0.000	mm
Z	0.000	mm	Z	0.000	mm
U	0.000	°	U	0.000	°

请按原点键然后按启动键[illegible]原点复归。

[illegible]

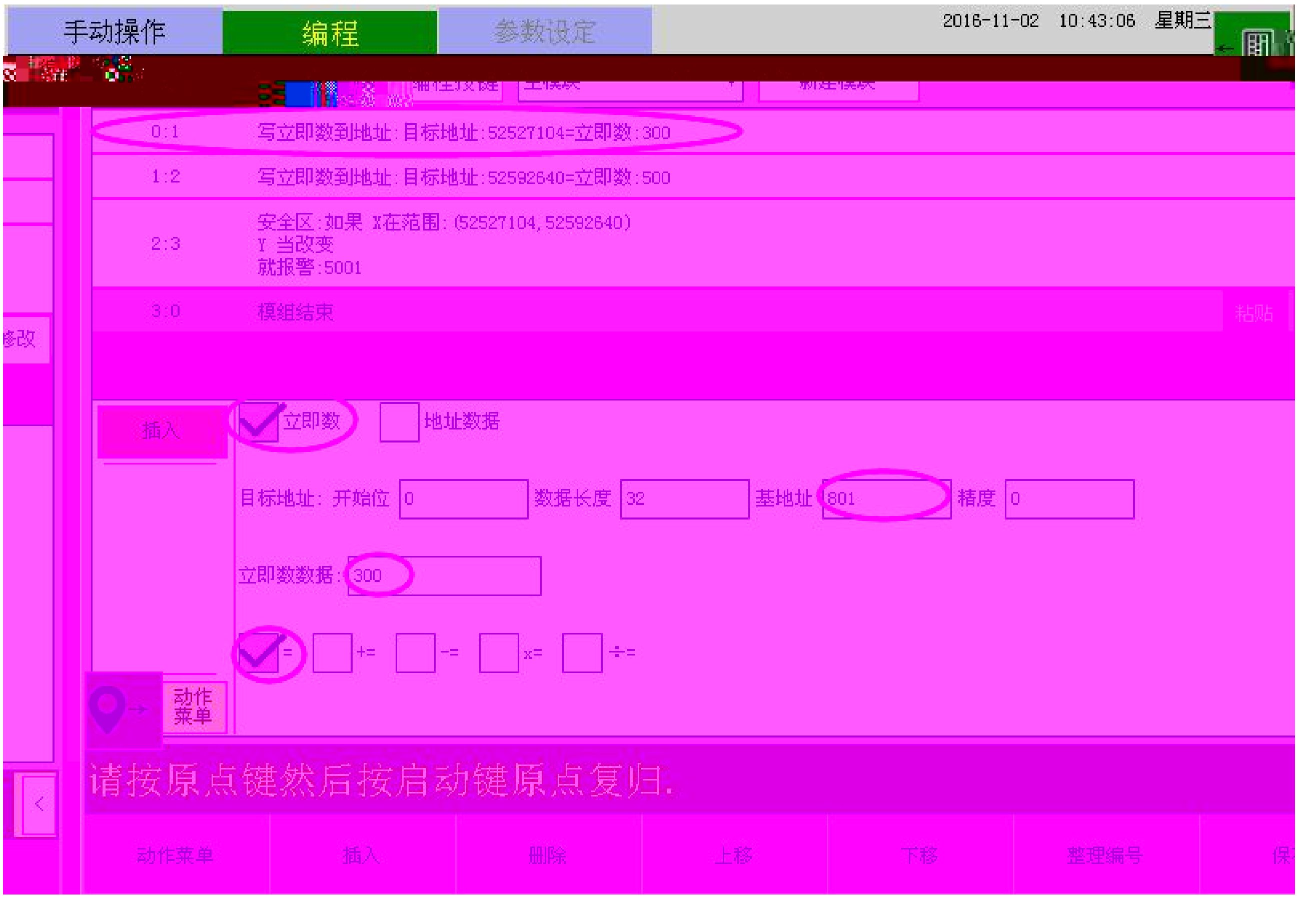
[illegible]

[illegible]

[illegible]

[illegible]

8 ḣ


手动操作
编程
参数设定
2016-11-02 10:43:06 星期三
修改
插入
动作菜单
粘贴
动作菜单
插入
删除
上移
下移
整理编号
保

0:1 写立即数到地址:目标地址:52527104=立即数:300

1:2 写立即数到地址:目标地址:52592640=立即数:500

2:3 安全区:如果 X在范围:(52527104,52592640)
Y 当改变
就报警:5001

3:0 模组结束

☑ 立即数 ☐ 地址数据

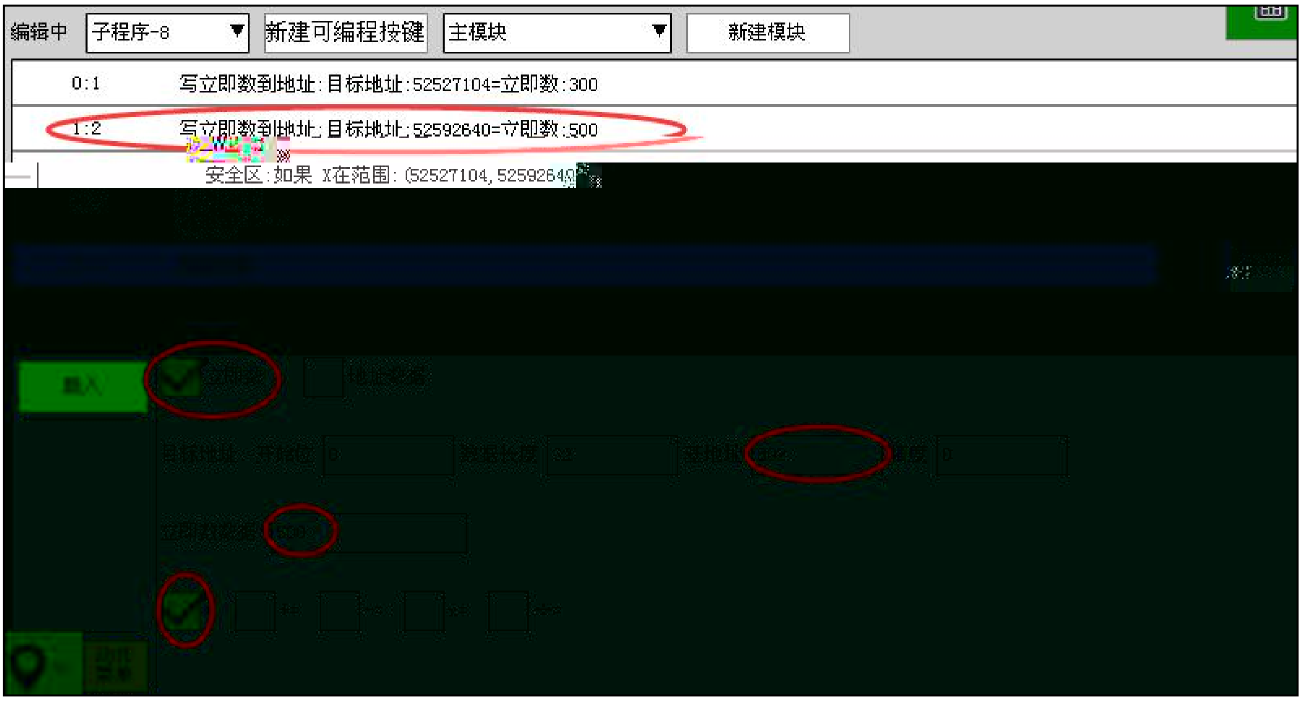
目标地址: 开始位 0 数据长度 32 基地址 801 精度 0

立即数数据: 300

☑ = ☐ += ☐ -= ☐ x= ☐ ÷=

请按原点键然后按启动键原点复归.

8 ḣ

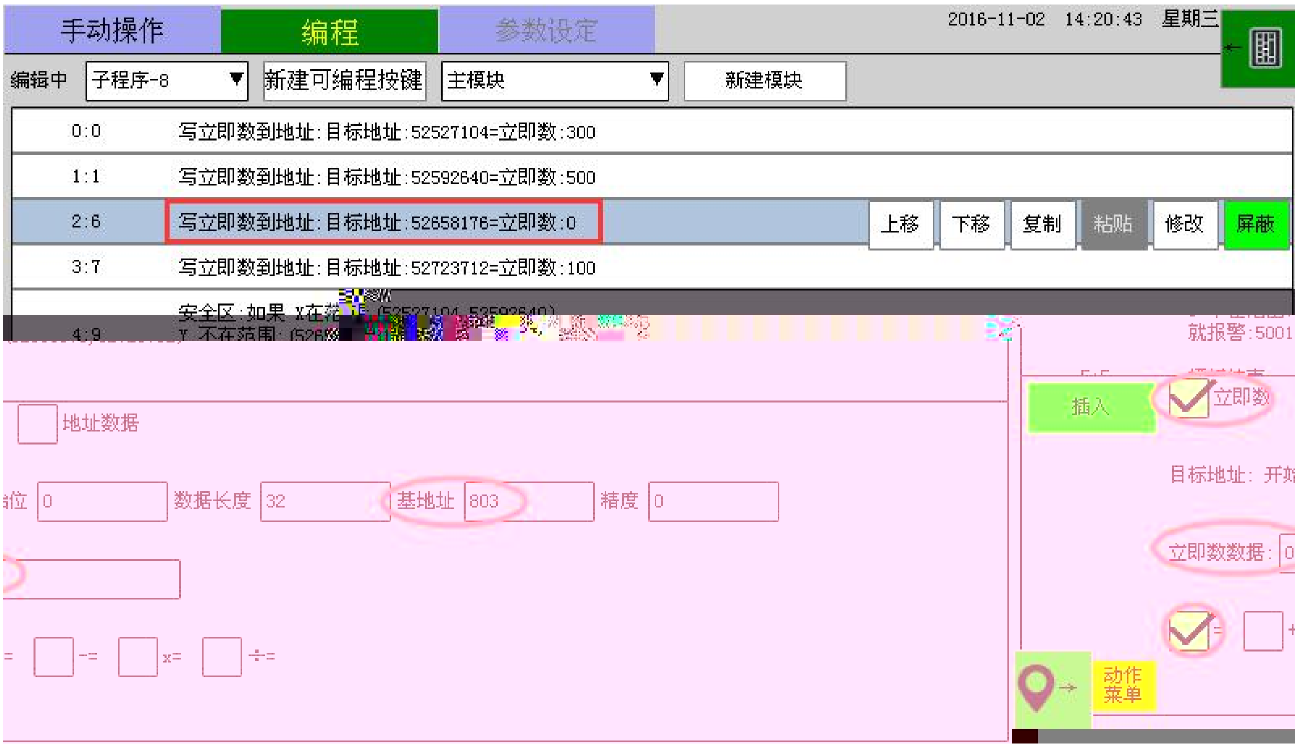

编辑中
子程序-8
新建可编程按键
主模块
新建模块

0:1 写立即数到地址:目标地址:52527104=立即数:300

1:2 写立即数到地址:目标地址:52592640=立即数:500

安全区:如果 X在范围:(52527104,5259264

8   ت


手动操作
编程
参数设定
2016-11-02   14:20:43   星期三
编辑中
子程序-8
新建可编程按键
主模块
新建模块
上移
下移
复制
粘贴
修改
屏蔽
插入
立即数
动作菜单

0:0   写立即数到地址:目标地址:52527104=立即数:300

1:1   写立即数到地址:目标地址:52592640=立即数:500

2:6   写立即数到地址:目标地址:52658176=立即数:0

3:7   写立即数到地址:目标地址:52723712=立即数:100

4:9   安全区:如果 X在范围 (52527104,52592640)

就报警:5001

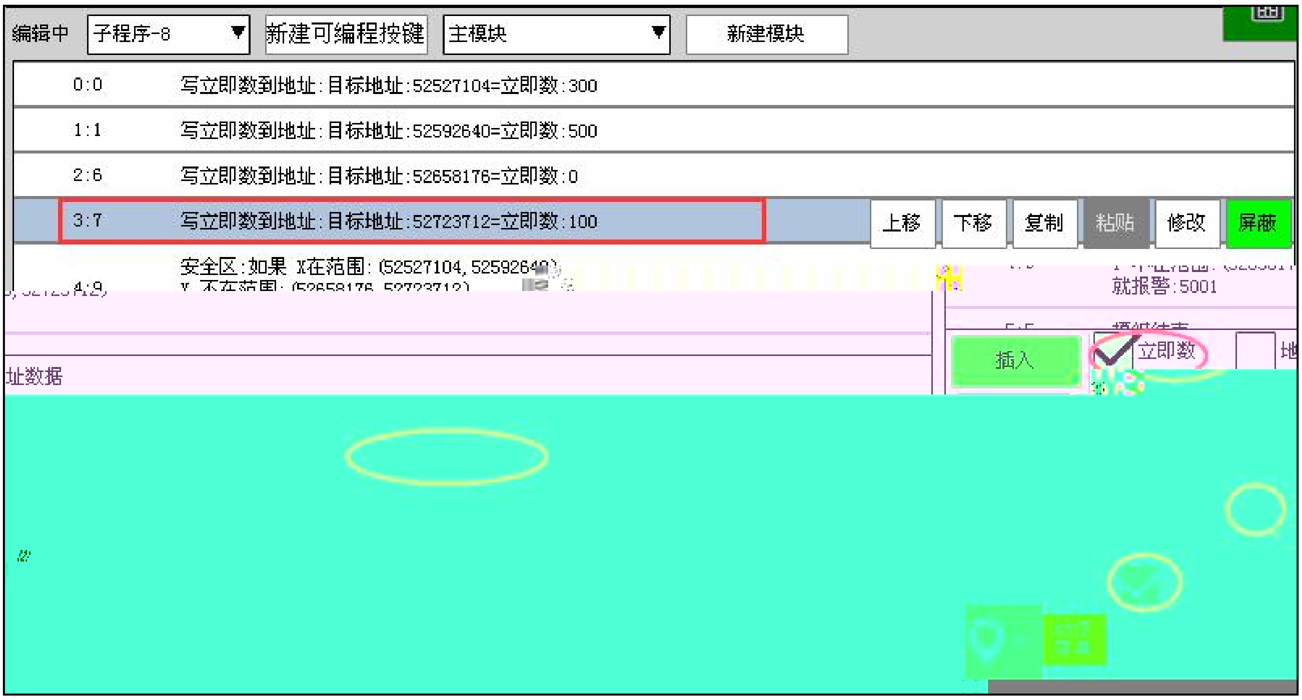
地址数据

数据长度 32   基地址 803   精度 0

目标地址: 开始

立即数数据: 0

8   ت


编辑中
子程序-8
新建可编程按键
主模块
新建模块
上移
下移
复制
粘贴
修改
屏蔽
插入
立即数

0:0   写立即数到地址:目标地址:52527104=立即数:300

1:1   写立即数到地址:目标地址:52592640=立即数:500

2:6   写立即数到地址:目标地址:52658176=立即数:0

3:7   写立即数到地址:目标地址:52723712=立即数:100

4:9   安全区:如果 X在范围: (52527104,52592640)

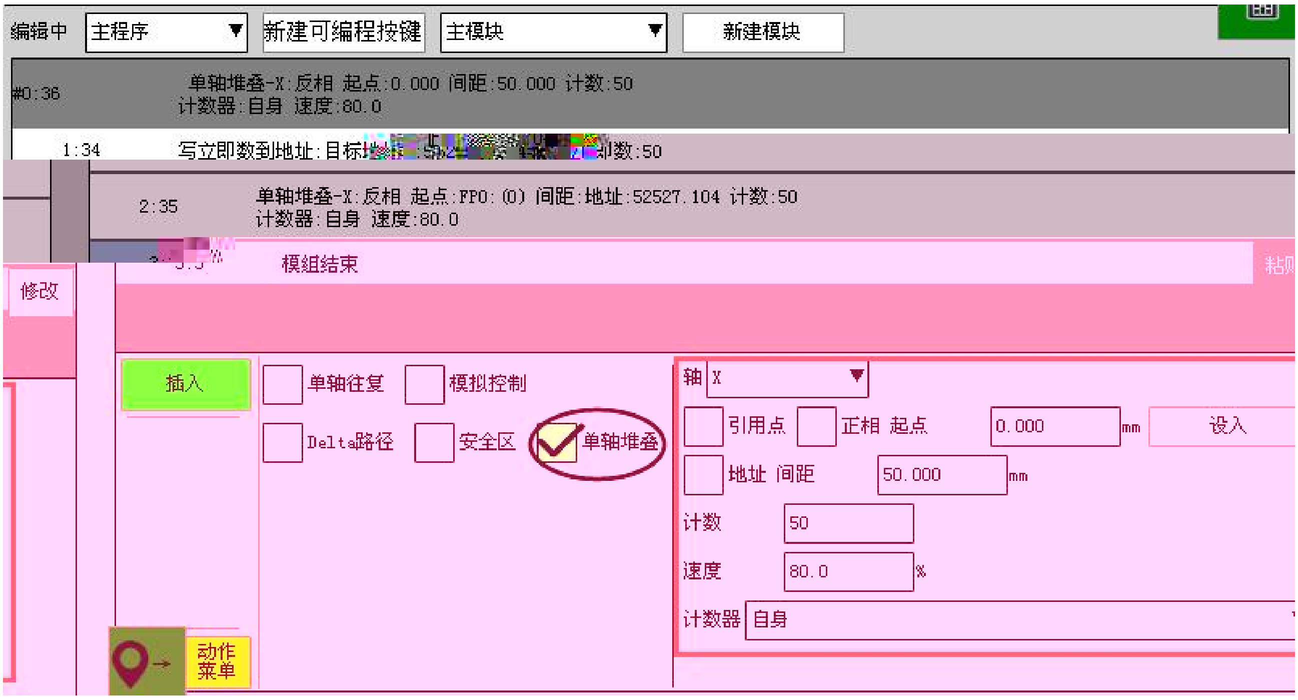
Y 不在范围: (52658176,52723712)

就报警:5001

址数据

´ تجى Ⱦ

ώ Ⱡ ´ تجى Ⱦ



编辑中 主程序 ▼ 新建可编程按键 主模块 ▼ 新建模块

#0:36 单轴堆叠-X:反相 起点:0.000 间距:50.000 计数:50
计数器:自身 速度:80.0

1:34 写立即数到地址:目标地址:[illegible]数:50

2:35 单轴堆叠-X:反相 起点:FP0:(0) 间距:地址:52527.104 计数:50
计数器:自身 速度:80.0

3:3 模组结束

修改
粘贴
插入
□ 单轴往复
□ 模拟控制
□ Delta路径
□ 安全区
☑ 单轴堆叠
动作菜单

轴 X ▼
□ 引用点 □ 正相 起点 0.000 mm 设入
□ 地址 间距 50.000 mm
计数 50
速度 80.0 %
计数器 自身

√ ´ تجى Ⱦ

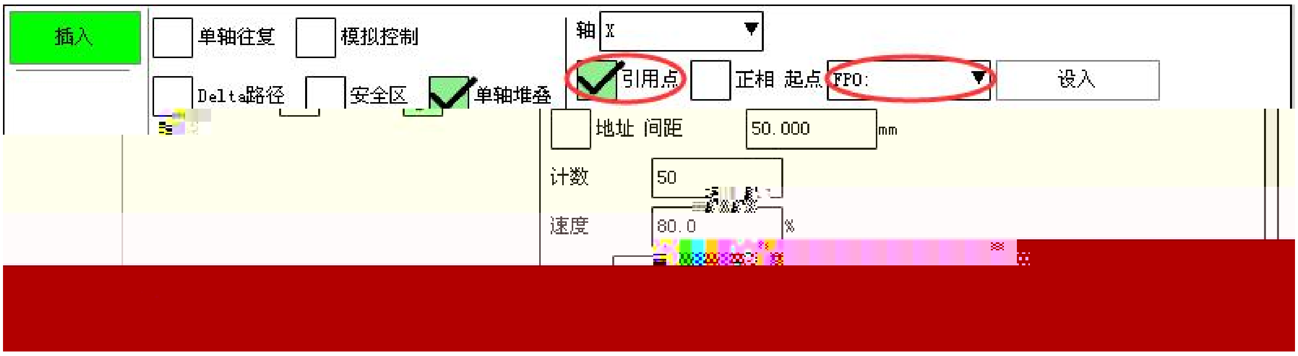
تجى Ⱦ

Ӕ مخ Ӕ

╟ ╟ Ӕ Ⱦ ῍Ά ώ . Ⱡ ɱ مخ ḣ ώ Ӕ

Ⱡ ╟ ώ مخ ḣ

√ Ⱦ . Ⱡ في ˛ Ⱡ Ⱡ ṁ



插入
□ 单轴往复
□ 模拟控制
□ Delta路径
□ 安全区
☑ 单轴堆叠

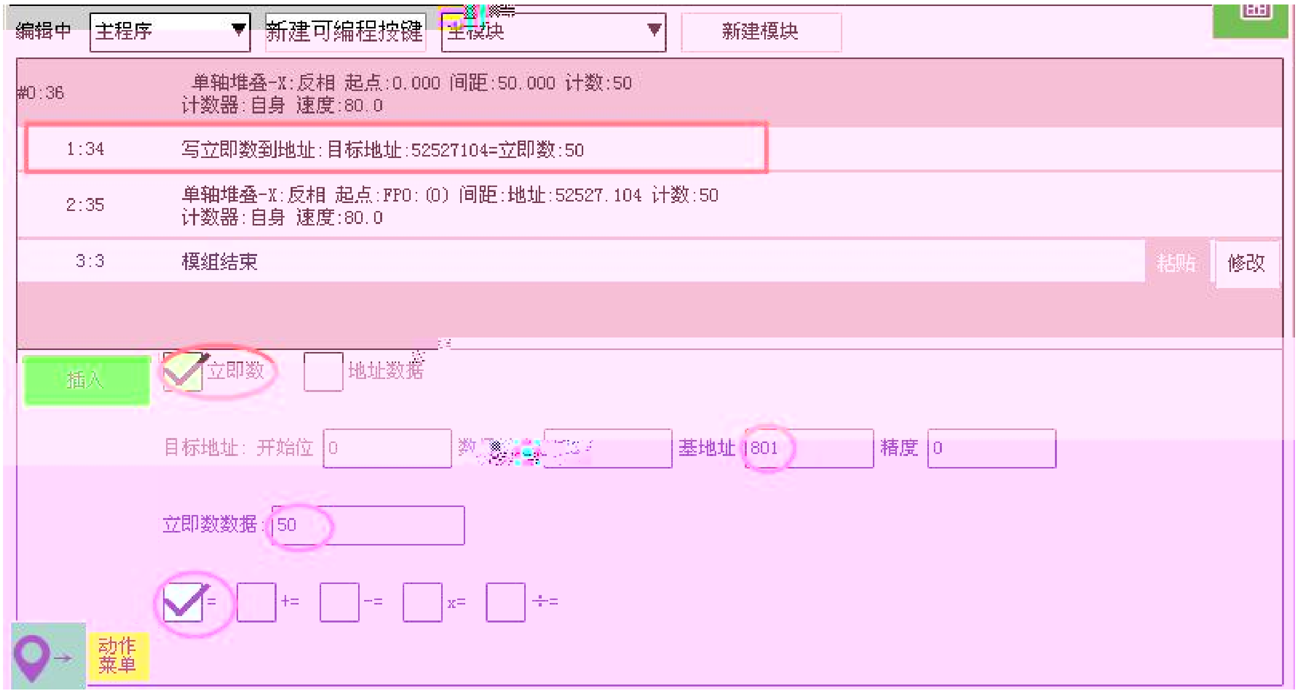
轴 X ▼
☑ 引用点 □ 正相 起点 FP0: ▼ 设入
□ 地址 间距 50.000 mm
计数 50
速度 80.0 %

تجى Ⱦ ˆ

جه ḣ

G سم فخ ﻟ

ώ ʡ ╖ سم فخ ﻟ أ في



编辑中 主程序 ▼ 新建可编程按键 主模块 ▼ 新建模块

#0:36 单轴堆叠-X:反相 起点:0.000 间距:50.000 计数:50
计数器:自身 速度:80.0

1:34 写立即数到地址:目标地址:52527104=立即数:50

2:35 单轴堆叠-X:反相 起点:FP0:(0) 间距:地址:52527.104 计数:50
计数器:自身 速度:80.0

3:3 模組结束

粘贴 修改

插入 ☑立即数 ☐地址数据

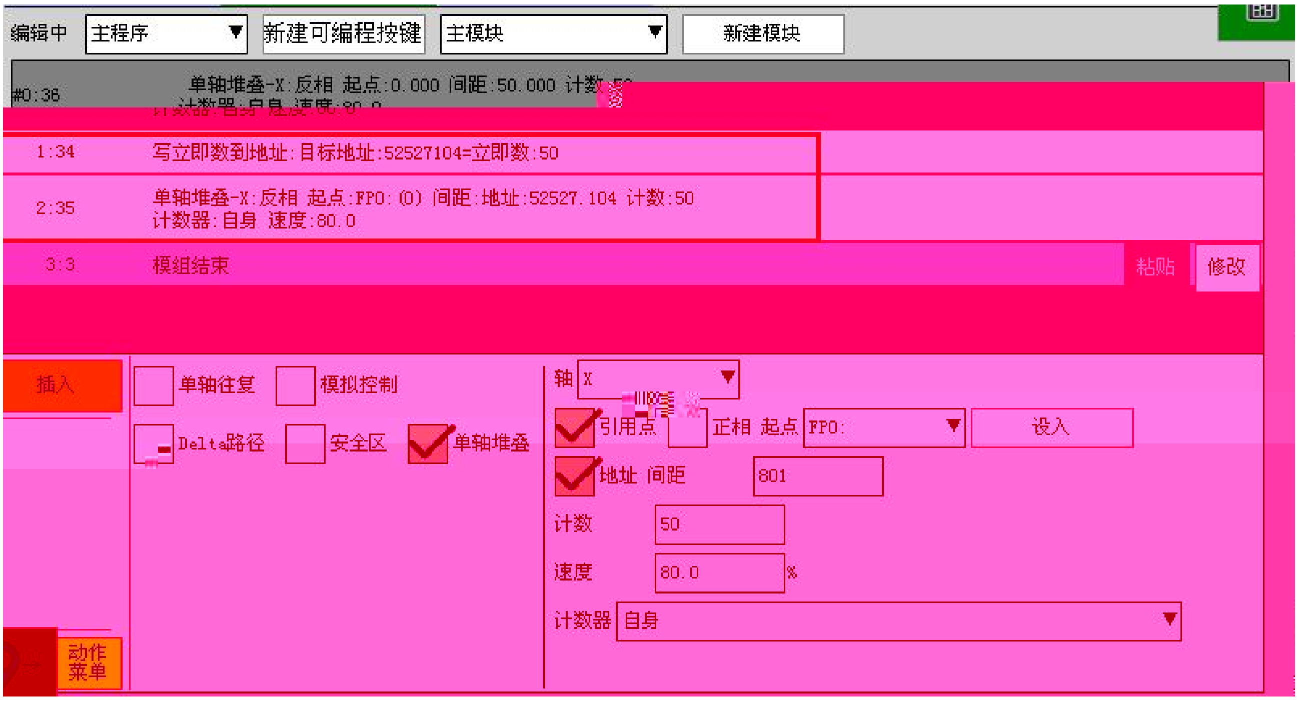
目标地址: 开始位 0 基地址 801 精度 0

立即数数据: 50

☑= ☐+= ☐-= ☐x= ☐÷=

动作菜单

جم سم فخ ώ سم فخ ﻟ ḣ



编辑中 主程序 ▼ 新建可编程按键 主模块 ▼ 新建模块

#0:36 单轴堆叠-X:反相 起点:0.000 间距:50.000 计数:50
计数器:自身 速度:80.0

1:34 写立即数到地址:目标地址:52527104=立即数:50

2:35 单轴堆叠-X:反相 起点:FP0:(0) 间距:地址:52527.104 计数:50
计数器:自身 速度:80.0

3:3 模組结束

粘贴 修改

插入 ☐单轴往复 ☐模拟控制 ☐Delta路径 ☐安全区 ☑单轴堆叠

轴 X ▼

☑引用点 ☐正相 起点 FP0: ▼ 设入

☑地址 间距 801

计数 50

速度 80.0 %

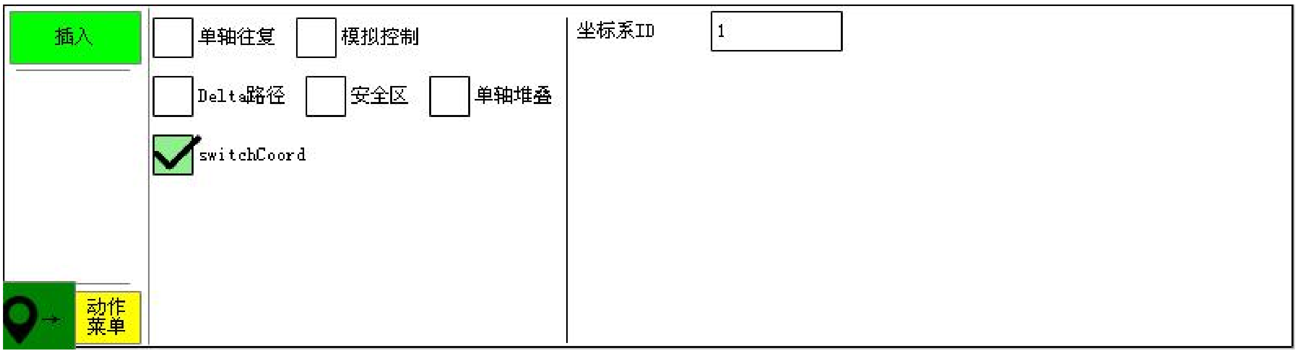
计数器 自身 ▼

动作菜单

ني تجى ﺍ

تجى ﺍ

Ώ ﻻ ﻟ جم ﻻ



插入

☐ 单轴往复 ☐ 模拟控制

☐ Delta路径 ☐ 安全区 ☐ 单轴堆叠

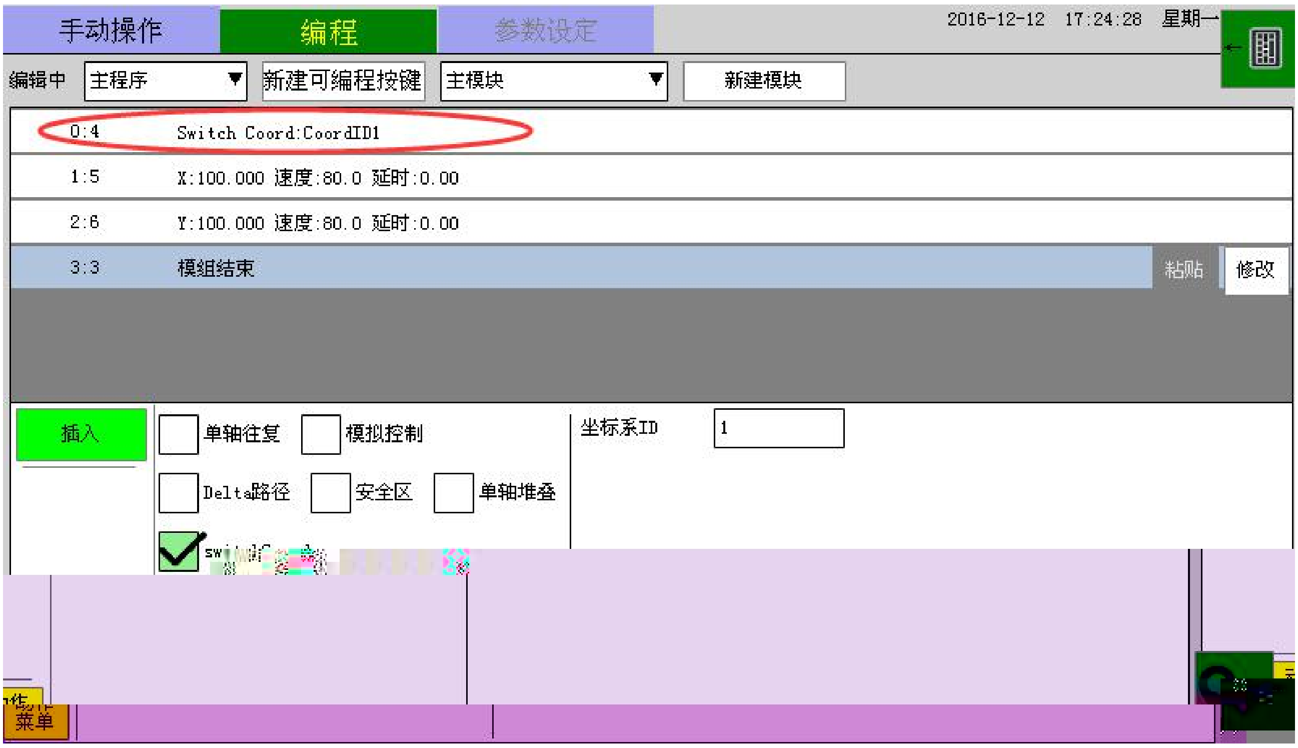
☑ switchCoord

坐标系ID 1

动作菜单

ڂ ѡ ʃ ɔ ʎ ڂ ʃ Ὼ G ڂ ‡

ج ɱ ѡ ڂ ʃ



2016-12-12 17:24:28 星期一

手动操作 编程 参数设定

编辑中 主程序 新建可编程按键 主模块 新建模块

0:4 Switch Coord:CoordID1

1:5 X:100.000 速度:80.0 延时:0.00

2:6 Y:100.000 速度:80.0 延时:0.00

3:3 模组结束

粘贴 修改

插入

☐ 单轴往复 ☐ 模拟控制

☐ Delta路径 ☐ 安全区 ☐ 单轴堆叠

☑ sw

坐标系ID 1

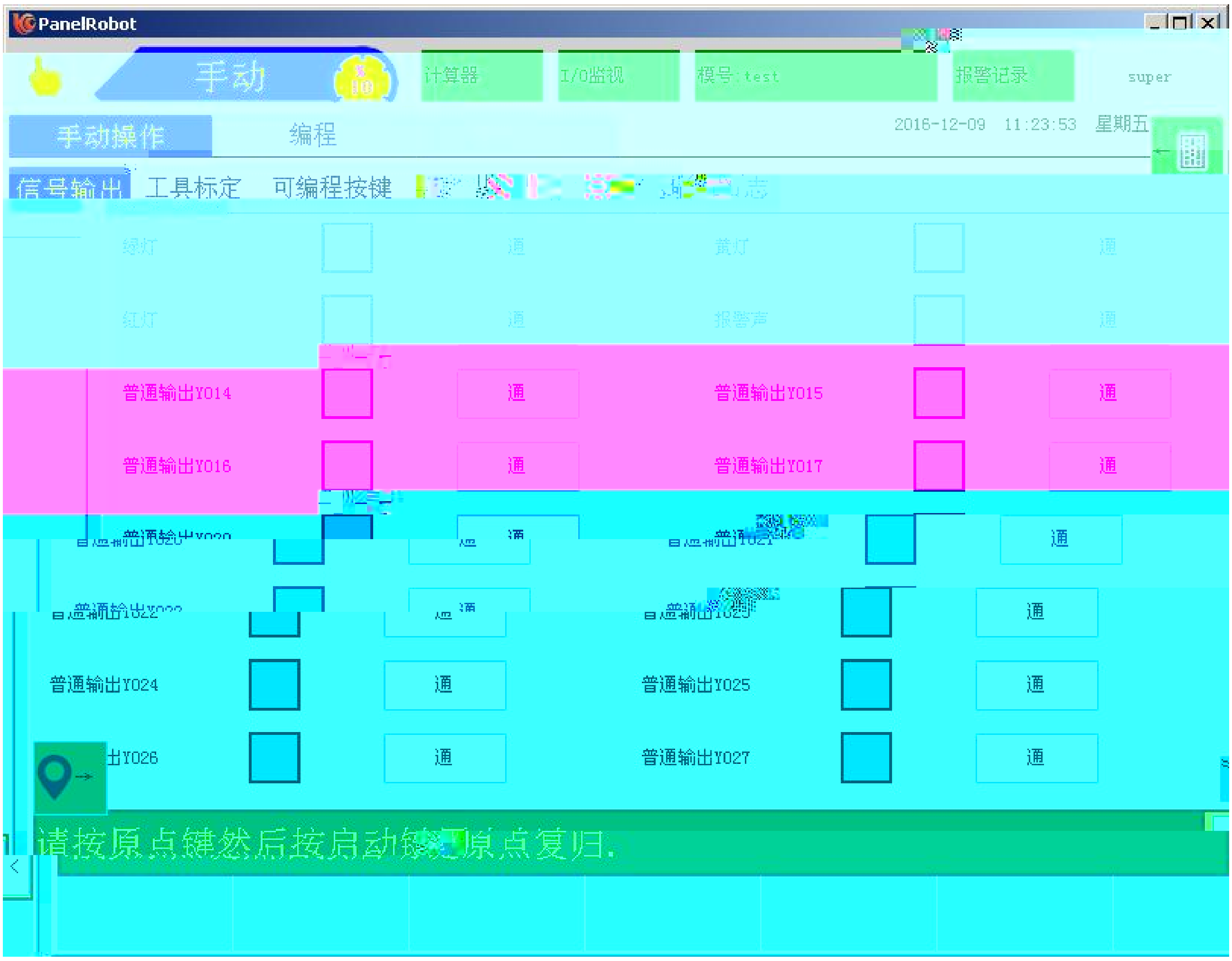
动作菜单

3.3 ╠ ɔ

3.3.1 ə‎ /‎

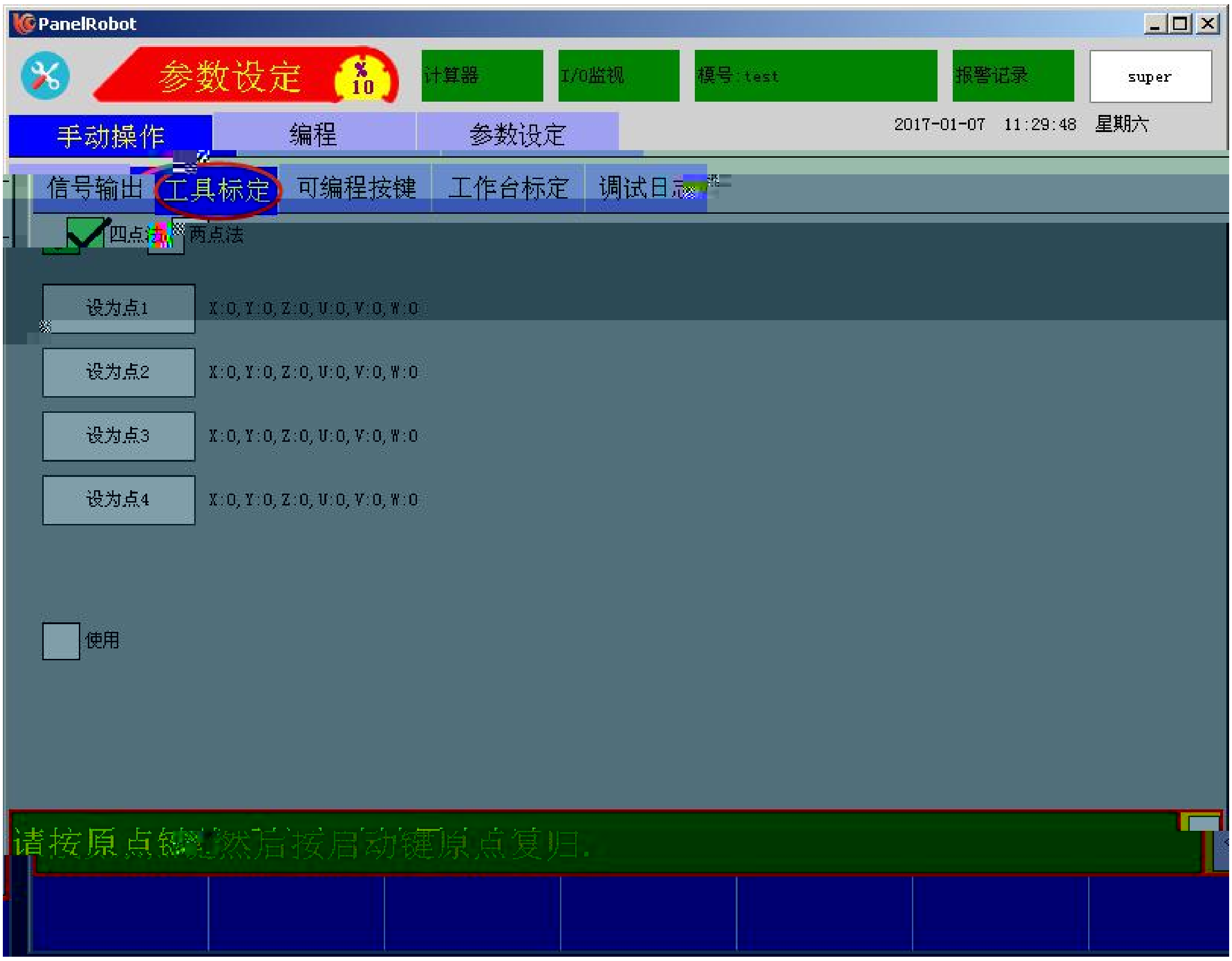
ﺟﻣ ˩ 8 ̤ ˩ .

ə‎ /‎


PanelRobot
手动
计算器
I/O监视
模号:test
报警记录
super
手动操作
编程
2016-12-09 11:23:53 星期五
信号输出
工具标定
可编程按键
志
绿灯
通
黄灯
通
红灯
通
报警声
通
普通输出Y014
通
普通输出Y015
通
普通输出Y016
通
普通输出Y017
通
普通输出Y020
通
普通输出Y021
通
普通输出Y022
通
普通输出Y023
通
普通输出Y024
通
普通输出Y025
通
出Y026
通
普通输出Y027
通

请按原点键然后按启动键进行原点复归.

3.3.2 έ


PanelRobot
参数设定
10
计算器
I/O监视
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
信号输出
工具标定
可编程按键
工作台标定
调试日志

模号:test

2017-01-07 11:29:48 星期六

☑四点法 ☐两点法

设为点1	X:0,Y:0,Z:0,U:0,V:0,W:0
设为点2	X:0,Y:0,Z:0,U:0,V:0,W:0
设为点3	X:0,Y:0,Z:0,U:0,V:0,W:0
设为点4	X:0,Y:0,Z:0,U:0,V:0,W:0

☐使用

请按原点键然后按启动键原点复归.

έ مخ ᴧ ʞж ⁸ ῐ έ ɹ ⎍ ¯

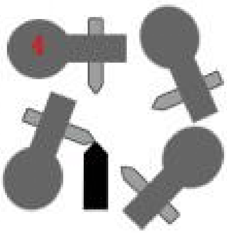
⁸ ɺ ɔ ؋ سم έ ɹ G

في

⎍ ⁸ ﻣﻠ ῆ ώ ɹ مخ Ǽ ╟ έ

ᴧ ˙ ɹ ὲ έ ص ﻣﻠ ῆ ώ

Ŀ ɹ ɹ مخ ɹ ῆ ɑ في



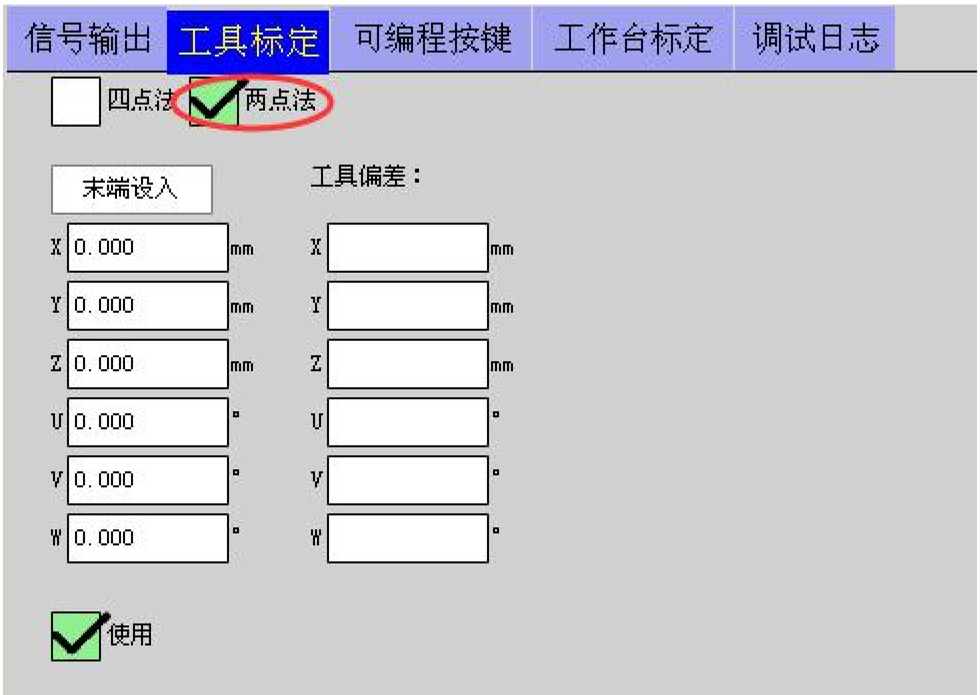
ج ɛ́ Ḽ ɑ̣ ɺ G

G ج \l ɑ̣ ὡ ὡ ۻ

ḣ

╟ ὡ ʖ ɛ́ Ḽ ḣ

Ꮀ “ G ”


信号输出
工具标定
可编程按键
工作台标定
调试日志
末端设入

□ 四点法 ☑ 两点法

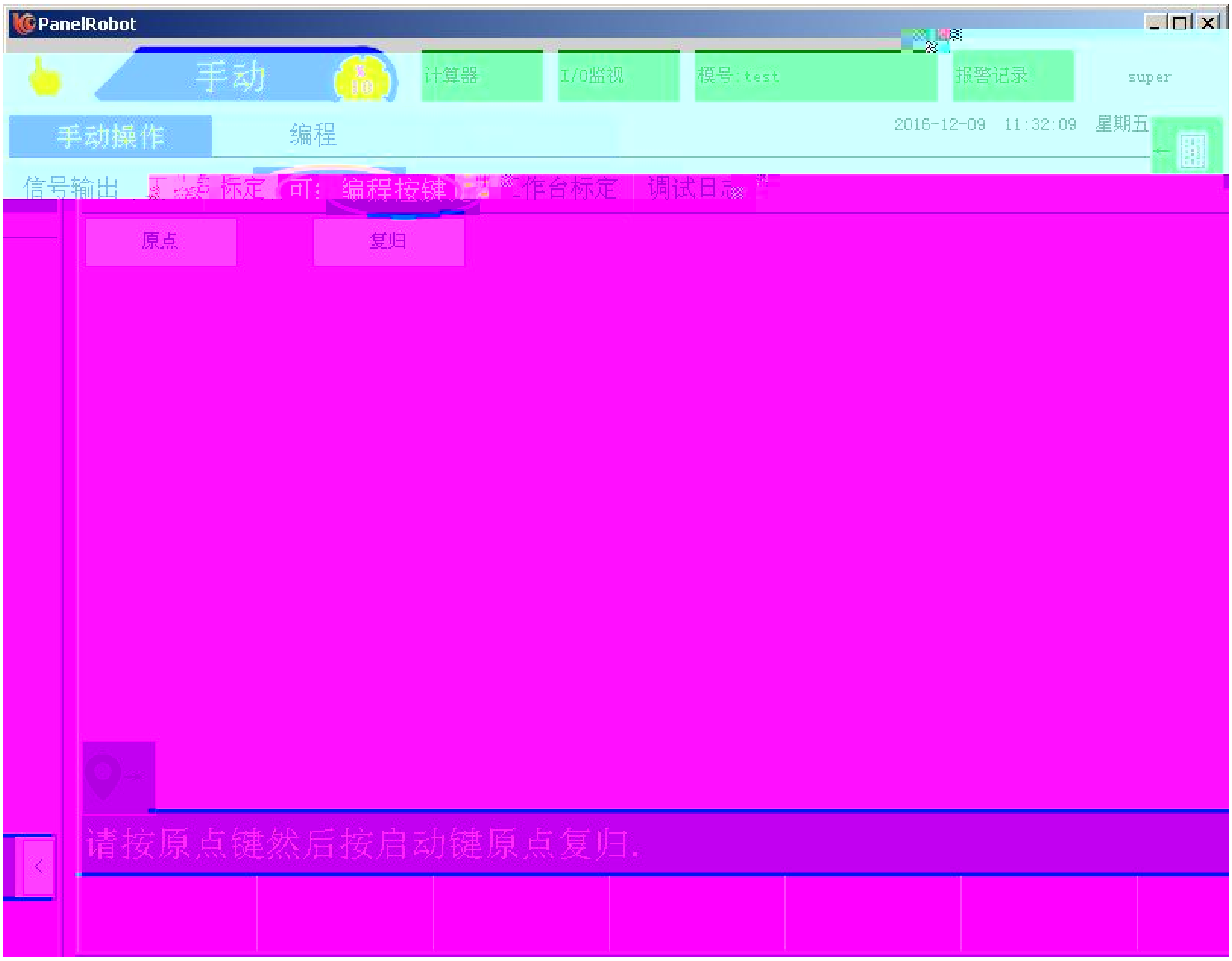
工具偏差：

X	0.000 mm	X	mm
Y	0.000 mm	Y	mm
Z	0.000 mm	Z	mm
U	0.000 °	U	°
V	0.000 °	V	°
W	0.000 °	W	°

☑ 使用

3.3.3 ɺ

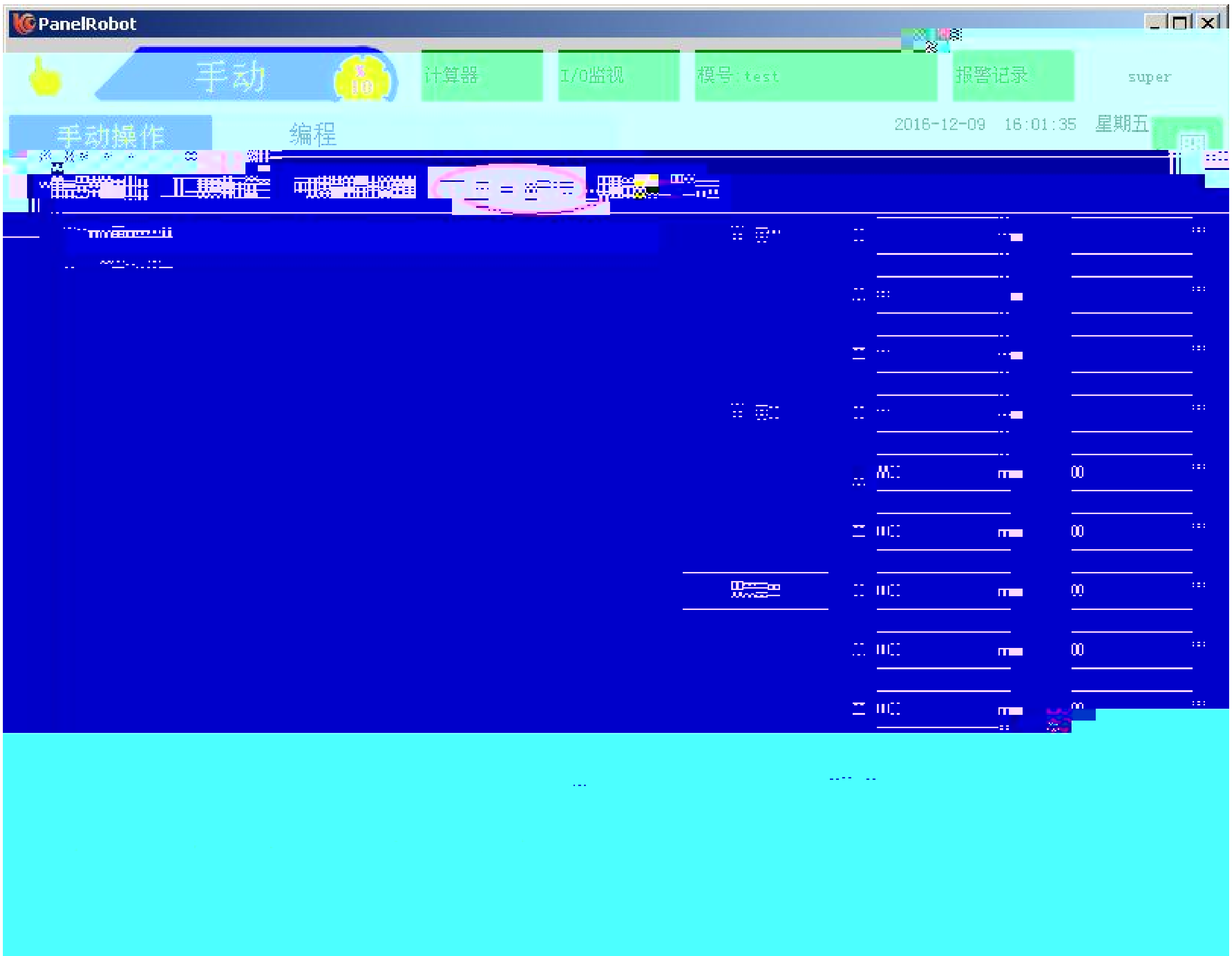
جہ ɺ G ɺ ̤ Ʌ


PanelRobot
手动
计算器
I/O监视
模号:test
报警记录
super
手动操作
编程
2016-12-09 11:32:09 星期五
信号输出
点标定
编程按键
工作台标定
调试日志
原点
复归

请按原点键然后按启动键原点复归.

3.3.4 ɔ ⅄

جم ɺ ɔ ⅄


PanelRobot
手动
计算器
I/O监视
模号:test
报警记录
super
手动操作
编程
2016-12-09 16:01:35 星期五

Æ

Æ

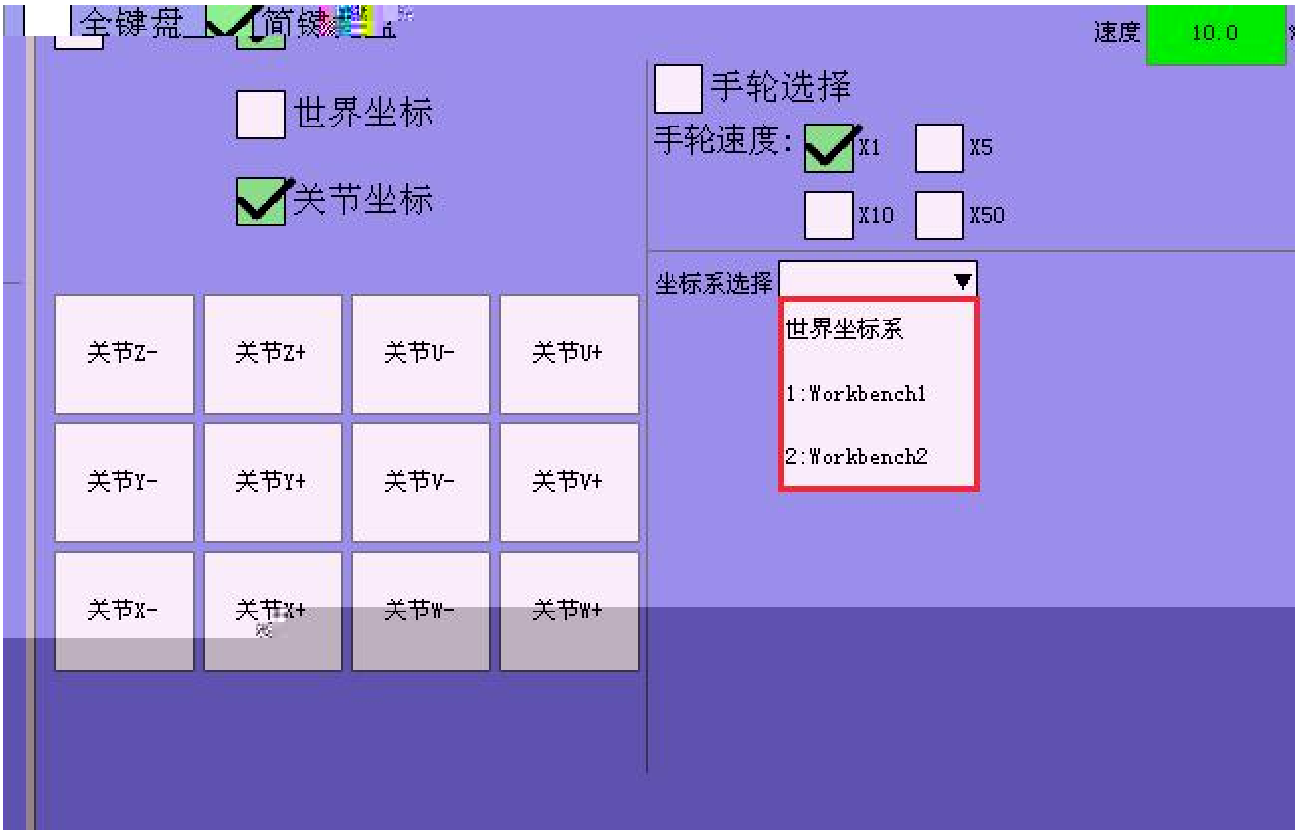
Æ

ὠ مخ ɺ مخ

جم ɔ ⅄ ὠ

مخ مخ

مخ ⅄ جم مخ ‡ مخ جم مخ ɺ في



☐全键盘 ☑简键盘

☐世界坐标

☑关节坐标

☐手轮选择

手轮速度: ☑X1 ☐X5 ☐X10 ☐X50

速度 10.0

坐标系选择 ▼

世界坐标系

1:Workbench1

2:Workbench2

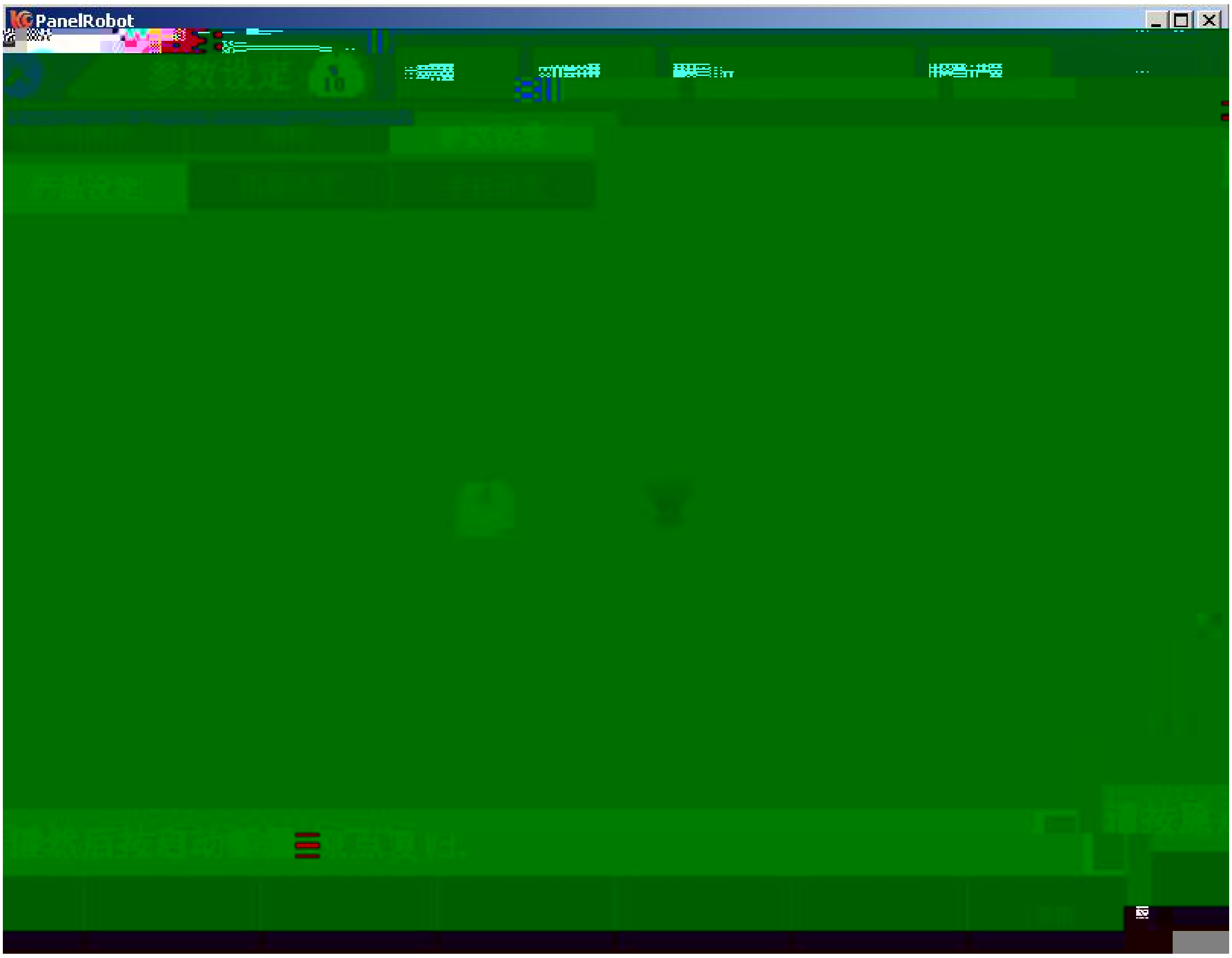
关节Z-
关节Z+
关节U-
关节U+
关节Y-
关节Y+
关节V-
关节V+
关节X-
关节X+
关节W-
关节W+

4

ỉ Æ ὼ “ ṃ ”

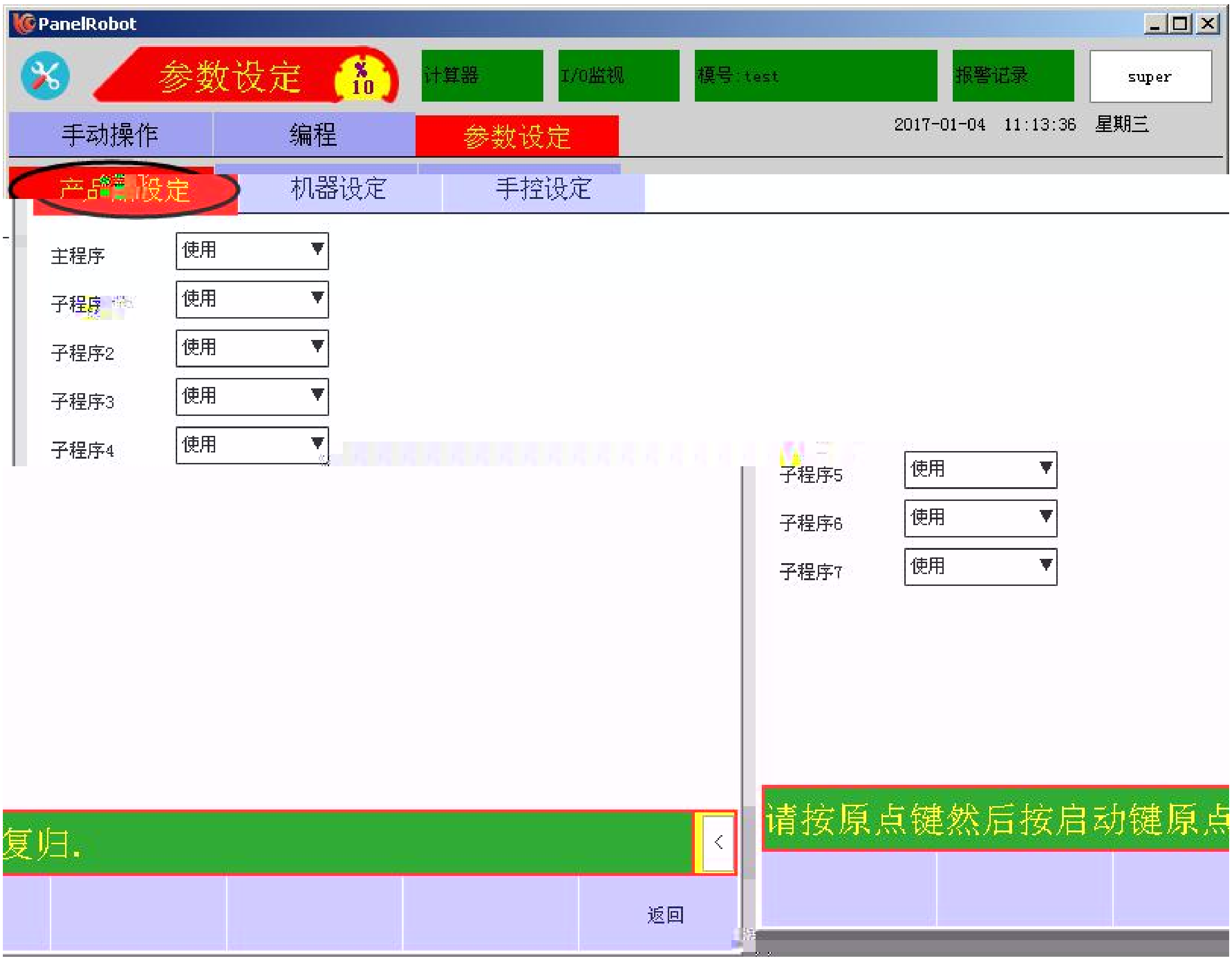
ṃ ɺ Ɐ ת ╠ ɔ

4.1 Ɐ


PanelRobot
参数设定
产品设定

4.1.1 p

ὠ ج ˩ p ῞Ώ


PanelRobot
参数设定
10
计算器
I/O监视
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
产品设定
机器设定
手控设定
返回

模号:test

2017-01-04 11:13:36 星期三

主程序 使用
子程序1 使用
子程序2 使用
子程序3 使用
子程序4 使用
子程序5 使用
子程序6 使用
子程序7 使用

请按原点键然后按启动键原点复归.

˩ ˩ G ῃ G

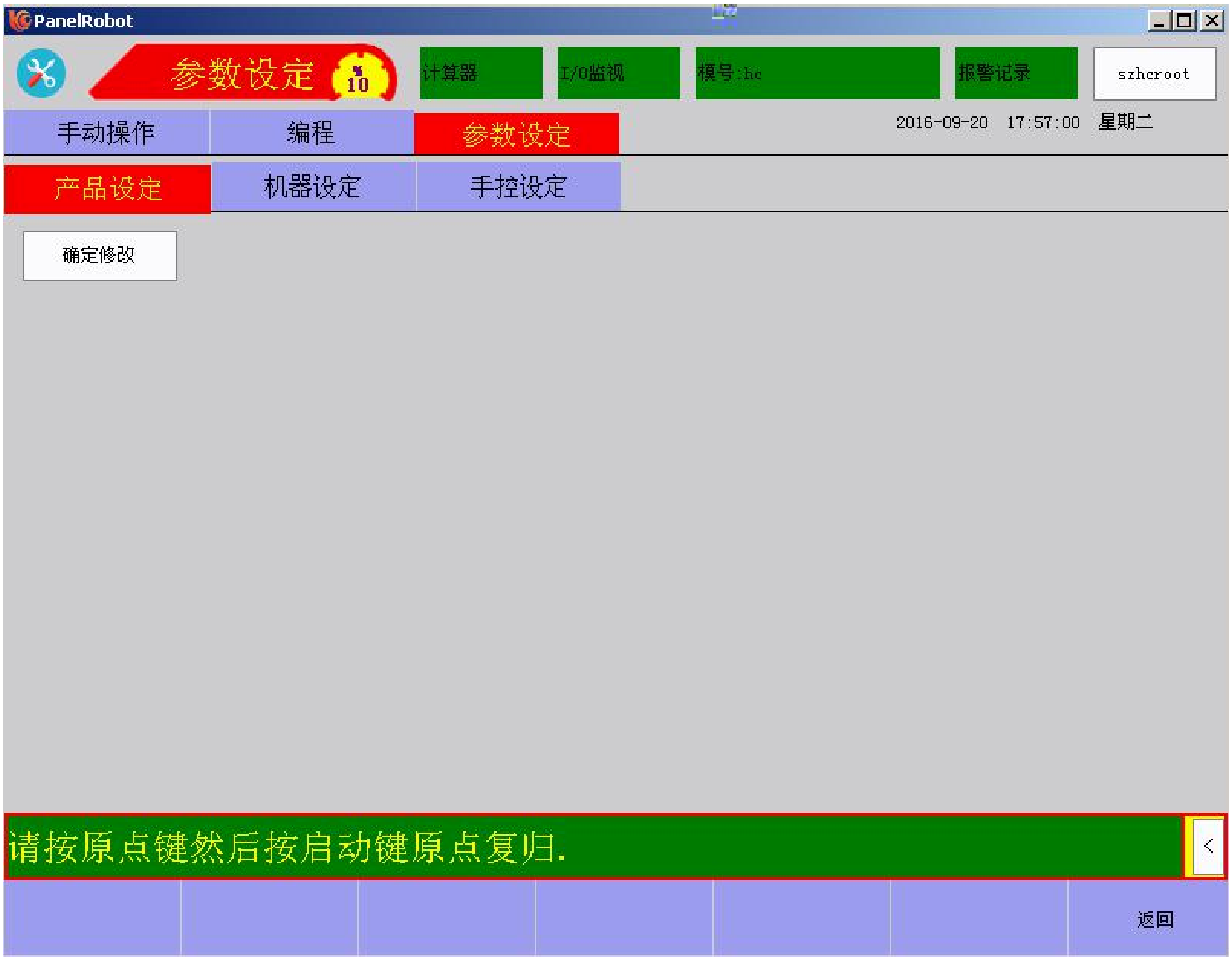
G ˩ ἐ G

⋮ ῃ ˩

˩ ЛЛ´ G G

4.1.2

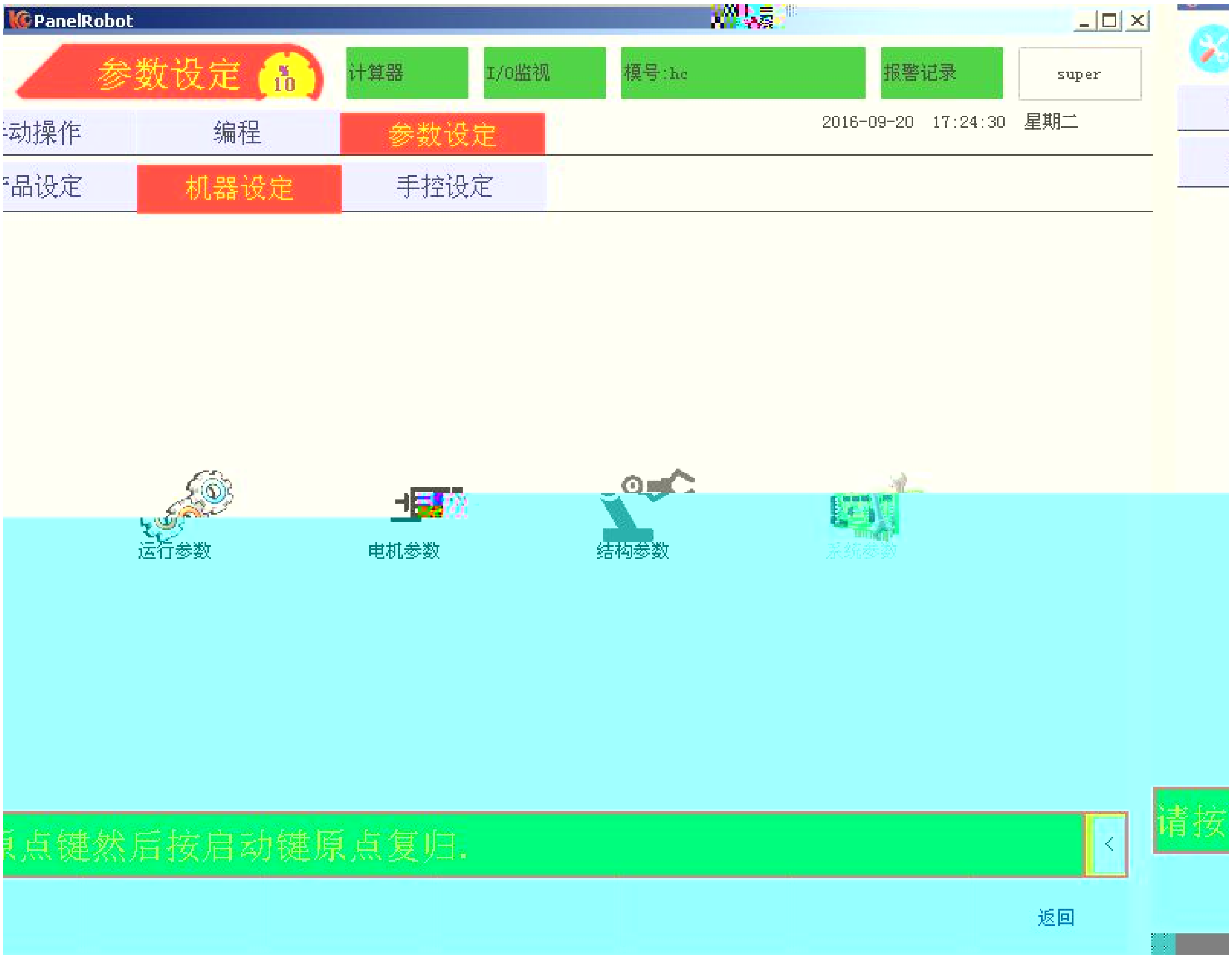
阀设定 ὠ جہ ˩ Ὢ


PanelRobot
参数设定
10
计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
szhcroot
手动操作
编程
参数设定
2016-09-20 17:57:00 星期二
产品设定
机器设定
手控设定
确定修改
<
返回

请按原点键然后按启动键原点复归.

4.2

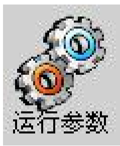
ڝ ɺ ʯ



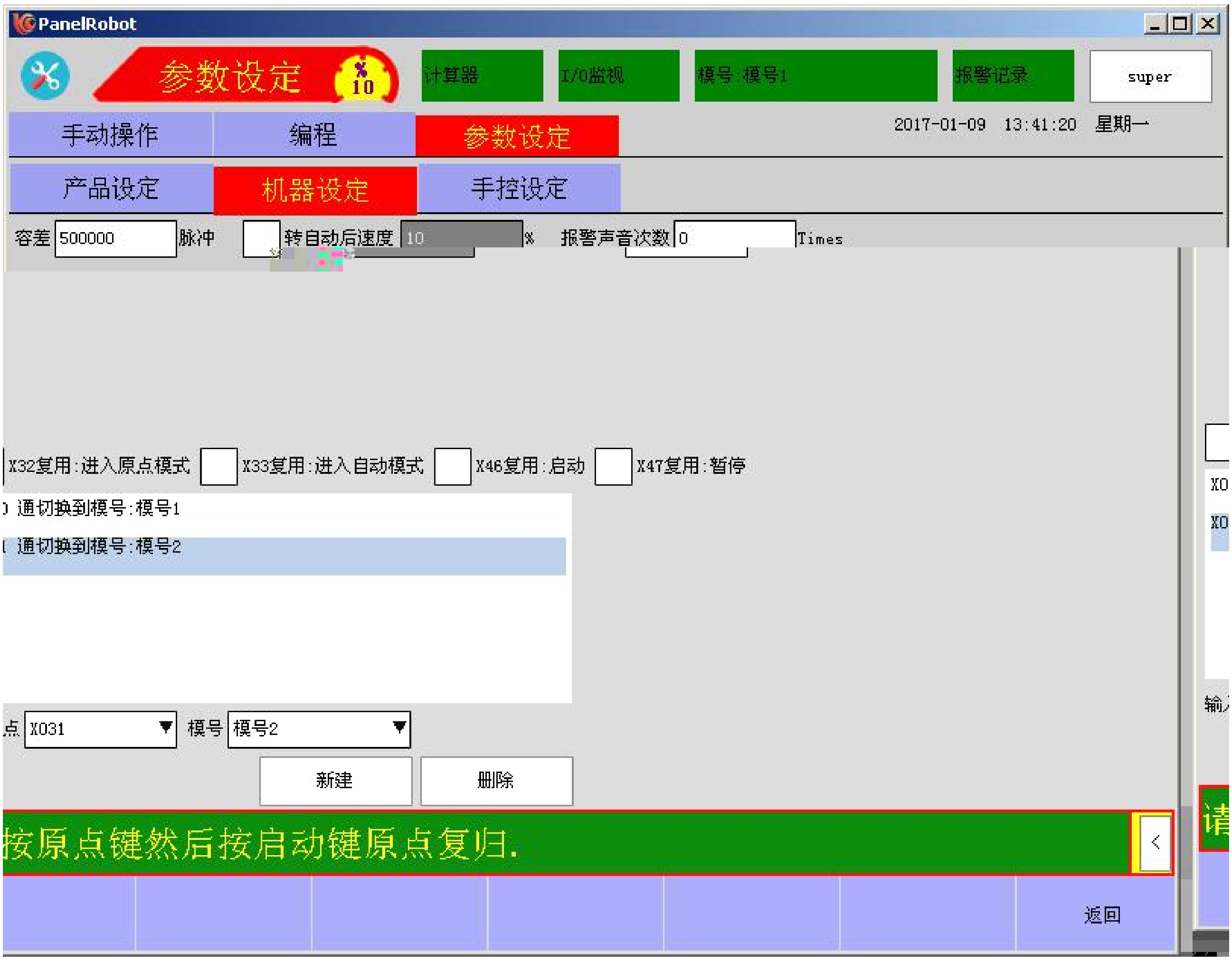
PanelRobot
参数设定
10
计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
super
动操作
编程
参数设定
2016-09-20 17:24:30 星期二
品设定
机器设定
手控设定
运行参数
电机参数
结构参数
系统参数
请按
返回

点键然后按启动键原点复归.

4.2.1 ⩗



ﺠ ˩ ⩗ Ώ


PanelRobot
参数设定
10
计算器
I/O监视
模号:模号1
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
产品设定
机器设定
手控设定
新建
删除
返回
请
输

2017-01-09 13:41:20 星期一

容差 500000 脉冲 ☐ 转自动后速度 10 % 报警声音次数 0 Times

☐ X32复用:进入原点模式 ☐ X33复用:进入自动模式 ☐ X46复用:启动 ☐ X47复用:暂停

0 通切换到模号:模号1

1 通切换到模号:模号2

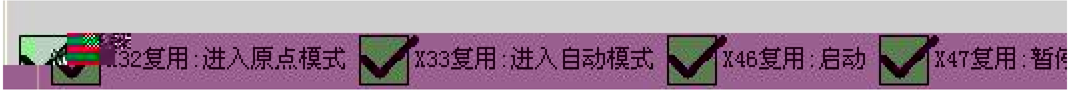
点 X031 模号 模号2

按原点键然后按启动键原点复归.

˩ ă ∩ ˩ ă ḣ

╟ ΰ

⁸ ╖ ὠ ╖


☑ X32复用:进入原点模式 ☑ X33复用:进入自动模式 ☑ X46复用:启动 ☑ X47复用:暂停

Ͱ " ὠ ꞵ " " ὠ ╟ " " ΰ̈ ╟ "

" ṃ " ΰ ⁄ ˩ ὠ ˩ ꞵ ΰ̈ ╟ ṃ

ՈՆ Ⅎ “ ὼ ╟ ” ⁸

☐ ὼ Ⅵ ă ɮ Ⅵ

☐ ὼ ╟ ă ᶧ ╟

☐ ΰ ╟ ă ɮ ΰ ╟

☐ ṃ ă ɮ ṃ

⁝

ă ṃ ‡ . ṃ ‡ ă Ⅎ

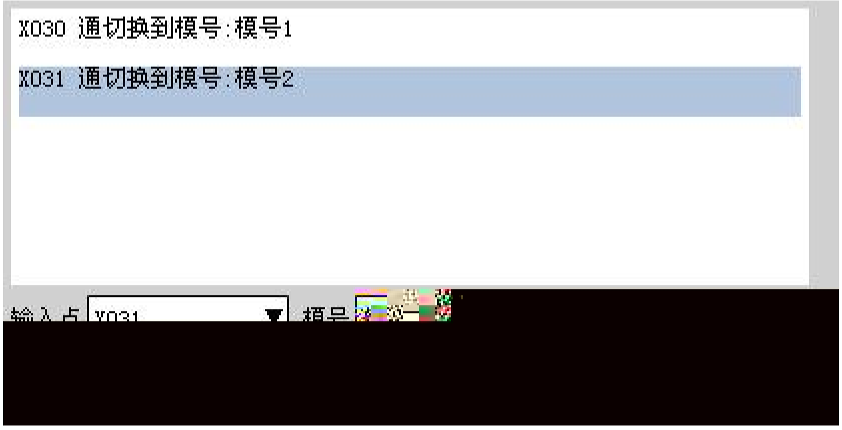
ᾱ

G Ⅎ ﺠ ╟ Ⅵ ╟ ɔ ת Ⅵ

Ⅵ ͛Ą ΰ ╟ ̬ Ⅵ ᶧ ╟

G ṁ Ⅎ ͛Ą ṁ ἐ ы ɔ

ὼ ⁸ ʎ|᷊



X030 通切换到模号:模号1

X031 通切换到模号:模号2

输入点 X031 ▼ 模号

[redacted]

Ⅎ ὼ ᷊ ʎ|

ɔ ʎ|

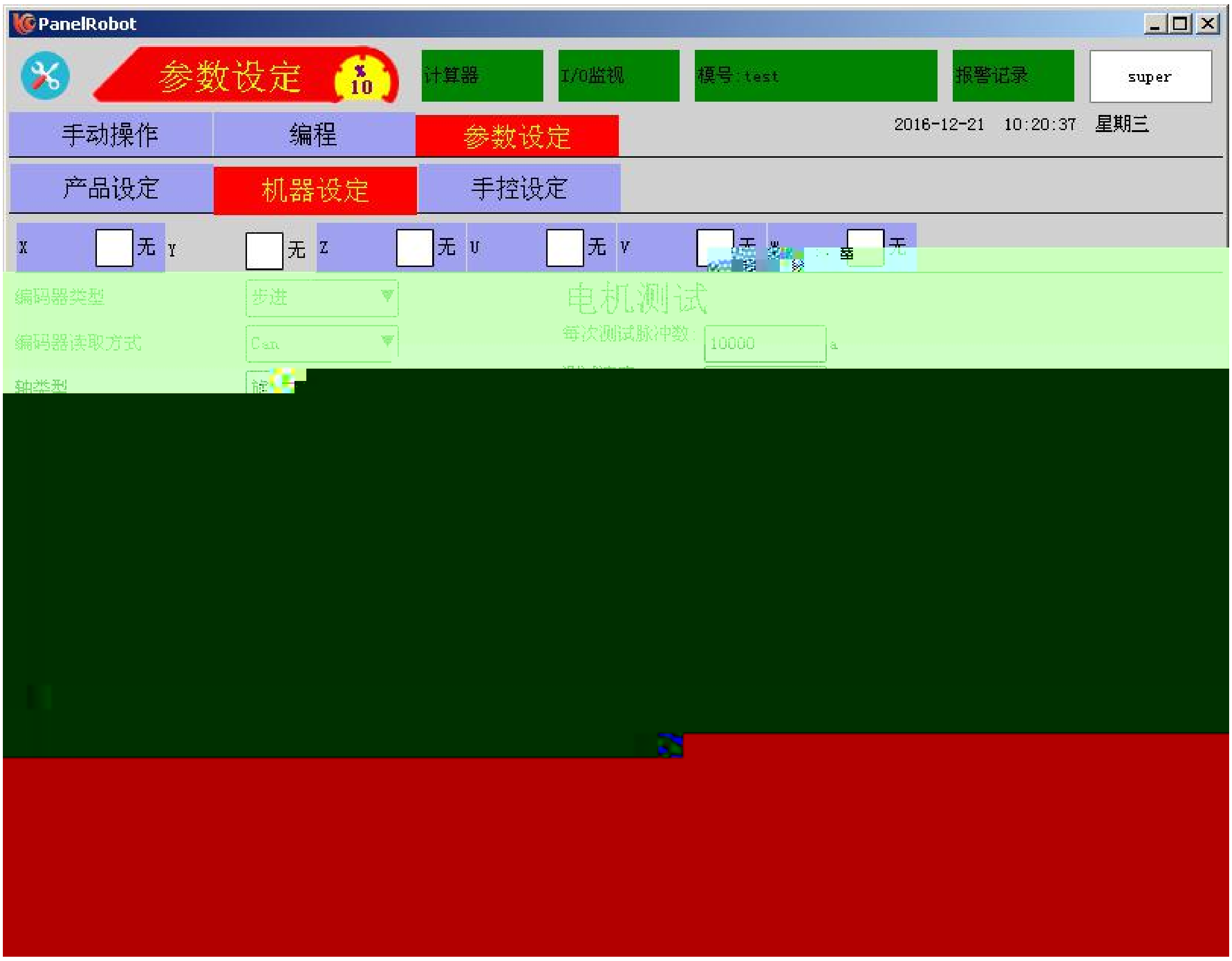
ὼ ╟

ني ď

4.2.2 ٩

٩ ώ

جـ ہ G ՈՆ ֈ Ὠ


PanelRobot
参数设定
10
计算器
I/O监视
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
产品设定
机器设定
手控设定
电机测试

模号:test

2016-12-21 10:20:37 星期三

X ☐ 无 Y ☐ 无 Z ☐ 无 U ☐ 无 V ☐ 无 ☐ 无

编码器类型 步进

编码器读取方式 Can

每次测试脉冲数 10000

轴类型

G G G ߓ G

ˇ ṁ “ ” “ ” “ ⩘ ” ꝑ

Ӽ ص ṁ ص “ ḣ ” “ ” “ ”

Ӽ ⩗ ᛁ “ ᾰ ” “ ” “ ”

ص ص Ո

ہ ہ ⩗ ہ جـ Ⅵ Æ g

لي ᾰ Ո لي ᾰ

ˇ ɱ ˇ

ˇ ˇ ὠ ḣ /\|

ˇ ɲ ᛙ ὠ ɲ ḣ ὠ

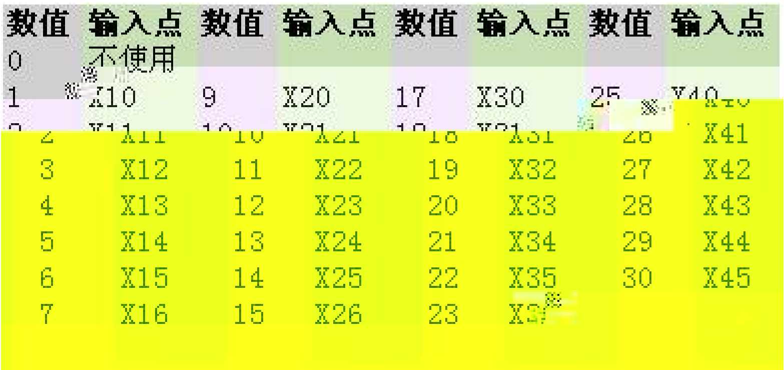
ἐ ˇ ‡

╠

╠

˩ ˫

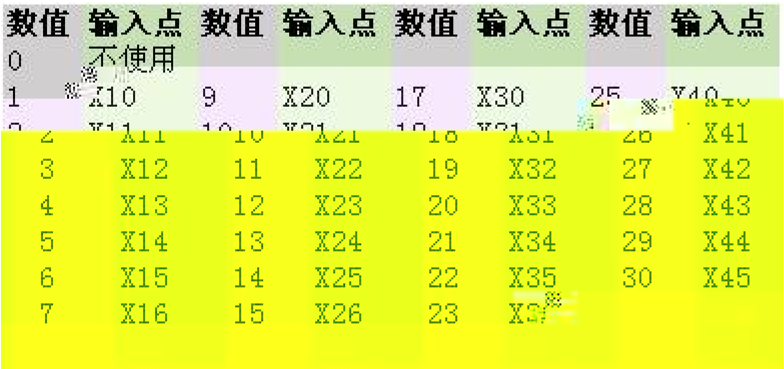
ﺟ ὠ ḣ ʓ ὠ ɔ ḣ ˥



数值	输入点	数值	输入点	数值	输入点	数值	输入点
0	不使用						
1	X10	9	X20	17	X30	25	X40
2	X11	10	X21	18	X31	26	X41
3	X12	11	X22	19	X32	27	X42
4	X13	12	X23	20	X33	28	X43
5	X14	13	X24	21	X34	29	X44
6	X15	14	X25	22	X35	30	X45
7	X16	15	X26	23	X3[illegible]		

˩ ˫

ﺟ ὠ ḣ ʓ ὠ ɔ ḣ ˥



数值	输入点	数值	输入点	数值	输入点	数值	输入点
0	不使用						
1	X10	9	X20	17	X30	25	X40
2	X11	10	X21	18	X31	26	X41
3	X12	11	X22	19	X32	27	X42
4	X13	12	X23	20	X33	28	X43
5	X14	13	X24	21	X34	29	X44
6	X15	14	X25	22	X35	30	X45
7	X16	15	X26	23	X3[illegible]		

ɰ ﺟ ﻫ ɰ Ḁ ˩ ╠ ˥ ˩ ╠ ɰ ˩

╠ ˩ ╠ ˫ “ ˥ ˩ ╠ ”

╗ ɱ ╗

ˇ ɱ ˇ

ɱ

ɲ ˥ ╖

˧ ˧ ˧ ╖

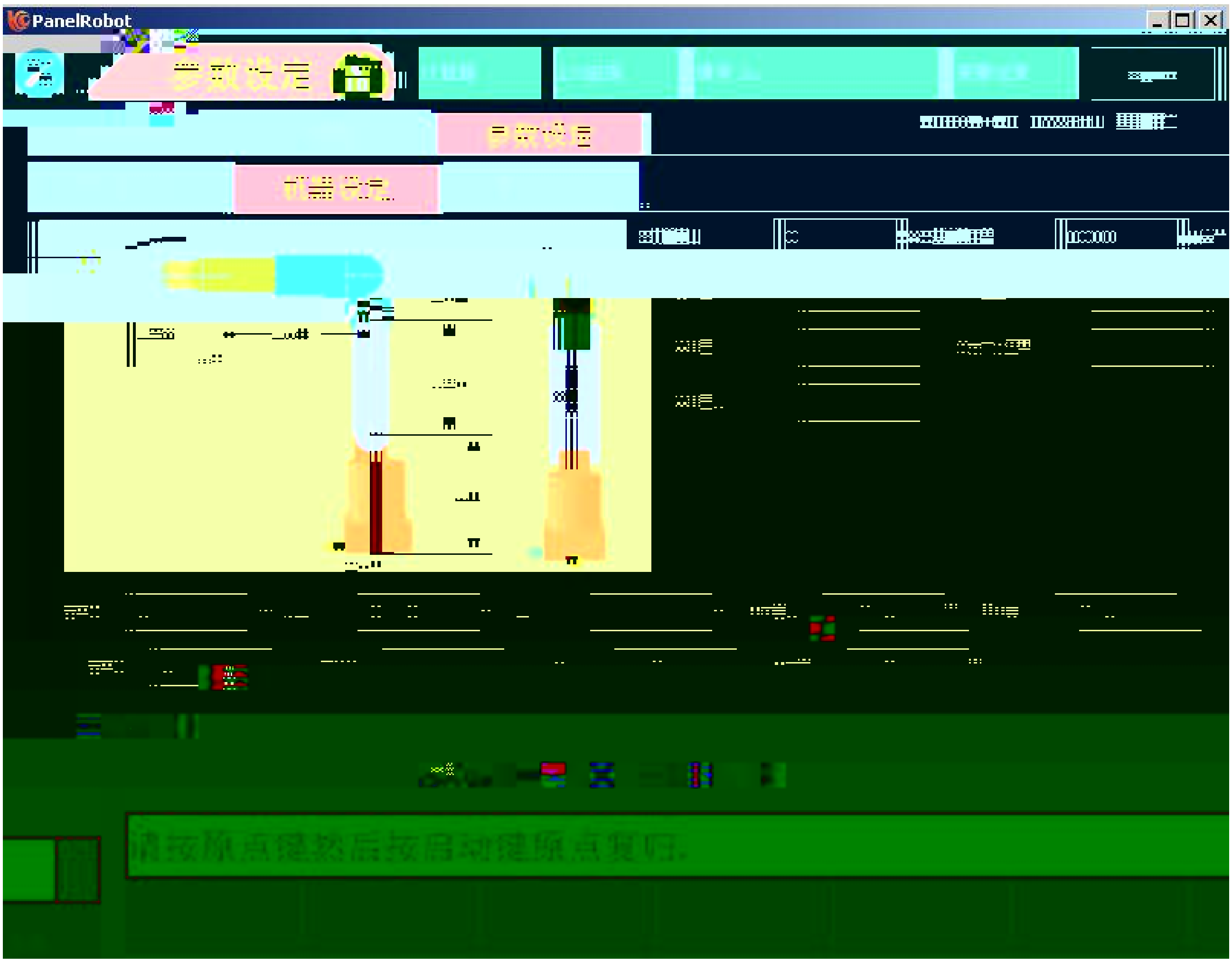
˧

ꓘ ´ ╟ ꓘ ꓥ ꓘ ὤ ꓘ ꓥ

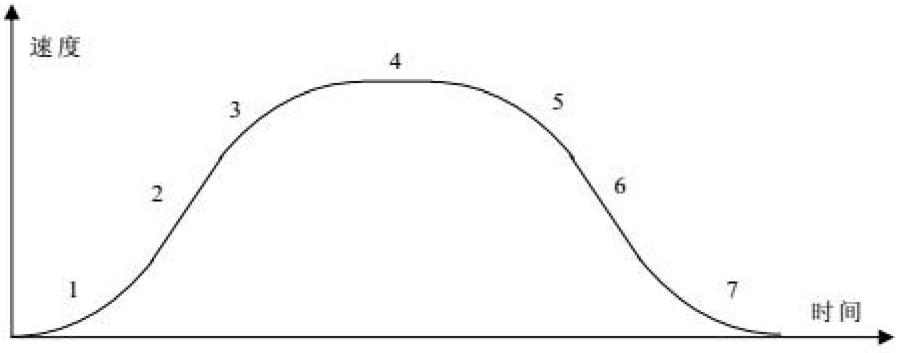
ɖ . ˧

4.2.3

结构参数


PanelRobot
参数设定
参数设定
机器设定

请按原点键然后按启动键原点复归。



S 曲线速度曲线

√╗ ╗ ╗ ÿ ỉ ╗ ╗

≈╗ ╗ ɗ ╗ √ ╗

√╗ ╗ ╗ ÿ ╗ ˜ỉ ╗

≈ ╗ ɗ √

√˜ ╗ ╗ ÿ ỉ ╗ ╗ ˜

≈˜ ╗ ɗ ╗ √ ╗ ˜

√˜ ╗ ╗ ÿ ╗ ˜ỉ ╗ ˜

╗˜ ỉ ⁝ ﻓﻲ

╗ “ √╗ ”

╗ “ √╗ ”

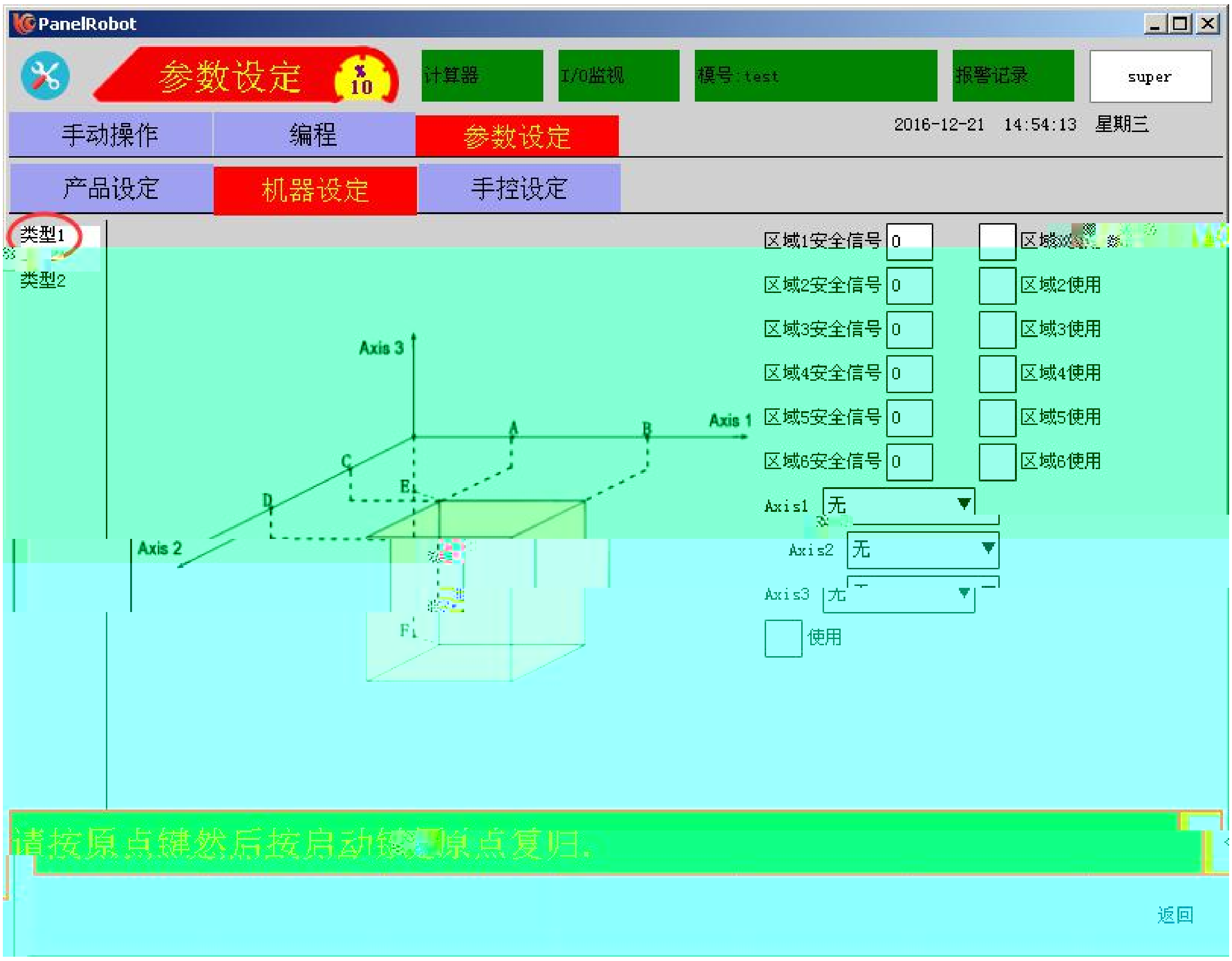
˜ “ √˜ ”

˜ “ √˜ ”

ⅴ ﻓﻲ

4.2.4 ώ ⱳ ٩

ώ ⱳ في ώ ώ ⱳ في



PanelRobot
参数设定
10
计算器
I/O监视
模号:test
报警记录
super
2016-12-21 14:54:13 星期三
手动操作
编程
参数设定
产品设定
机器设定
手控设定
类型1
类型2
Axis 3
Axis 1
Axis 2
A
B
C
D
E
F
区域1使用
区域2使用
区域3使用
区域4使用
区域5使用
区域6使用
返回

区域1安全信号 0

区域2安全信号 0

区域3安全信号 0

区域4安全信号 0

区域5安全信号 0

区域6安全信号 0

Axis1 无

Axis2 无

Axis3 无

□ 使用

请按原点键然后按启动键原点复归.

ص 1

جه ɺ ώ ⱳ ﻌﻤ

ⱳ ﻌﻤ ώ ⱳ

ⱳ ﻌﻤ ώ ⱳ ϡ /\ 区域1安全信号 0 ώ ḣ ʢ ώ ϡ /\ ώ ⱳ

⁸ ɀ ϡ /\ ώ ϡ /\ ‡ ɺ ώ , ώ ⱳ

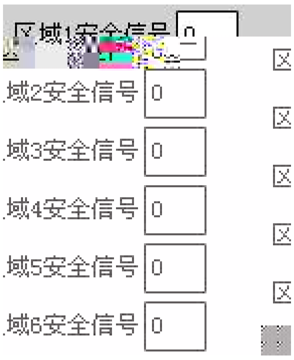
تن

ש ﷼ ὤ ə /l ḣ

ḣ	ẇ	ḣ	ẇ	ḣ	ẇ	ḣ	ẇ
	جہ تئ ᾶ						

G ɔ

ש ﷼ ὤ ə /l



区域1安全信号 0

域2安全信号 0

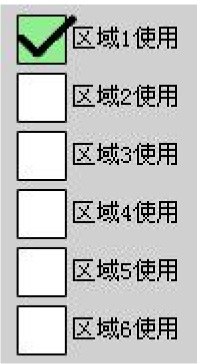
域3安全信号 0

域4安全信号 0

域5安全信号 0

域6安全信号 0

ŀ G ש ﷼



☑ 区域1使用

☐ 区域2使用

☐ 区域3使用

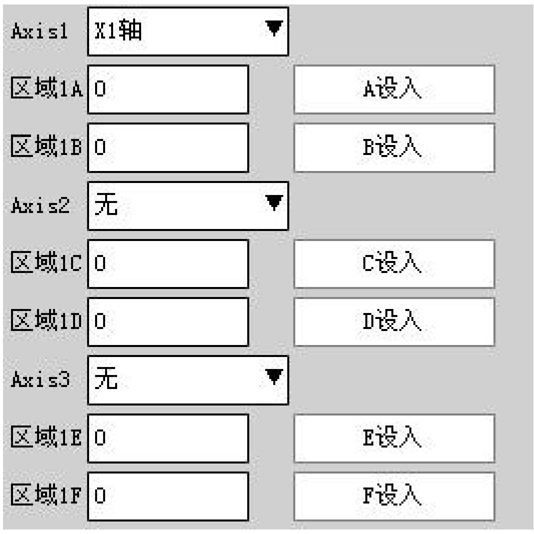
☐ 区域4使用

☐ 区域5使用

☐ 区域6使用

8 Æ ˩ Æ ˩ جہ ╠ ╠ Ȁ جہ

ṃ ώ Æ



Axis1 X1轴

区域1A 0

区域1B 0

Axis2 无

区域1C 0

区域1D 0

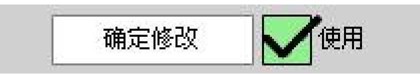
Axis3 无

区域1E 0

区域1F 0

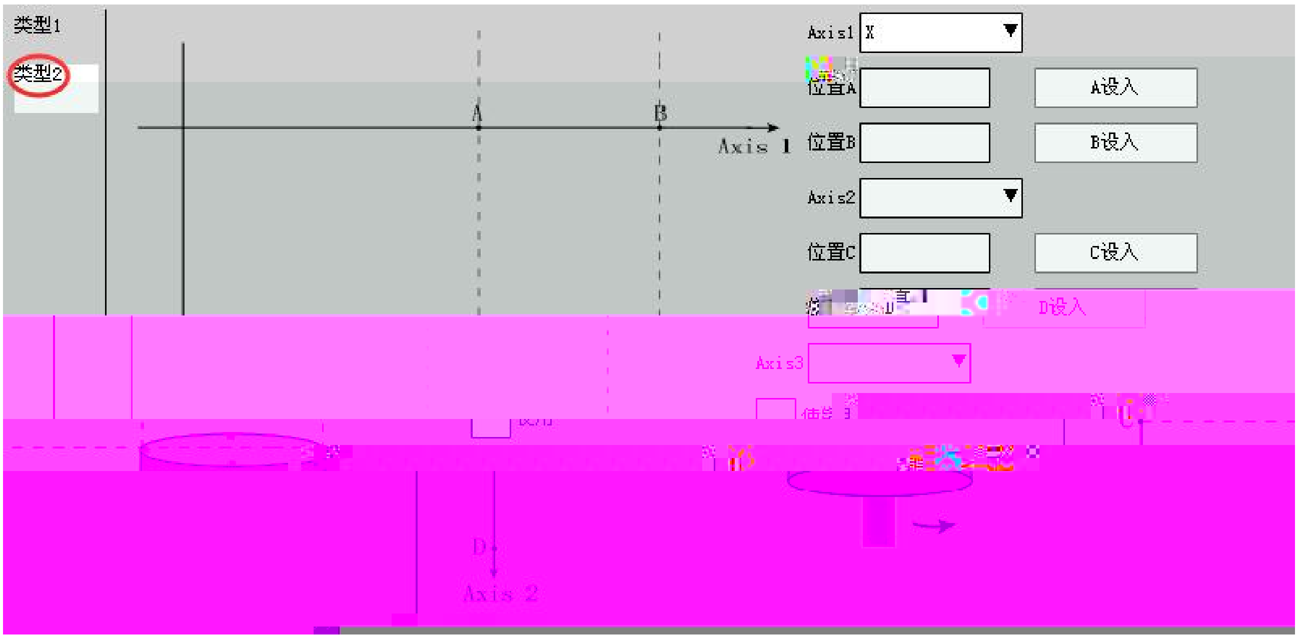
A设入
B设入
C设入
D设入
E设入
F设入

⁸ Ʌ ꜔ G g



☑ 使用

2 ص



Axis1 X

类型1
类型2
A
B
Axis 1
位置A
位置B
Axis2
位置C
A设入
B设入
C设入
D设入
Axis3
D
Axis 2

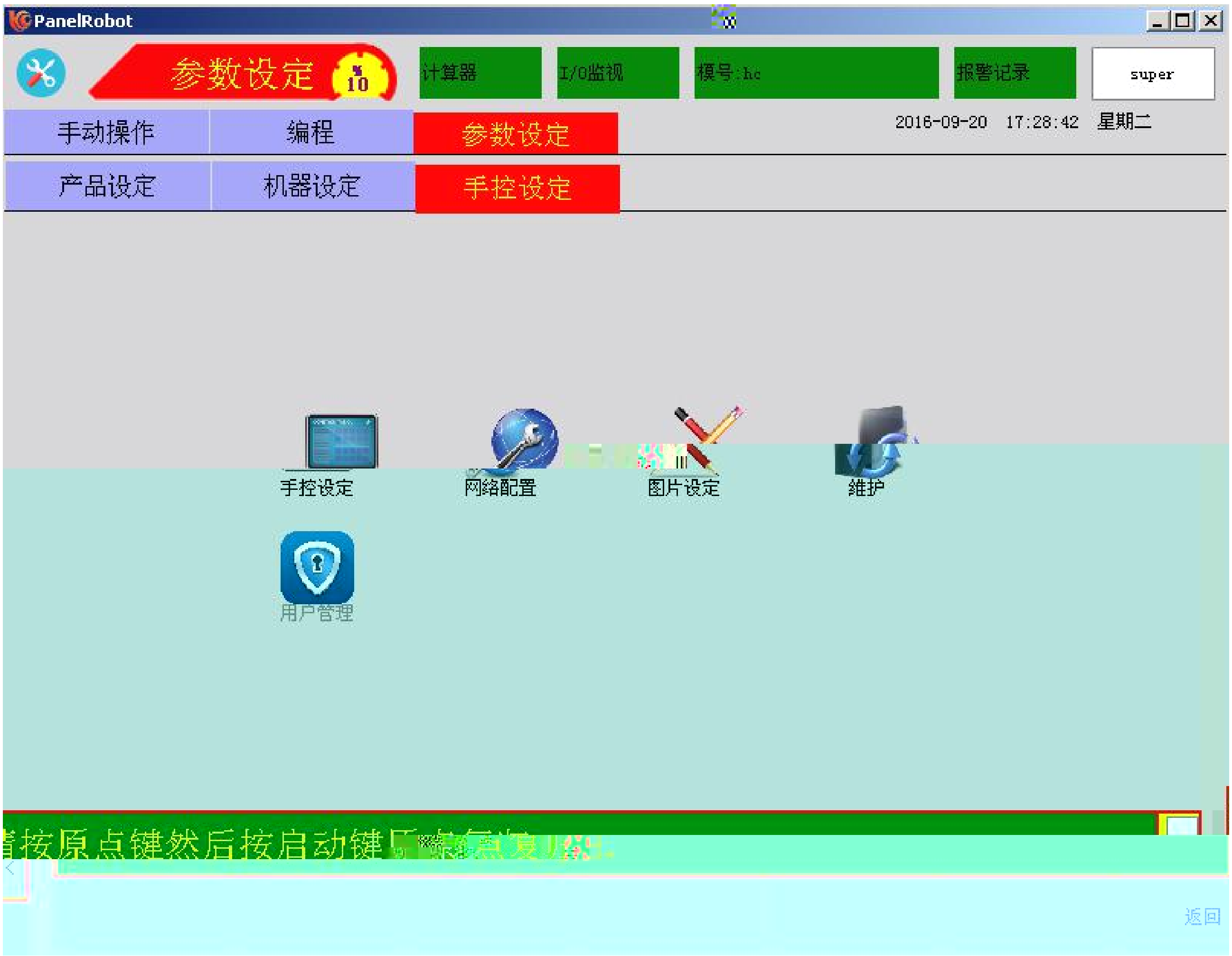
ώ ⴞ ݳ ‡ ج ⴞ ݳ ᾳ̈ ╟

ⴖ ʇ

ώ ɦ Æ ɺ ώ ݲ Æ ɺ ╟ ╟ Ἀ̤

ώ . ɺ ɱ ݲ ḣ ώ

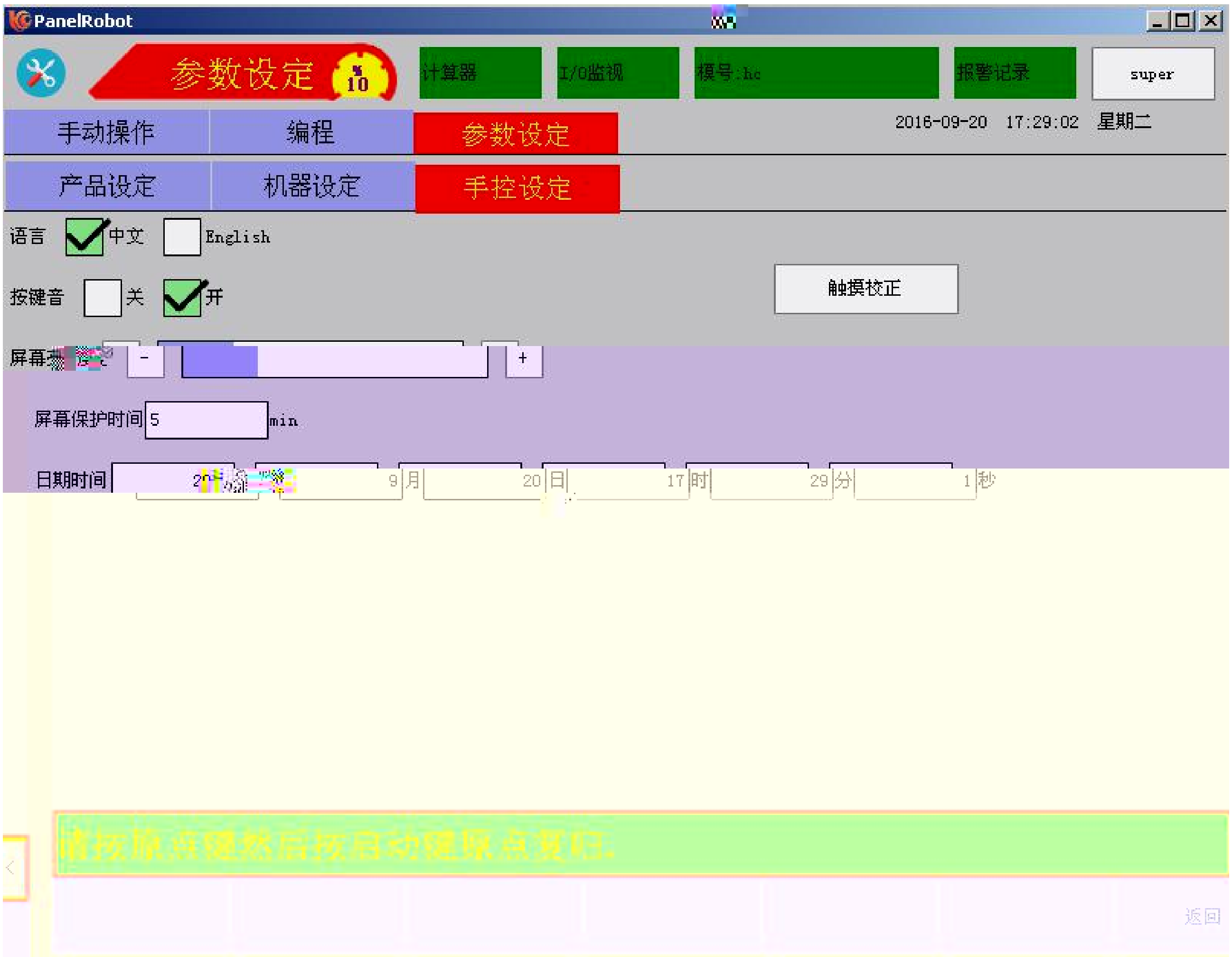
4.3


PanelRobot
参数设定
10
计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
super
2016-09-20 17:28:42 星期二
手动操作
编程
参数设定
产品设定
机器设定
手控设定
手控设定
网络配置
图片设定
维护
用户管理
返回

按原点键然后按启动键[illegible]

4.3.1

手控设定 ὠ ج ɹ ʎ



PanelRobot
参数设定
10
计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
super
手动操作
编程
参数设定
产品设定
机器设定
手控设定
触摸校正
-
+
返回

2016-09-20 17:29:02 星期二

语言 ☑中文 ☐English

按键音 ☐关 ☑开

屏幕亮度

屏幕保护时间 5 min

日期时间 2016年 9月 20日 17时 29分 1秒

请按原点键然后按启动键原点复归。

Ὼ

ɻ ɻ ╗ ̃

ΐ ΐ ă

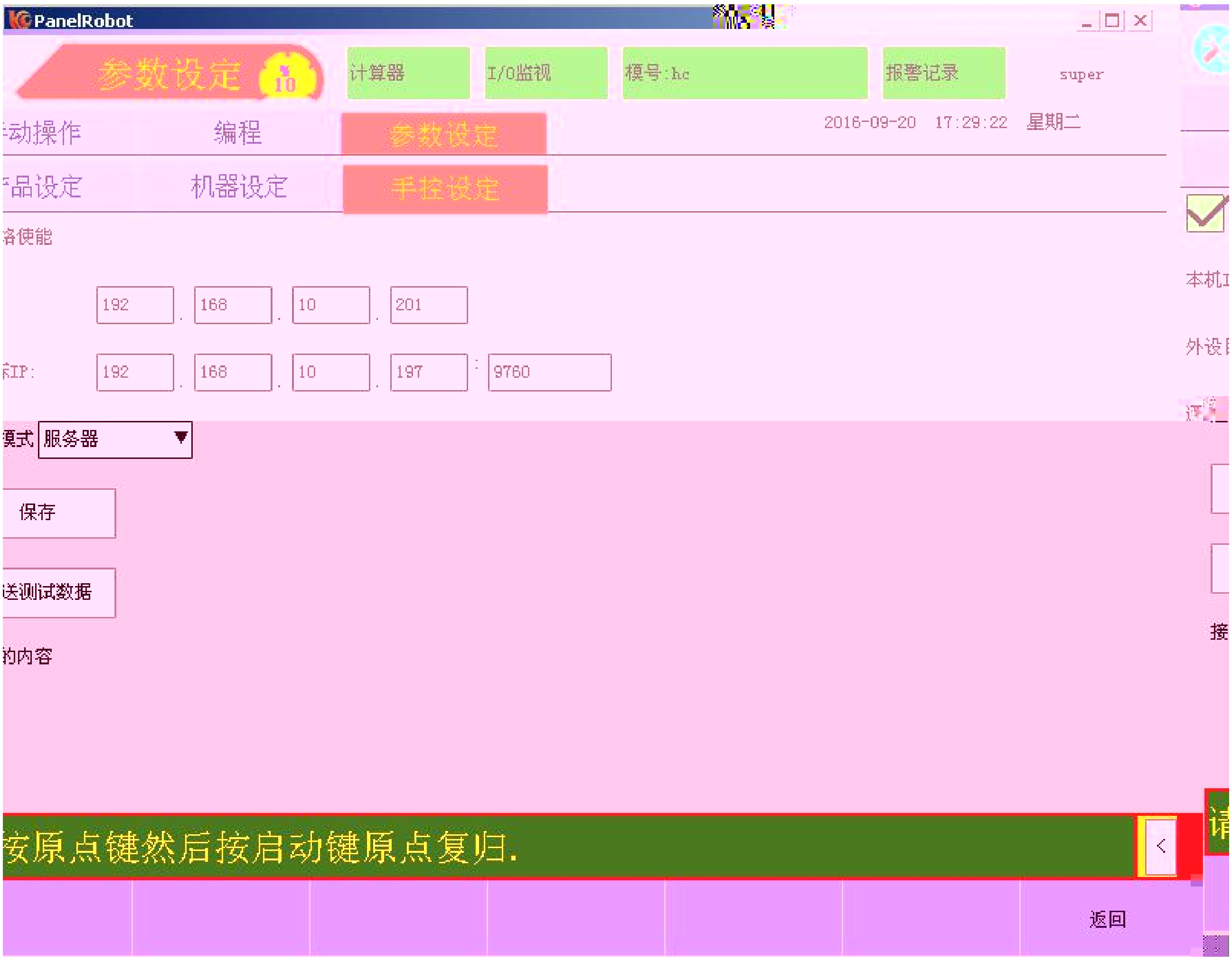
ă ă

ɔ. ɹ Ą̤ G ʎ

ὠ

4.3.2

网络配置 ὠ جِ ɺ Ὼ



PanelRobot

参数设定 | 计算器 | I/O监视 | 模号:hc | 报警记录 | super

动操作 编程 参数设定 2016-09-20 17:29:22 星期二

品设定 机器设定 手控设定

络使能

192 . 168 . 10 . 201

示IP: 192 . 168 . 10 . 197 : 9760

莫式 服务器

保存

送测试数据

的内容

按原点键然后按启动键原点复归.

返回

本机I

外设I

接

G

Ⱶ ☑网络使能

فخ سم

ῆ فخ سم

ə

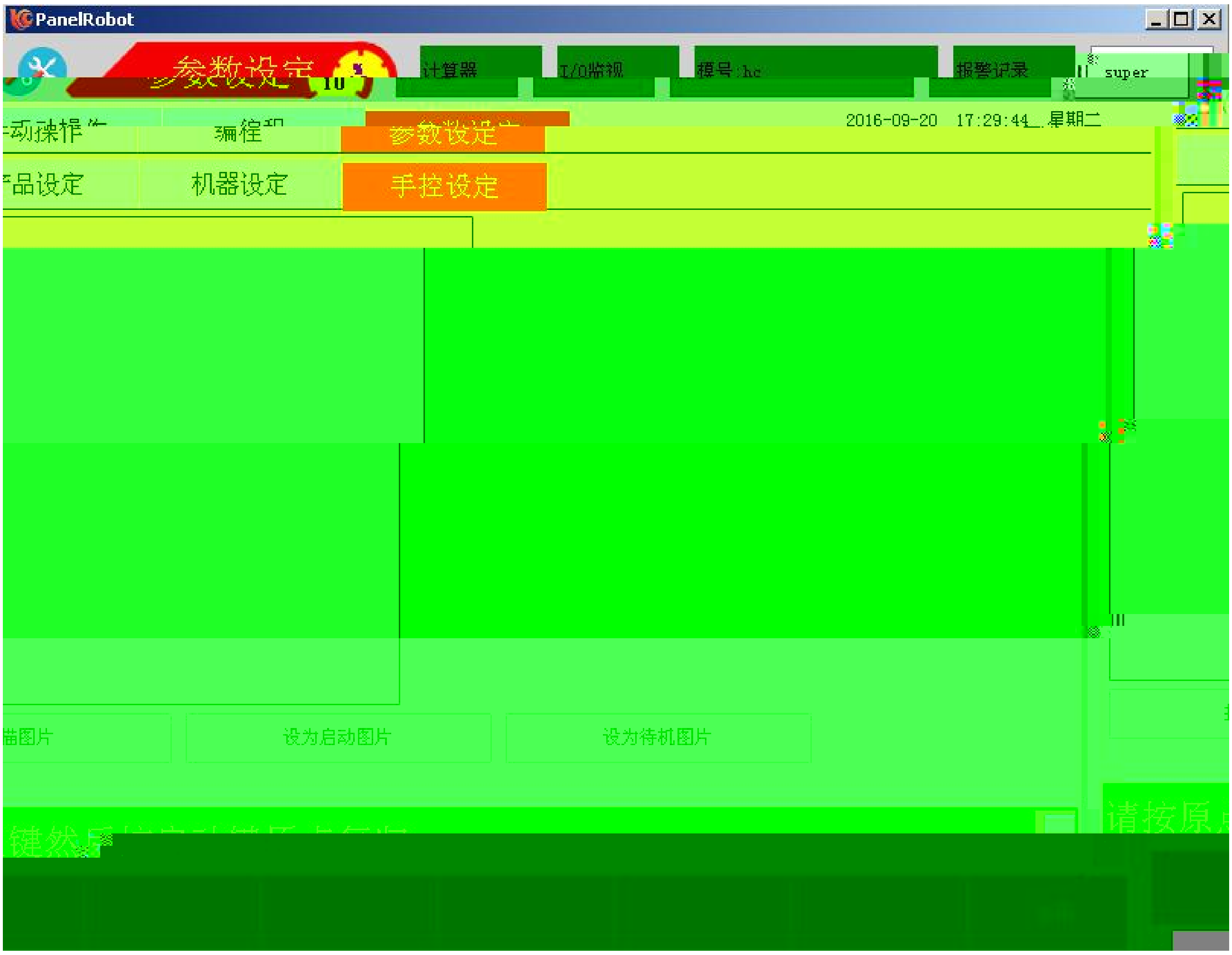
ɖ ɖ

ɺ

Ꙇ ﻫ ‡ ╗

4.3.3 في

ὠ ﺟ ˩ Ꙇ ǖ ╟ في في


PanelRobot
参数设定
计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
super
2016-09-20 17:29:44 星期二
动操作
编程
参数设定
品设定
机器设定
手控设定
描图片
设为启动图片
设为待机图片
请按原点
键然后

ǖ ╟ ռ

⁸ ɔ في

في ǖ ╟ في ˊ Æ ẹ

في ˊ Æ ẹ

ﺟ في ꞁ ̦

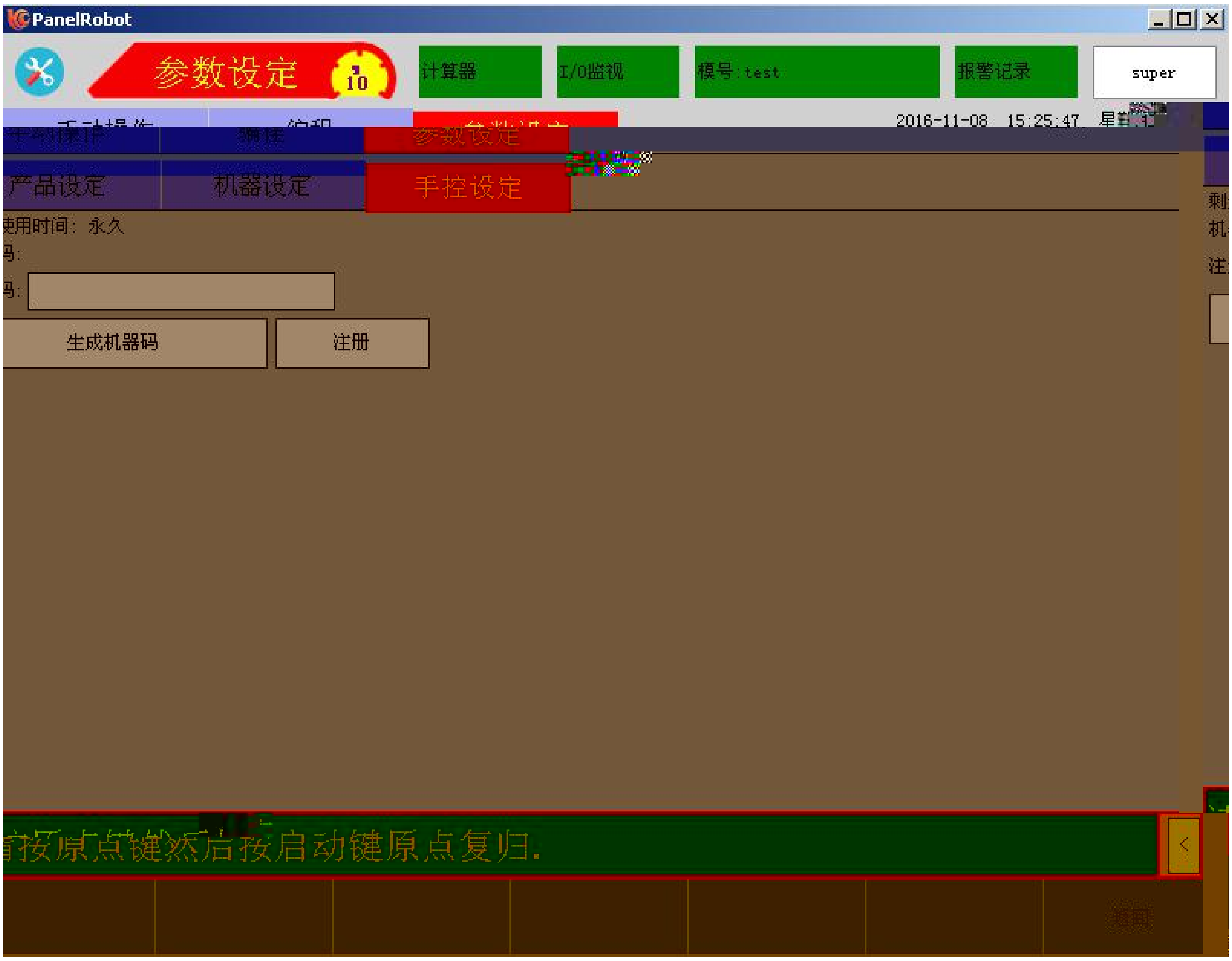
ꞁ Ꙇ في ὠ في في ǖ ╟

ɺ . ɺ ╖ ῧ ╟ ‡

Ꭹ ɺ

4.3.4 ῎Ặ

注册 ὠ ᶔ ɺ Ꭹ ῎Ặ


PanelRobot
参数设定
10
计算器
I/O监视
模号:test
报警记录
super
2016-11-08 15:25:47 星期
手动操作
编程
参数设定
产品设定
机器设定
手控设定
生成机器码
注册
剩
机
注

用时间: 永久

马:

马:

按原点键然后按启动键原点复归.

῎Ặ ɔ

Ꭹ Æ Ꭹ

Ꭹ k k ڬ k ڬ ῎Ặ ῎Ặ

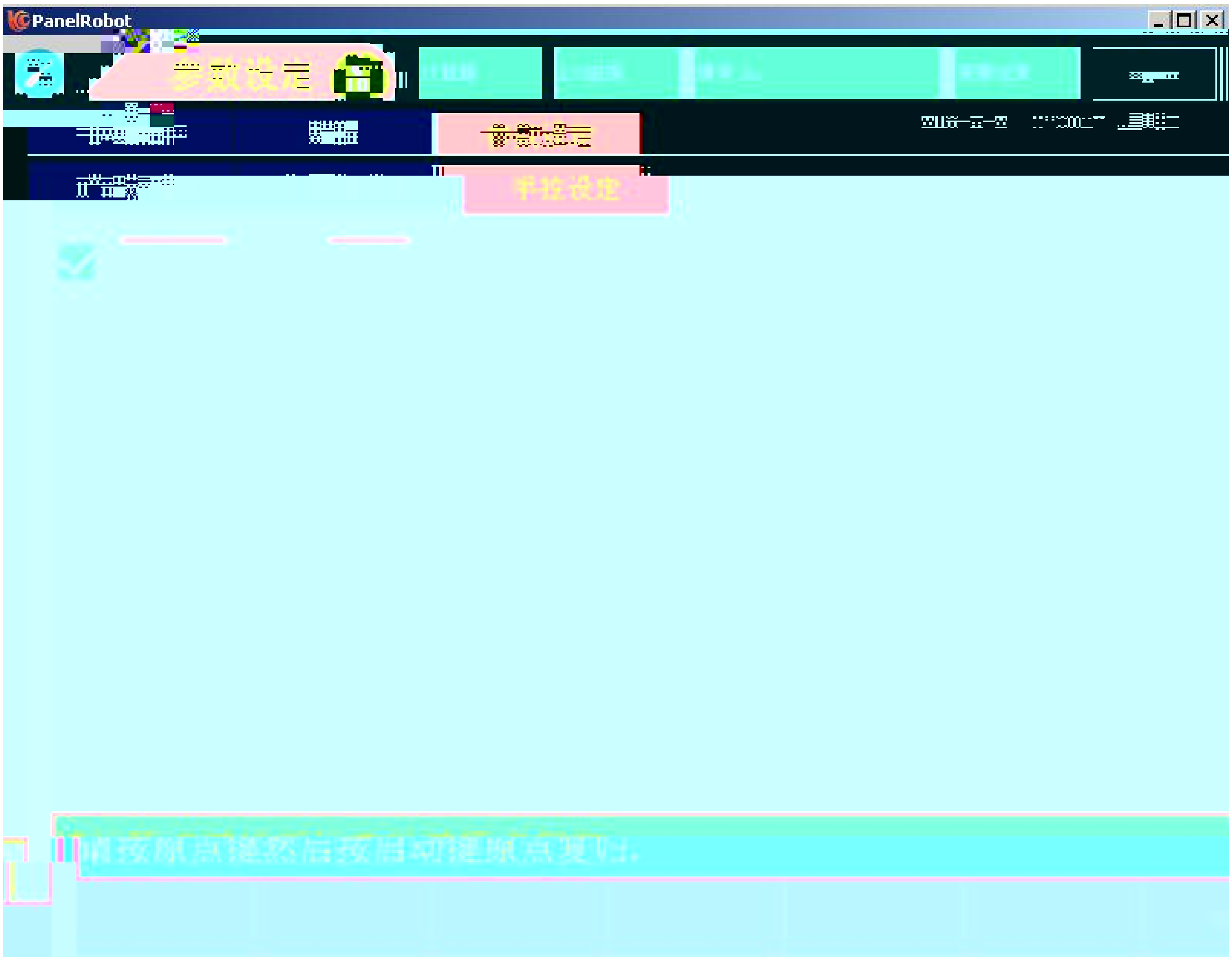
˜ ڬ k Æ ῎Ặ ὠ↑ “ ῎Ặ ”

Ѧ Ѧ

4.3.5

維护 ὡ ج ᆟ Ӌ ᥰ ᆟ ` Ⴤ

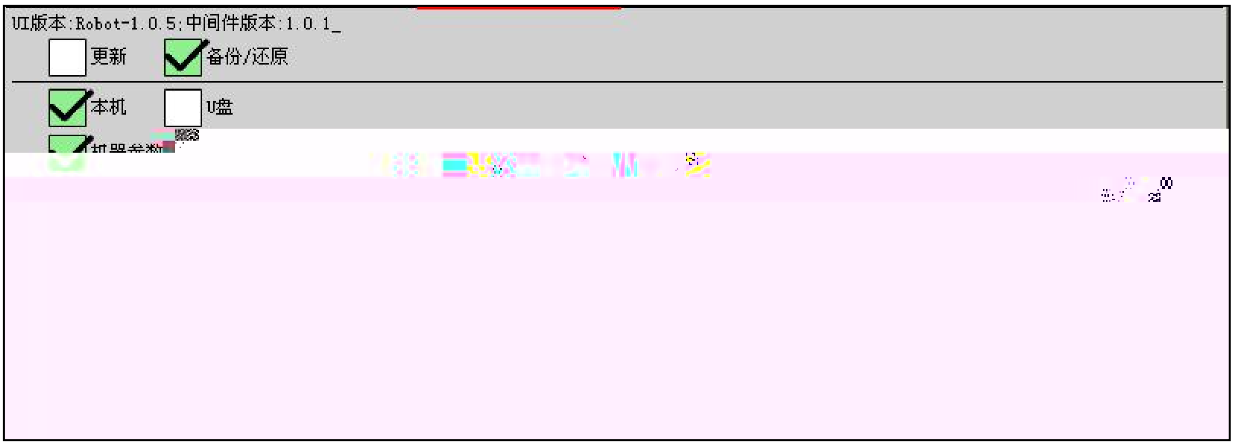
ᆟ


PanelRobot
参数设定
参数设定
手控设定

请按原点键然后按启动键原点复归.

ⱶ ☑更新 Ű ↑

˘ . ᆟ ὡ



UI版本:Robot-1.0.5;中间件版本:1.0.1_

☐ 更新 ☑ 备份/还原

☑ 本机 ☐ U盘

☑ 机器参数

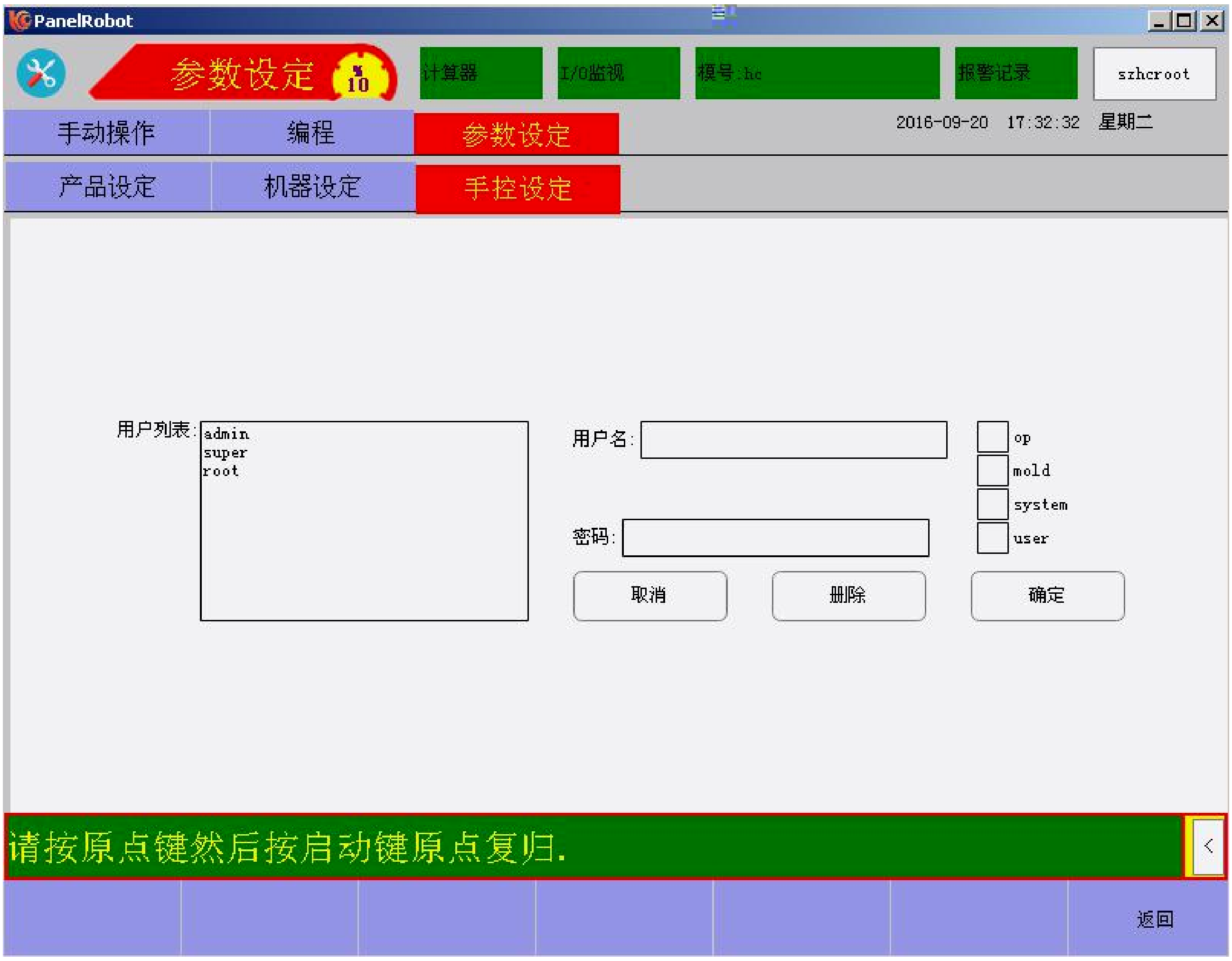
☑ 更新包

☑ 本机

☑ U盘

4.3.6

用户管理 ώ ﺠ ɺ g ˥ ɺ


PanelRobot
参数设定
10
计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
szhcroot
手动操作
编程
参数设定
产品设定
机器设定
手控设定
用户列表:
用户名:
密码:
□ op
□ mold
□ system
□ user
取消
删除
确定
<
返回

2016-09-20 17:32:32 星期二

用户列表:
admin
super
root

请按原点键然后按启动键原点复归.

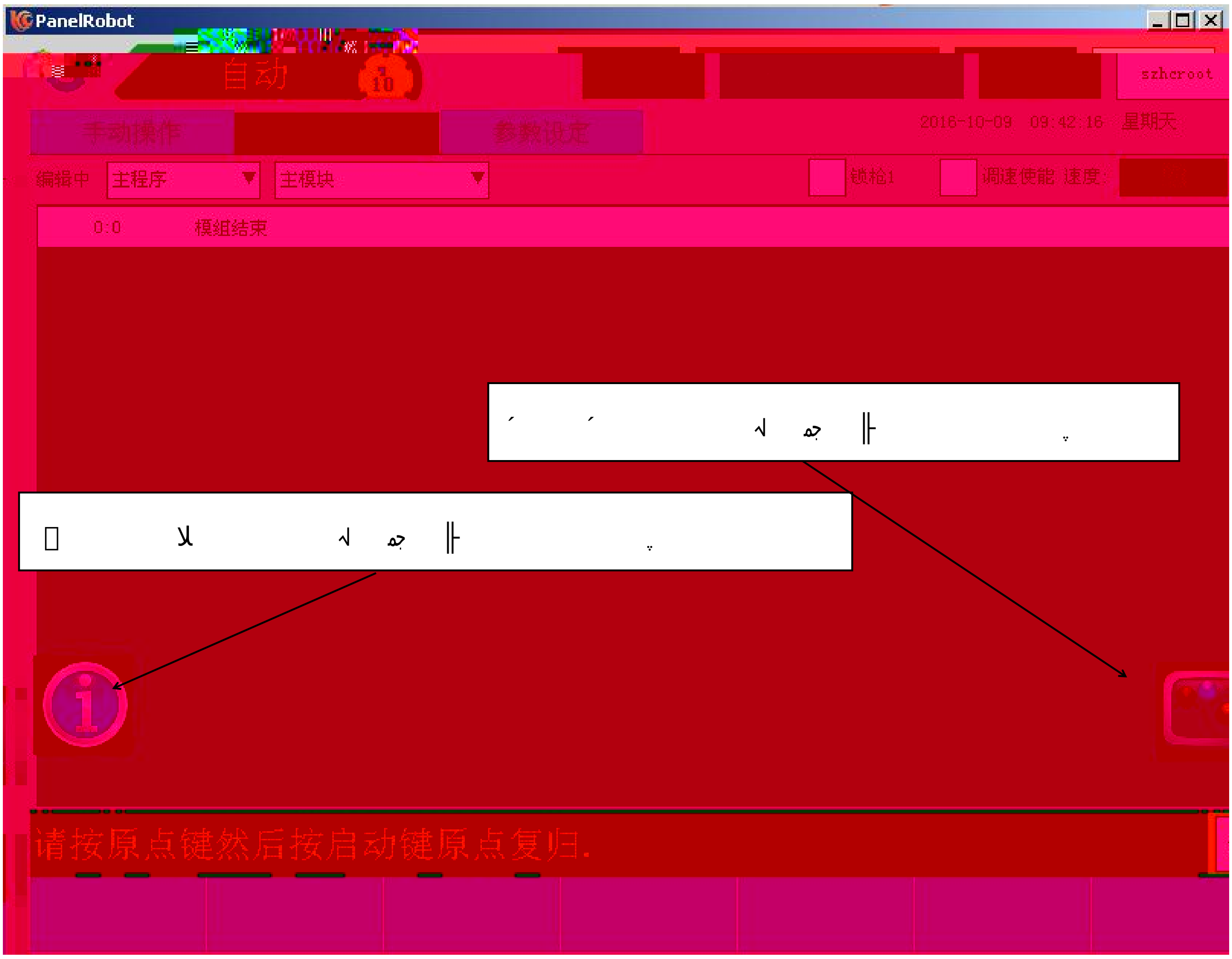
ɔ̆

ʃʟ ɺ

5

ἰ “ ╠ ” ὼ ╠

ﭻ ꞁꞁ ὒ ╠ ﹽ ╠



PanelRobot

自动

10

szhcroot

手动操作

参数设定

2016-10-09 09:42:16 星期天

编辑中 主程序 主模块

锁枪1

调速使能 速度:

0:0 模组结束

´ ´ ﺪ ﭻ ╠ ﹽ

 ꞁꞁ ﺪ ﭻ ╠ ﹽ

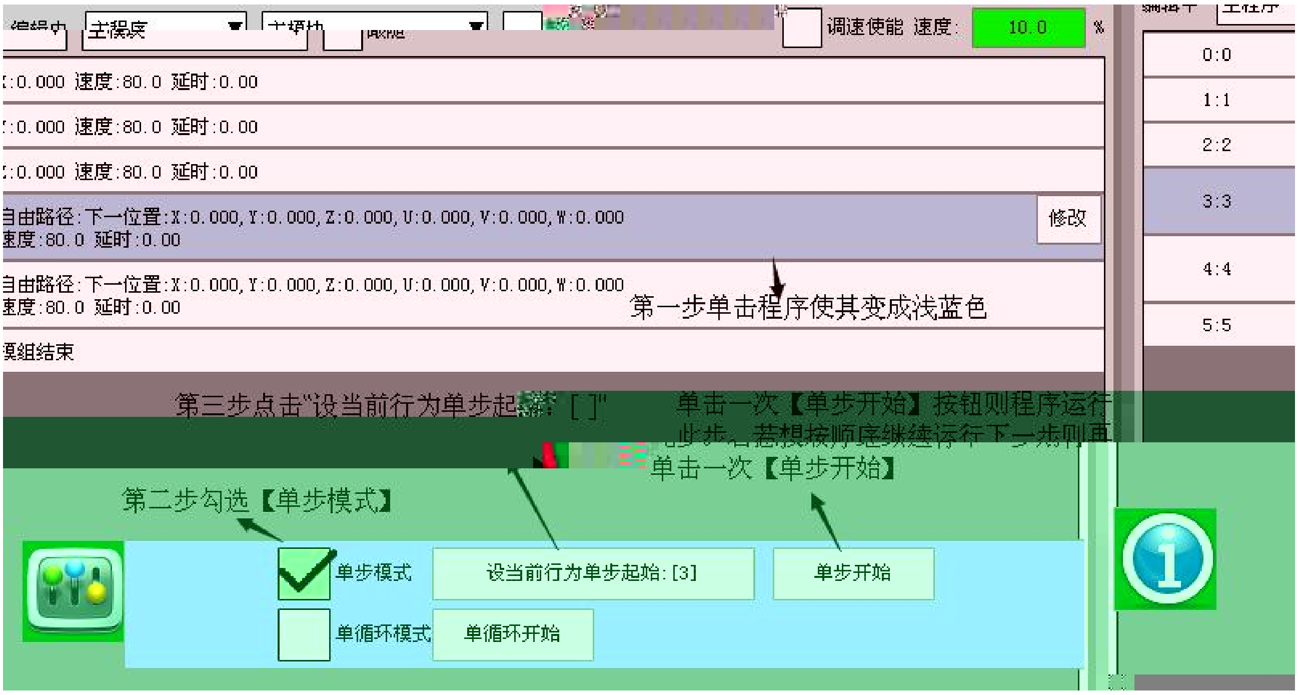
请按原点键然后按启动键原点复归.

G ┣ ﺎ ꞁꞁ ﹻ ﺪ ὣ

ﺎ ἰ ف ﹽ ﻞ

´ ╠ ´

G ﻝ ﻓﻲ



:0.000 速度:80.0 延时:0.00

:0.000 速度:80.0 延时:0.00

:0.000 速度:80.0 延时:0.00

自由路径:下一位置:X:0.000,Y:0.000,Z:0.000,U:0.000,V:0.000,W:0.000 速度:80.0 延时:0.00

自由路径:下一位置:X:0.000,Y:0.000,Z:0.000,U:0.000,V:0.000,W:0.000 速度:80.0 延时:0.00

模组结束

第一步单击程序使其变成浅蓝色

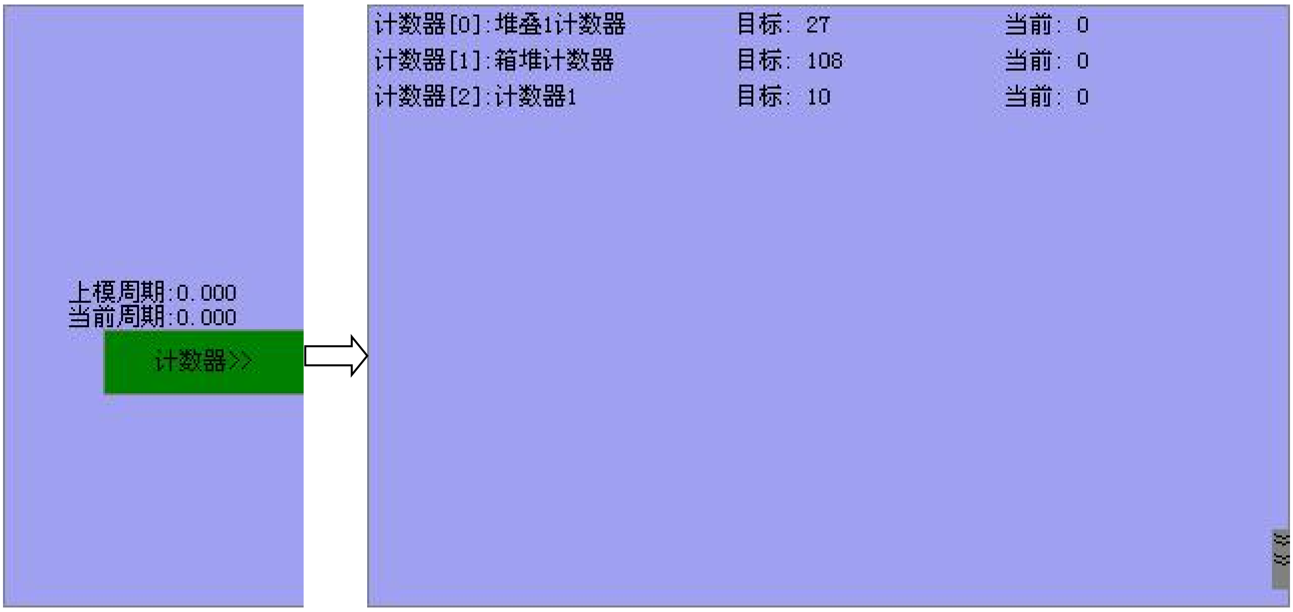
第二步勾选【单步模式】

第三步点击"设当前行为单步起始：[ ]"

单击一次【单步开始】按钮则程序运行此步，若想按顺序继续运行下一步则再单击一次【单步开始】

☑ 单步模式　设当前行为单步起始:[3]　单步开始

☐ 单循环模式　单循环开始



上模周期:0.000
当前周期:0.000

计数器[0]:堆叠1计数器	目标: 27	当前: 0
计数器[1]:箱堆计数器	目标: 108	当前: 0
计数器[2]:计数器1	目标: 10	当前: 0

6

Л ə

Err15	I0	1 g 2 I0
Err16	ກ ḣ Æ ⋈	ກ
Err17	ກ ḣ Æ ⋈	ກ
Err18	ກ ḣ Æ ⋈ ╥	ກ
Err19	ກ ḣ Æ ⋈	ກ
Err20	I0 2	1 g 2 I0
Err21	I0 3	1 g 2 I0
Err22	I0 4	1 g 2 I0
Err23	Ռ	
Err24	FPGA ȕ	
Err90	1	\\ ڇ 1 ກ ╟ ɭ ᢁ ; 2 ກ
Err91	2	\\ ڇ 1 ກ ╟ ɭ ᢁ ; ກ
Err92	3	\\ ڇ 1 ກ ╟ ɭ ᢁ ; ກ
Err93	4	\\ ڇ 1 ກ ╟ ɭ ᢁ ; ກ
Err94	5	\\ ڇ 1 ກ ╟ ɭ ᢁ ; ກ

Err95	6	\I ڃ 1 מ ╟ ꓘ ܡ ; מ
Err96	7	\I ڃ 1 מ ╟ ꓘ ܡ ; מ
Err97	8	
Err100	1 ╟	ṃ ╟ \I ڃ 1 ɺ ɺ ╟ 2 Ռ ɺ ܓ ɺ 2 ╟ 3 ╟Ռ´ ╟ ɺ
Err101	2 ╟	ṃ ╟ \I ڃ 1 ɺ ɺ ╟ 2 Ռ ɺ ܓ ɺ 2 ╟ 3 ╟Ռ´ ╟ ɺ
Err102	3 ╟	ṃ ╟ \I ڃ 1 ɺ ɺ ╟ 2 Ռ ɺ ܓ ɺ 2 ╟ 3 ╟Ռ´ ╟ ɺ
Err103	4 ╟	ṃ ╟ \I ڃ 1

Err104	5 ╟	ṃ ╟ Ⴖ ﭽ 1 ɺ ɺ ╟ 2 Ո ɺ ﺟﻢ ɺ 2 ╟ 3 ╟Ո´ ╟ɺ
Err105	6 ╟	ṃ ╟ Ⴖ ﭽ 1 ɺ ɺ ╟ 2 Ո ɺ ﺟﻢ ɺ 2 ╟ 3 ╟Ո´ ╟ɺ
Err106	7 ╟	ṃ ╟ Ⴖ ﭽ 1 ɺ ɺ ╟ 2 Ո ɺ ﺟﻢ ɺ 2 ╟ 3 ╟Ո´ ╟ɺ
Err107	8 ╟	ṃ ╟ Ⴖ ﭽ 1 ɺ ɺ ╟ 2 Ո ɺ ﺟﻢ ɺ 2 ╟ 3 ╟Ո´ ╟ɺ
Err110	1	ṃ ╟
Err111	2	ṃ ╟
Err112	3	ṃ ╟
Err113	4	ṃ ╟
Err114	5	ṃ ╟
Err115	6	ṃ ╟

Err116	7	ṃ ╟
Err117	8	ṃ ╟
Err120	1 ╟	ṃ ╟ \l يج 1 ╖
Err121	2 ╟	ṃ ╟
Err122	3 ╟	ṃ ╟
Err123	4 ╟	ṃ ╟
Err124	5 ╟	ṃ ╟
Err125	6 ╟	ṃ ╟
Err126	7 ╟	ṃ ╟
Err127	8 ╟	ṃ ╟
Err130	1	ṃ ╟ \l يج 1 ╟ ˊ تن ˊ تن 2 Æ ˊ تن g Æ
Err131	2	ṃ ╟ \l يج 1 ╟ ˊ تن ˊ تن 2 Æ ˊ تن g Æ
Err132	3	ṃ ╟ \l يج 1 ╟ ˊ تن ˊ تن 2 Æ ˊ تن g Æ

Err133	4	ṃ ╟ \ا يج 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ
Err134	5	ṃ ╟ \ا يج 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ
Err135	6	ṃ ╟ \ا يج 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ
Err136	7	ṃ ╟ \ا يج 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ
Err137	8	ṃ ╟ \ا يج 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ

Err140	1	ṃ ╟ | يج 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ
Err141	2	ṃ ╟ | يج 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ
Err142	3	ṃ ╟ | يج 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ
Err143	4	ṃ ╟ | يج 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ
Err144	5	ṃ ╟ | يج 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ

Err145	6	ṃ ╟ \ا يج 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ
Err146	7	ṃ ╟ \ا يج 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ
Err147	8	ṃ ╟ \ا يج 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ
Err150	1	

Err151	2 Ḻ	ɮ -> ᠰ , ╗ ṃ ╟ ᛙ ﻳﺞ 1 ɱ ᛧ ᾰ ạ /| ﺟ ᛧ 2 ╟ ᛧ ᾰ Ռ ᾰ ḣ ᛙ ᚳ Æ . ᛧ
Err152	3 Ḻ	ɮ -> ᠰ , ╗ ṃ ╟ ᛙ ﻳﺞ 1 ɱ ᛧ ᾰ ạ /| ﺟ ᛧ 2 ╟ ᛧ ᾰ Ռ ᾰ ḣ ᛙ ᚳ Æ . ᛧ
Err153	4 Ḻ	ɮ -> ᠰ , ╗ ṃ ╟ ᛙ ﻳﺞ 1 ɱ ᛧ ᾰ ạ /| ﺟ ᛧ 2 ╟ ᛧ ᾰ Ռ ᾰ ḣ ᛙ ᚳ Æ . ᛧ
Err154	5 Ḻ	ɮ -> ᠰ , ╗ ṃ ╟ ᛙ ﻳﺞ 1 ɱ ᛧ ᾰ ạ /| ﺟ ᛧ 2 ╟ ᛧ ᾰ Ռ ᾰ ḣ ᛙ ᚳ Æ . ᛧ

Err155	6 Ḷ	ɹʎ -> ꟼ , ╗ ṃ ╟ Ꞁ ڿ 1 ɱ ˧ ᾰ ə ᐟl ڿ ˧ 2 ╟ ˧ ᾰ ᑎ ᾰ ḣ ꒰ ﾉ Æ . ˩
Err156	7 Ḷ	ɹʎ -> ꟼ , ╗ ṃ ╟
Err157	8 Ḷ	ɹʎ -> ꟼ , ╗ ṃ ╟ Ꞁ ڿ 1 ɱ ˧ ᾰ ə ᐟl ڿ ˧ 2 ╟ ˧ ᾰ ᑎ ᾰ ḣ ꒰ ﾉ Æ . ˩
Err160	1 ╗	ṃ ╟ Ꞁ ڿ 1 ╗
Err161	2 ╗	ṃ ╟ Ꞁ ڿ 1 ╗
Err162	3 ╗	ṃ ╟ Ꞁ ڿ 1 ╗
Err163	4 ╗	ṃ ╟ Ꞁ ڿ 1 ╗
Err164	5 ╗	ṃ ╟ Ꞁ ڿ 1 ╗
Err165	6 ╗	ṃ ╟ Ꞁ ڿ 1 ╗

Err166	7 ╗	ṃ ╟ \ ﭻ 1 ╗
Err167	8 ╗	ṃ ╟ \ ﭻ 1 ╗
Err170	1 ə /ǀ	ṃ ╟ \ ﭻ 1 ə /ǀ 2 ə /ǀ ̃Ω 3 ə /ǀ ᛋ
Err171	2 ə /ǀ	ṃ ╟ \ ﭻ 1 ə /ǀ 2 ə /ǀ ̃Ω 3 ə /ǀ ᛋ
Err172	3 ə /ǀ	ṃ ╟ \ ﭻ 1 ə /ǀ 2 ə /ǀ ̃Ω 3 ə /ǀ ᛋ
Err173	4 ə /ǀ	ṃ ╟ \ ﭻ 1 ə /ǀ 2 ə /ǀ ̃Ω 3 ə /ǀ ᛋ

Err174	5 əʅ /ꞁ	ṃ ╟ \ɿ ڃِ 1 əʅ /ꞁ 2 əʅ /ꞁ Ὢ 3 əʅ /ꞁ ʌꞁ
Err175	6 əʅ /ꞁ	ṃ ╟ \ɿ ڃِ 1 əʅ /ꞁ 2 əʅ /ꞁ Ὢ 3 əʅ /ꞁ ʌꞁ
Err176	7 əʅ /ꞁ	ṃ ╟ \ɿ ڃِ 1 əʅ /ꞁ 2 əʅ /ꞁ Ὢ 3 əʅ /ꞁ ʌꞁ
Err178	8 əʅ /ꞁ	ṃ ╟ \ɿ ڃِ 1 əʅ /ꞁ 2 əʅ /ꞁ Ὢ 3 əʅ /ꞁ ʌꞁ
Err180	1 əʅ /ꞁ	ṃ ╟ \ɿ ڃِ 1 əʅ /ꞁ 2 əʅ /ꞁ Ὢ 3 əʅ /ꞁ ʌꞁ

Err181	2 ə̢ /Ꮖ	ṃ ╟ \ا ﭽ 1 ə̢ /Ꮖ 2 ə̢ /Ꮖ Ώ̃ 3 ə̢ /Ꮖ ⋀
Err182	3 ə̢ /Ꮖ	ṃ ╟ \ا ﭽ 1 ə̢ /Ꮖ 2 ə̢ /Ꮖ Ώ̃ 3 ə̢ /Ꮖ ⋀
Err183	4 ə̢ /Ꮖ	ṃ ╟ \ا ﭽ 1 ə̢ /Ꮖ 2 ə̢ /Ꮖ Ώ̃ 3 ə̢ /Ꮖ ⋀
Err184	5 ə̢ /Ꮖ	ṃ ╟ \ا ﭽ 1 ə̢ /Ꮖ 2 ə̢ /Ꮖ Ώ̃ 3 ə̢ /Ꮖ ⋀
Err185	6 ə̢ /Ꮖ	ṃ ╟ \ا ﭽ 1 ə̢ /Ꮖ 2 ə̢ /Ꮖ Ώ̃ 3 ə̢ /Ꮖ ⋀

Err186	7 ə /ǀ	ṃ ╟ \ǀ ج 1 ə /ǀ 2 ə /ǀ Ὼ 3 ə /ǀ ᐱǀ
Err187	8 ə /ǀ	ṃ ╟ \ǀ ج 1 ə /ǀ 2 ə /ǀ Ὼ 3 ə /ǀ ᐱǀ
Err190	1 \ǀ ə /ǀ	ṃ \ǀ ج \ǀ ə /ǀ ﺠ ᐱǀ \ǀ \ǀ ə /ǀ
Err191	2 \ǀ ə /ǀ	ṃ \ǀ ج \ǀ ə /ǀ ﺠ ᐱǀ \ǀ \ǀ ə /ǀ
Err192	3 \ǀ ə /ǀ	ṃ \ǀ ج \ǀ ə /ǀ ﺠ ᐱǀ \ǀ \ǀ ə /ǀ
Err193	4 \ǀ ə /ǀ	ṃ \ǀ ج \ǀ ə /ǀ ﺠ ᐱǀ \ǀ \ǀ ə /ǀ
Err194	5 \ǀ ə /ǀ	ṃ \ǀ ج \ǀ ə /ǀ ﺠ ᐱǀ \ǀ \ǀ ə /ǀ
Err195	6 \ǀ ə /ǀ	ṃ \ǀ ج \ǀ ə /ǀ ﺠ ᐱǀ \ǀ \ǀ ə /ǀ

Err196	7 \I ə̢ /I	ṃ \I ڿ \I ə̢ /I ج ᐟI \I \I ə̢ /I
Err197	8 \I ə̢ /I	ṃ \I ڿ \I ə̢ /I ج ᐟI \I \I ə̢ /I
Err200	╟	ṃ ╟ \I ڿ ج ╟ ج ˩ ˊ ╟
Err201	╟ ╟ مخ	
Err202	╟ ╟ مخ	
Err203	╟Ώ ╟ مخ	
Err204	╟Ώ ╟ مخ	
Err205	╟ ╟مخ	
Err206	╟Ώ ╟مخ	
Err207	╟ مخ	
Err208	╟ مخ	
Err209	Ώ ╟ مخ	
Err210	Ώ ╟ مخ	
Err211	╟مخ	
Err212	Ώ ╟مخ	
Err213	╟ ╟ مخ	

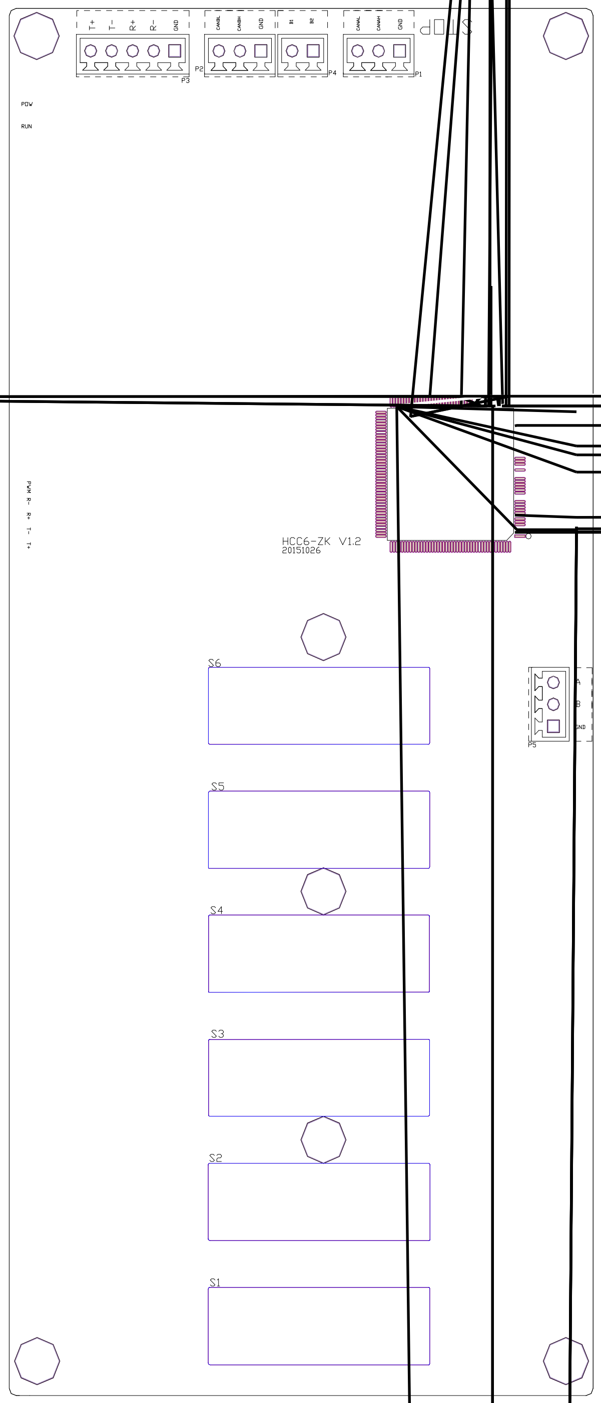
Err214	╟ ╟ مخ	
Err215	╟ ╟ مخ	
Err216	╟ مخ	
Err217	╟ مخ	
Err218	╟ مخ	
Err219	╟	ṃ ╟ ʌ يج 1 0 2 جه ╟ ╟ جه ɿ ǚ ╟ ɿ ╟
Err220	,	ṃ æ ╟ ʌ يج جه ╟ جه ɺ ´ ╟
Err221	,	ʌ يج 1 ╟ جه g ɺ Ώ ╟ ÿ
Err222	تجى ɿ	ʌ يج ╥
Err223	تجى ɿ	تجى ɿ ʖ
Err300	ʖ	ṃ
Err500	1	
Err501	2	
Err502	3	
Err503	4	
Err504	5	

Err505	6	
Err506	7	
Err507	8	
Err510	1 z ǎ	מ מ
Err511	2 z ǎ	מ מ
Err512	3 z ǎ	מ מ
Err513	4 z ǎ	מ מ
Err514	5 z ǎ	מ מ
Err515	6 z ǎ	מ מ
Err516	7 z ǎ	מ מ
Err517	8 z ǎ	מ מ
Err520	1 z ǎ	מ מ
Err521	2 z ǎ	מ מ
Err522	3 z ǎ	מ מ
Err523	4 z ǎ	מ מ
Err524	5 z ǎ	מ מ
Err525	6 z ǎ	מ מ
Err526	7 z ǎ	מ מ
Err527	8 z ǎ	מ מ
Err530	1 ᴎ Ḷ	ᴎ ˩ ע ᴎ
Err531	2 ᴎ Ḷ	ᴎ ˩ ע ᴎ
Err532	3 ᴎ Ḷ	ᴎ ˩ ע ᴎ
Err533	4 ᴎ Ḷ	ᴎ ˩ ע ᴎ
Err534	5 ᴎ Ḷ	ᴎ ˩ ע ᴎ
Err535	6 ᴎ Ḷ	ᴎ ˩ ע ᴎ
Err536	7 ᴎ Ḷ	ᴎ ˩ ע ᴎ
Err537	8 ᴎ Ḷ	ᴎ ˩ ע ᴎ

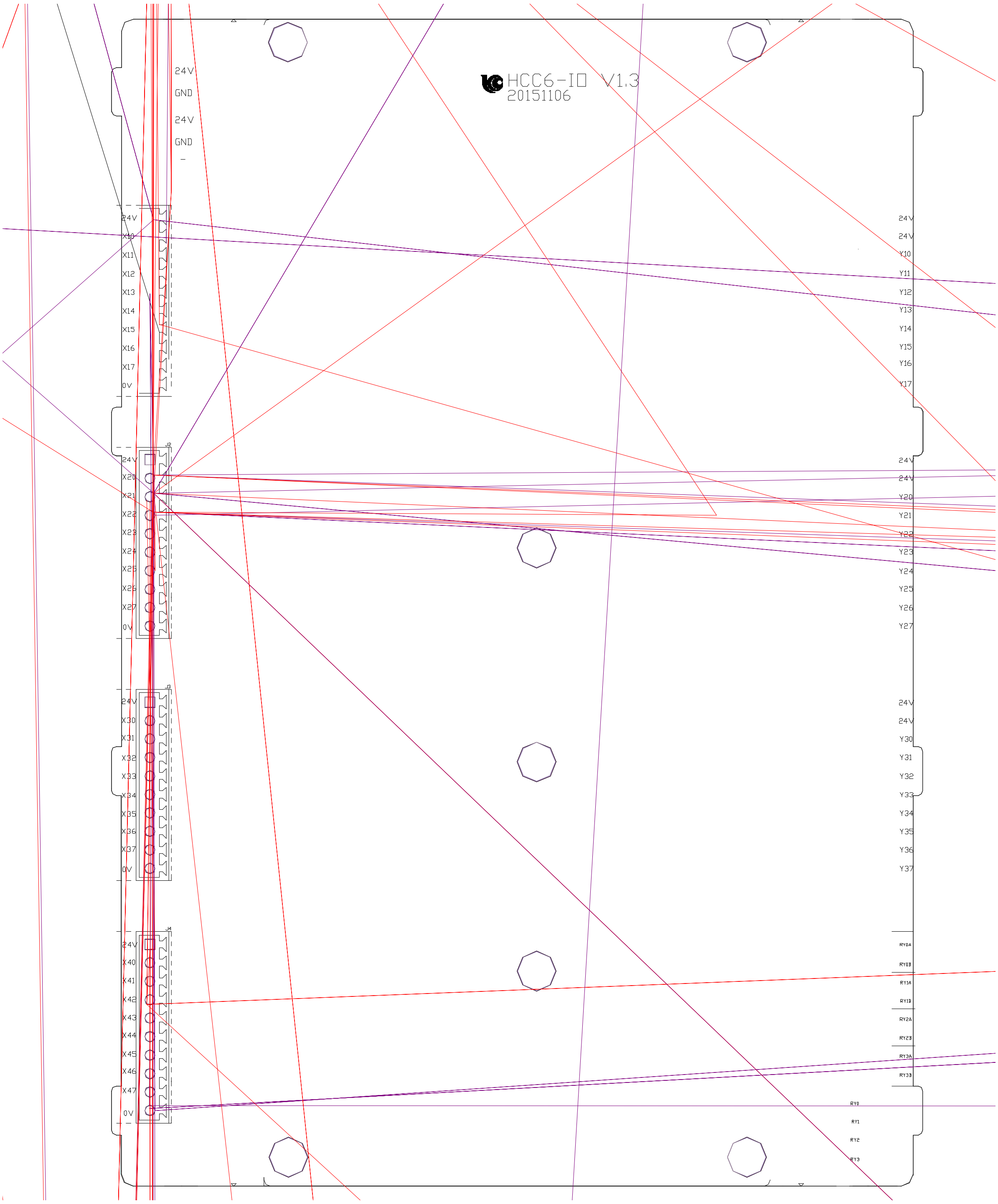
Err2048	Ι0 فخ سم	ṃ
Err4095	Ι0 فخ سم ɱ̸ ⅃ꞁ 3583	ṃ
Err5000		ṃ
Err10000		ṃ

7

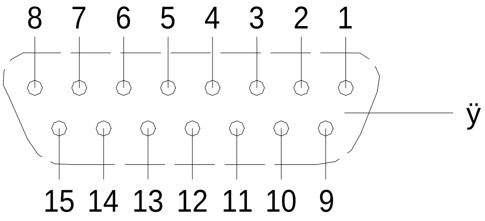
7.1 8 ʎ


T+
T-
R+
R-
GND
P3
CANBL
CANBH
GND
P2
B1
B2
P4
CANAL
CANAH
GND
P1
POW
RUN
PWM
R-
R+
T-
T+
HCC6-ZK V1.2
20151026
S6
S5
S4
S3
S2
S1
A
B
GND
P5

7.2 I/O ʎ

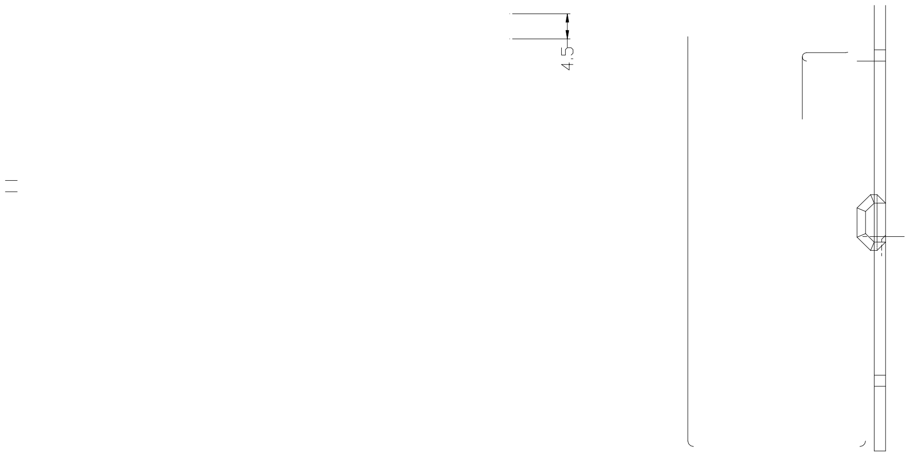

HCC6-IO V1.3
20151106
24V
GND
24V
GND
24V
X10
X11
X12
X13
X14
X15
X16
X17
0V
24V
X20
X21
X22
X23
X24
X25
X26
X27
0V
24V
X30
X31
X32
X33
X34
X35
X36
X37
0V
24V
X40
X41
X42
X43
X44
X45
X46
X47
0V
24V
24V
Y10
Y11
Y12
Y13
Y14
Y15
Y16
Y17
24V
24V
Y20
Y21
Y22
Y23
Y24
Y25
Y26
Y27
24V
24V
Y30
Y31
Y32
Y33
Y34
Y35
Y36
Y37
RY0A
RY0B
RY1A
RY1B
RY2A
RY2B
RY3A
RY3B
RY0
RY1
RY2
RY3

7.3 מ ╟ ᴧ


8
7
6
5
4
3
2
1
ÿ
15
14
13
12
11
10
9

/|		/|	

8



9.

9.1 ɱ ᛧ ᗕ

⁸ Æ ʅ ɱ Æ ⁸ ʅ ă ص ă Ռ ˧ ă ă ɱ ╠ ꓘ ᗕ ˥

9.1.1 ɱ G R

ᕱ	ᗕ ɹ	ḣ
	⁸	
	ʅ ă ώ	
	لي ʅ ă	
	لي ă	

A5 ɱ ╠ ꓘ

⁸ ᗕ			ɱ ╠ ꓘ ᗕ		
ᕱ	ə ᕱ	ə ᕱ	ᕱ	ə ᕱ	ə ᕱ
		ă			ʅ ă ώ
		˧ ă			ʅ ă ώ
		˧ ă ώ			ă
		˧ ă ώ			ă
		˧ ă ώ			ă
					⁸
		سم			⁸
					ɱ
					0
		ɱ ╠ ꓘ			ɱ
		0			0
		ɱ G			ɱ G

9.1.2 מ G R

MR-E מ ╟ꓘ˦

מ ᛙ ᾰ

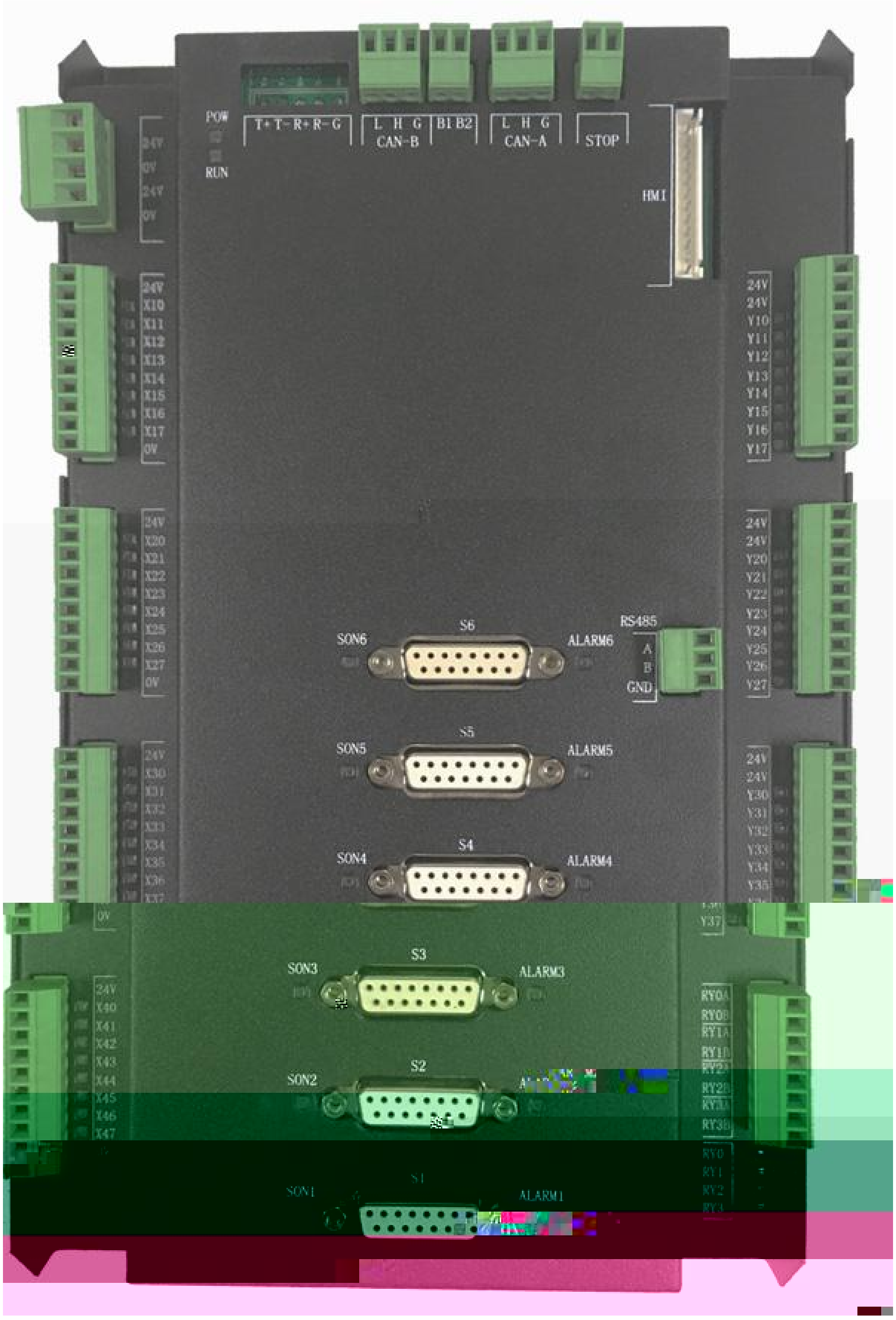
/|	˦ ɺ	ḣ
	8	
	╖ 0 ə/|	
	ᛙ	
	ᛙ	
	ʒ ᾰ	
	ꓘ ᾰ˝	
	╖ ᾰ˝	

MR-E מ ╟ꓘ

8 ˦			מ ╟ꓘ ˦		
/|	ə/|	ə/|	/|	ə/|	ə/|
		ᾰ			ʒ ᾰ ώ
		˧ ᾰ			ʒ ᾰ ώ
		˧ ᾰ ώ			ᾰ
		˧ ᾰ ώ			ᾰ
		˧ ᾰ ώ			ᾰ
		ﺳ			
		מ ╟ꓘ			
		0			8 ╟ꓘ
		מ G			מ G
מ ╟ꓘ			Ո		

1

في


POW
RUN
T+ T- R+ R- G
L H G
CAN-B
B1 B2
L H G
CAN-A
STOP
HMI
24V
0V
24V
0V
24V
X10
X11
X12
X13
X14
X15
X16
X17
0V
24V
X20
X21
X22
X23
X24
X25
X26
X27
0V
24V
X30
X31
X32
X33
X34
X35
X36
X37
0V
24V
X40
X41
X42
X43
X44
X45
X46
X47
24V
24V
Y10
Y11
Y12
Y13
Y14
Y15
Y16
Y17
24V
24V
Y20
Y21
Y22
Y23
Y24
Y25
Y26
Y27
24V
24V
Y30
Y31
Y32
Y33
Y34
Y35
Y36
Y37
RY0A
RY0B
RY1A
RY1B
RY2A
RY2B
RY3A
RY3B
RY0
RY1
RY2
RY3
RS485
A
B
GND
SON6
S6
ALARM6
SON5
S5
ALARM5
SON4
S4
ALARM4
SON3
S3
ALARM3
SON2
S2
SON1
S1
ALARM1

فخسم صم ש ش ٧ 8

518000

0755-26417678

0755-26416578

E a :U @ c- .c

://   . c-   .c

Ώ ə꜀Ώ /ᛚ

ꝑ جه ꜜ , ꜜ ꜜ ╟ , Ặ ᛕ