Ąʼ ɔ 8 ж ɣ Ω̃

1.4 -

ʼΩ ʌ 8 .. ص

., .

1 ⅎ 1

2 ɔ 2

ⅎ

ll

Ω̃

ll

c ǁ

ɯ

ⅎ

ɥ

3 ǁ 13

ɥ ⅎ

ɥ ⅎ

c ǁ

c ǁ

4 ṃ 82

4.1.3

4.1.4 Ω

في

Ä

5 ╟ **112**

6 ح ا ⊥ ح **114**

7 ∧ **131**

∧

∧

ח ╟ ∧

8 **في**..... **134**

في

لا في

9 Ω **136**

10 **في**..... **137**

ח ⊥ ∧

ח G R

ח G R

1 系统配置及安装

1.1 ϰϰϰ

ϰ 8

ϰ k ϰ̇

1.2

c

ϰ c ϰ

ϰ

G ϰ̈ ϰϰ

ϰ 8 ϰ ϰ̇ ϰ G ϰ̈ c ϰ 8

ϰ̈

ϰ G ϰ̈ ϰ

ϰ ϰ̇ Ω̃ ϰ̈

ϰ 8 ϰ ϰ̇ ϰ̇ G

ϰ 8 ϰ c ϰ̈ ϰ

G ϰϰ ϰ Ά̀ Ω̃ ϰ ϰϰ

ϰ 8 ϰ ϰ ϰ ϰ ϰ̇ ϰ̇

ϰ̇ ϰ̇ ϰ̇ ϰ̇ ϰ̇ ϰ̇ ϰ̇

2 操作界面

2.1

2.2

2.2.1

في ɴ . في ╟ ẇ . ɾ ĵ Ω̃ ╟

جم ɴ ʃ ẅ ╟ʃ ʅ

2.2.2 ╥

l̈ ṃ ╟ ẇ ╟ ṹ ╟ ╟ ṹ ╟

Ạ̈ ṹ ╟ ɴ ╟ c

ĵ ẇ´ ‡ ẅ ╟ ╥ ṃ

ʌ ṃ Ạ̈ ṃ ‡ . ṃ

╥ جم Ạ جم ṃ ɴ ā

ɴ جم ṃ Ạ̈ ṹ ╟ ‡ ɴ ╟ c

ɴ جم ɴ ʃ ɴ هى ɴ هى ʃ ɴ

╥ ʒ

Æ ɴ ĵهى ŋ ṹ ╟ Ạ̈

جم ɴ ╥ ẇ ɛ ы ʒ ɴ

╥ ẅ ╟ ╟ ẗ

2.2.3 c ╟

╟ ɾ ɾ ʃ ɴ ɴ ʃ

╟ ɾ ɾ ʃ ɴ ɴ ʃ

╟ ɾ ɾ ʃ ɴ ɴ ʃ

╟ ɾ ɾ ʃ ɴ ɴ ʃ

╟ ɾ ɾ ʃ ɴ ɴ ʃ

╟ جم ╟ مخ Ω̃ مخ ʃ ╟ مخ ĵصر ╟

c ╟ ̈ c ╟ صر c ╟

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+
Ω M7-
Ω M7+
Ω M8-
Ω M8+

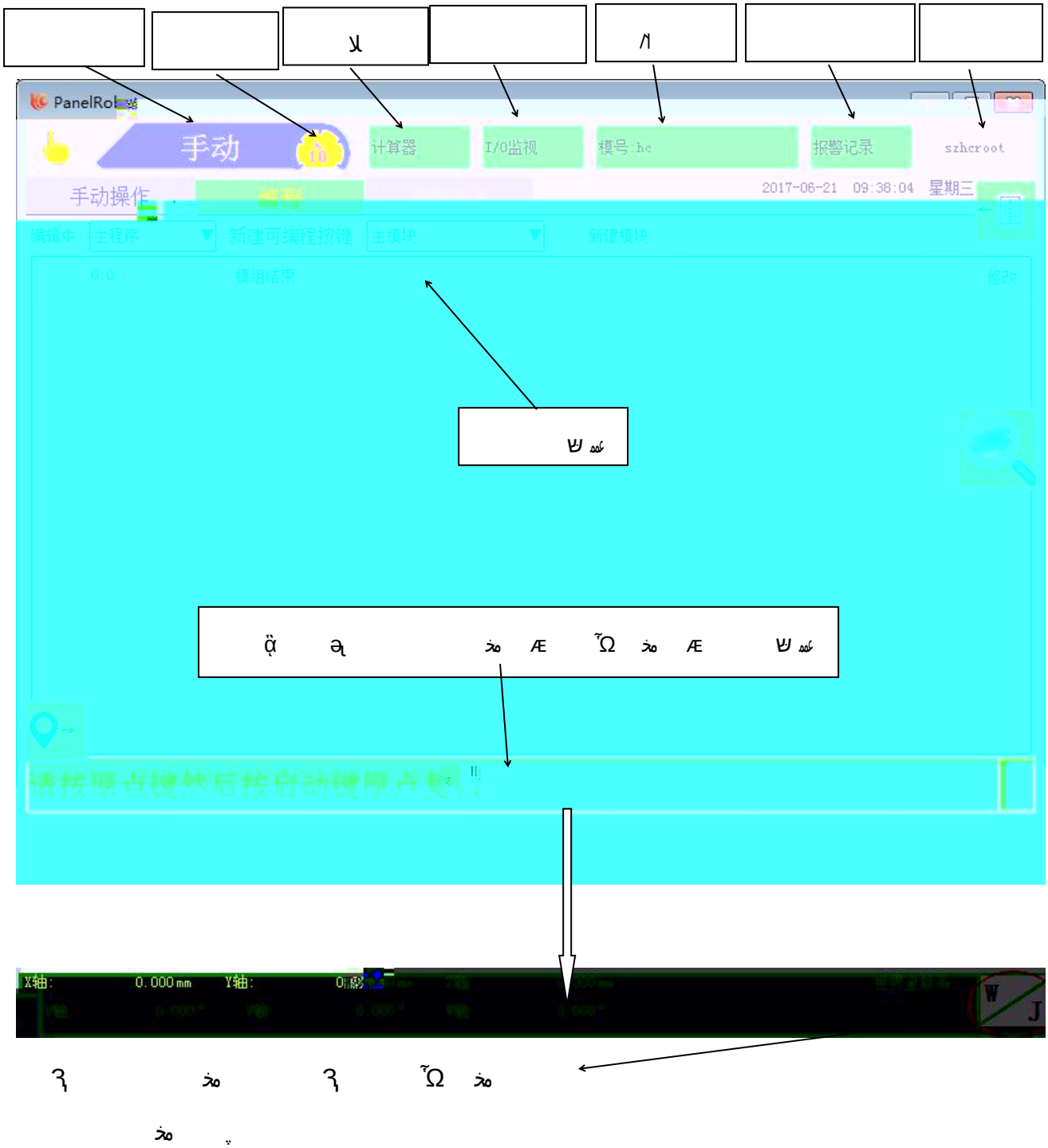
2.2.4

全键盘
简键盘
速度
10.0
%
手轮选择
手轮速度:
X1
X5
X10
X50
关节Z-
关节Z+
关节U-
关节U+
关节Y-
关节Y+
关节V-
关节V+

2.2.5 ḿ

2.3

2.3.1


PanelRobot
手动
计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
szhcroot
手动操作
2017-06-21 09:38:04 星期三
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
请按原点键然后按启动键原点复位!
X轴:
0.000mm
Y轴:

1

2

3 /

PanelRobot
手动
10
计算器
I/O监视
模号:8
报警记录
super
上一页
输入
下一页
上一页
输入
下一页
请按原点键然后按启动键原点复归.

4 ⅄

E ʒ ” ╕ “ ⁸ ” “ ω ” “ ” “ ⅄ ω ⅄ ⅃ ɛ ⅃ ⅄

ɔ

Ạ ⅄ ⅄ ⅄ ɹ ω ɹ ⁺ ɹ جه

ω ⅃⅃ ⅄ ⅄ ⅄ ⅃ .

Ạ ⅄ ⅄ ɹ ω ɹ ⅄ جه ⁸

ẏ ⅄ ⅄ ⅄ ⁸ ⅄ ẏ ⅃ . ⅄ ⁸

⅃ ω ⅄ ⅃ . ω Ạ ⅄ ẏ ω

.

ω ⅄ ⅄ ⅃ . ⅃ Ạ ⅄ ẏ ⅃

ᚻ ᒧ ᚢ

ẏ ᚻ Ἄ ᾖ . ᒧ ᚻ

ὼ ᾖ ⅄ ᚻ ÿ ὼ ὼ ᚻ

“ ” Ἄ “ ὼ ”. ᒧ ᚻ ὼ

ᶜᵐ ὼ ᚻ ɿ Ἄ . ᒧ ᾖ ᶜᵐ ᚻ

5

ᒧ ᚢ ᒣ ɔ

ᚠ ᒧ ᾷ

c

ą̈ ɾ ǁ

2.4

╟ ṃ ╟ Ὸ Æ ╟ ج

⅃ ╟ ɔ Ὸ Æ ṃ ج

ṃ ╟ ɔ ⅃ ⎍ ⅄ ɔ Ὸ ⅃ Æ

“ ὖ ╟ ” . ὼ ╟

2.4.1 ⅄

G ╟ ⅄ ج ṃ ⅄ ╟ ɔ

⅄ ╟ ɔ ╟ ⅄ Æ

⅄ ɔ

ą ⅄ ɔ

ج ╟ ╟ ⅄ Æ

ɖ ⅄ Æ ṃ ὼ ⅄ ⅄

⅄ ὤ ⅄ ⅄ Ạ̈ ɖ ⅄ . ⅃

ą ⅄ ɔ

ج ṃ ⅄ في ą ⊢

╠ ἑ E Ạ̈ ὖ ╟ ‡ ⅄

╟ ɔ

╠ ą̈

□ ج ⅄ Æ ج G

□ Ὸ ṃ ṃ ⅃ Ὸ ṃ ṃ G

□ ⅄ ج ⅄ ⅄ Æ Ạ Ạ̈ ⅄ Ạ G

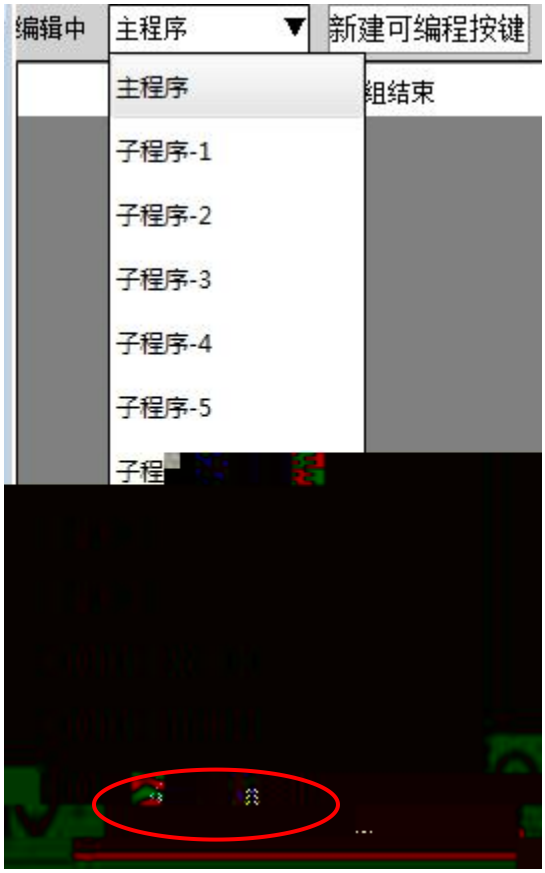
3 手动状态

3.1

PanelRobot
手动
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
2017-06-21 10:33:18 星期三
编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
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]:原点
可编程按键[1]:复归
组结束

新建可编程按键

请输入新按键名称
按键名称:
GD
确定
取消


编辑中
主程序
新建可编程按键
主程序
组结束
子程序-1
子程序-2
子程序-3
子程序-4
子程序-5
子程

0:0

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
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
粘贴
修改
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

复制当前行
选中行
1
复制选中行到当前行

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

编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
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
粘贴过后的程序

3.2 ╟ɔ ´

╟ɔ ╟ɔ Ω ص ╟ɔ ώ ´ ╟ɔ

ώ ╟ɔ في

هى ´ ╟ɔ ´ ´ 动作菜单

3.2.1 ╟ɔ

ώ

ώ ⅄ ˙ ώ Ạ ɔ╟ ╟ɔ Æ ɔ╟ ώ ⅄ ˙ ώ “ ώ ” Ạ “ ώ ”. ⅄ Æ ˡ

ώ ⅄ˡ ˡ Æ “ ώ ” Ạ “ ⅄ ” ‡ ⅋ Ạ ⅄ ╟

⅄ Ṕ Ạ “ ⅄ ” ‡ ⅋ Ạ ⅄ ╟

ˡ

ώ ⅋ ώ ˡ ⅋ Æ ˡ ⅋ ώ ˡ ⅋ Æ ˡ Æ

⅄ ⅄ ⅋ Æ ⅄ G

⅄ ⅄ ⅋ Æ ⅄ ⅋ Æ ⅄ ⅋ Æ

ɔ ╟

R ɱ Æ Æ ‡ ỉ Æ

ɱ ˀ Æ ɔ ỉ ɔ ỉ ɱ ˀ Æ ʃ ɔ ỉ ɔ ỉ ɱ ˀ Æ ɔ ╟

R ɱ Æ ɱ ˀ Æ ‡ ÿ

ʃ ʃ

ỏ ṃ . ṃ ỉ ỏ ə ɤ ˀ ṃ . ṃ

R ỉ ɤ Ạ ‡ ˀ ṃ

R ‡ . ṃ

في

ṃ . ỉ ɔ ỉ ɔ ‡ “ ṃ ” ɤ ʃ ɔ ṃ

ɱ Æ ╟

3.2.2

路径

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

图 1 路径

□ ƒ Æ ” “ ⌡ ⌂ ÿ ⌂ ⌂ ⌂

” “ ⌡ ⌂ ÿ ⌂ ⌂ ⌂

□ ƒ Æ ” “ ∩ Æ

□ ƒ Æ ” “ ∩ Æ ” “ ⌡ ⌂ ÿ ⌂ ⌂ ⌂

□ ⌡ □ ÿ ⌂ □

⌡ ⌠ ⌠ ⌂ ∫∪ ⌂

⊥ ⊥ ⊥ ⊥ ⊥ ⊥ ⊥ ⊥

Æ ” “ ⊥ ⊥ ⊥ ⊥ □

Æ ” “ ∩ ” “ ⊥ ⊥ ⊥ ⊥ □

⊥ ” “ ∩ ” “ ⊥ ⊥ ⊥ ⊥ □

m ⊥ ⊥ ⊥ ⊥ ⊥ ⊥ ⊥

⊥ ⊥ ⊥ ⊥ ⊥ Ω Ω

⊥ ⊥ ⊥ ⊥ □ ⊥ ⊥ ⊥ ⊥ □

⊥ ⊥ ⊥ ⊥ □ ⊥ ⊥ ⊥ ⊥ □

⊥ ⊥ ∩ ⊥ ⊥ ⊥ ⊥

⊃ ⊥ ⊥ ⊥ Ω ⊥ 8 ∩ 7

⊥ ⊥ 2 ⊥ ⊥ Æ ⊥

l ‡ Æ ⊥ Æ ⊥ ⊥ ⊥ ⊥

⊥ ‡ ⊥ Ä ⊥

⊥ G

⊥ ⊥ Ä ” “ ⊥ ⊥

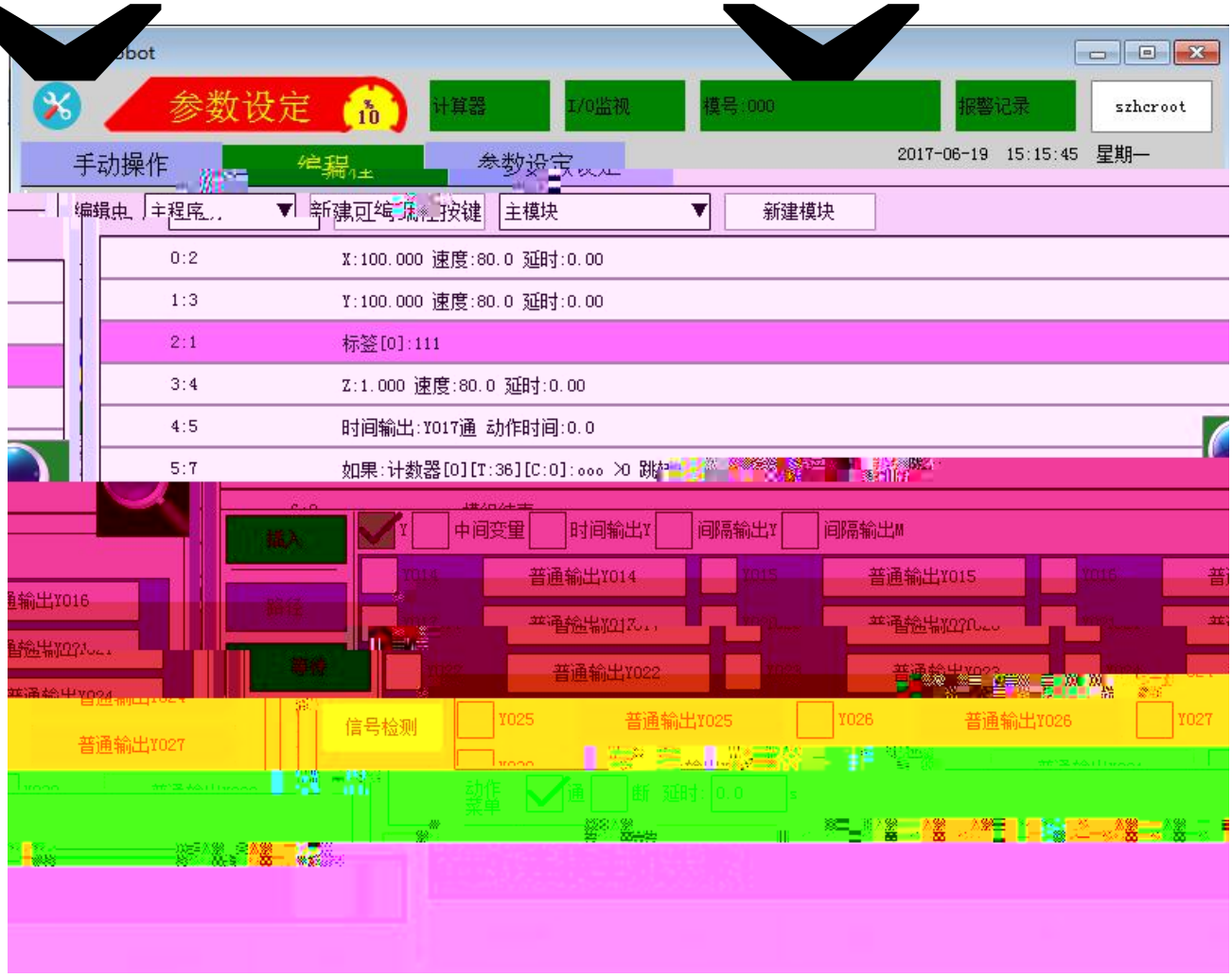
⊥ ⊥ ⊥ ⊥

G ⊥ ⊥ ⊥

في في جم

设入世界位置
设入关节位置
X 0.000
Y 0.000
0.000
0.000
0.000
0.000
新建关节点
新建路径点
新建偏移点
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:0.000,V:0.000,W:0.000)
DP2:偏移点(X:0.000,Y:0.000,Z:0.000,U:0.000,V:0.000,W:0.000)
偏移点
删除
替换位置

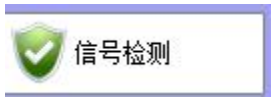
3.2.4


参数设定
10
计算器
I/O监视
模号:000
报警记录
szhcroot
手动操作
2017-06-19 15:15:45 星期一
主程序
主模块
新建模块
0:2 X:100.000 速度:80.0 延时:0.00
1:3 Y:100.000 速度:80.0 延时:0.00
2:1 标签[0]:111
3:4 Z:1.000 速度:80.0 延时:0.00
4:5 时间输出:Y017通 动作时间:0.0
5:7 如果:计数器[0][T:36][C:0]:ooo >0 跳
中间变量
时间输出Y
间隔输出Y
间隔输出M
普通输出Y014
普通输出Y015
普通输出Y022
信号检测
Y025
普通输出Y025
Y026
普通输出Y026
Y027
普通输出Y027

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
1:3
输出:Y016通 延时:2.0
2:2
自由路径:下一位置:X:555.000,Y:44.000,Z:66.000,U:44.000,V:55.000,W:10.000
速度:80.0 延时:0.00
3:5
输出:Y016断 延时:2.0
4:4
输出:M010通 延时:2.0
5:0
模组结束

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 ϵϱ ΛΙ



ϲ ϱ ϰϰ ϱ k ϱ ϰϰ ϱ ϱ ϱ

3.2.6 ˚

´

ώ

G

Ⅰ √ ” ´ “ ” ⅄

ج Æ ώ ⅄

Ⅰ √ “ G ” ώ ˚

ω L̈ ˙ G

ω ⅃ ˙ ⅄ ˙ ⅂

3.2.7

Ω ⅄ ⅄ ⅄

3.2.9 ر

同步

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

Ą ر ر ر

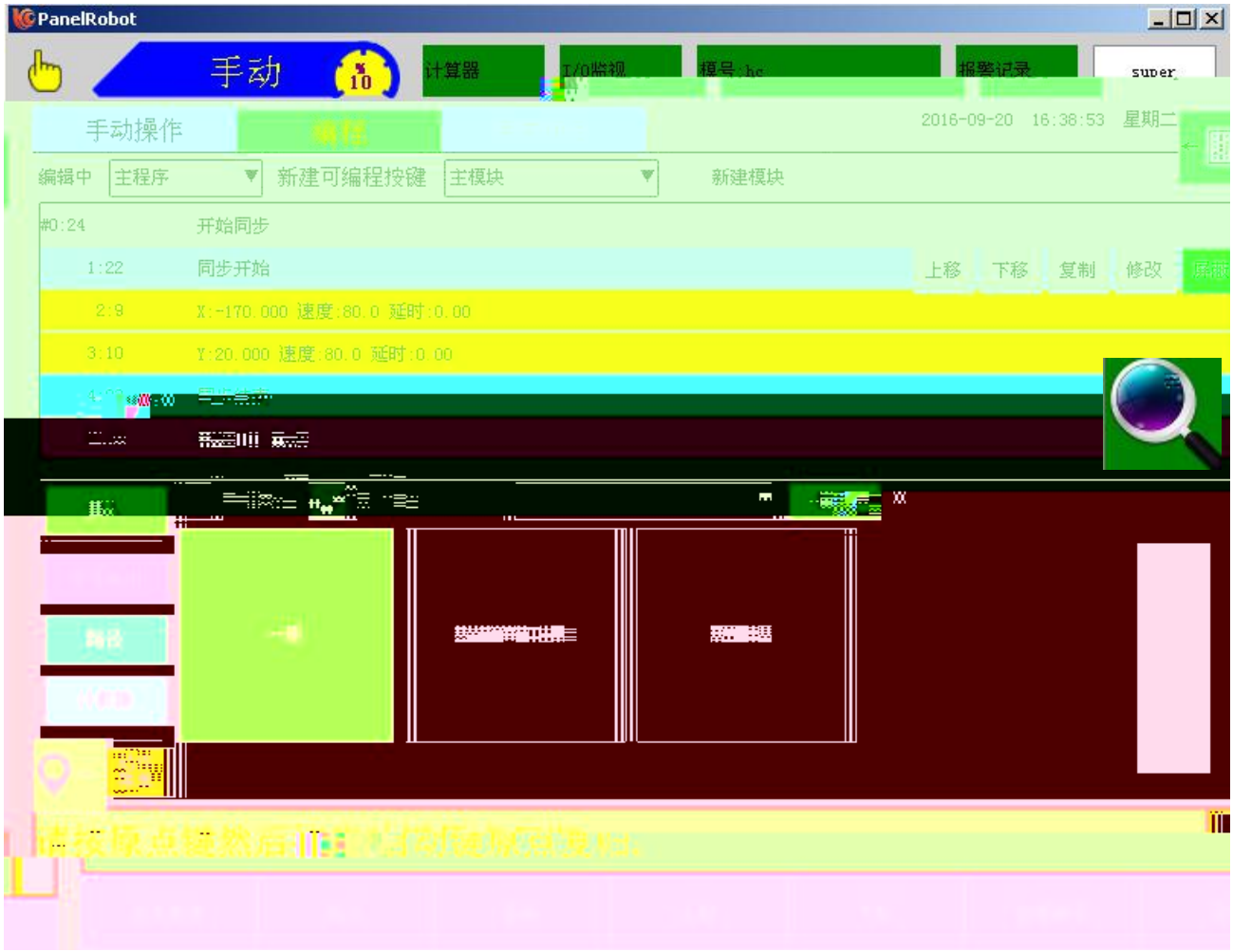
3.2.10 注释

注释

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
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
上移
下移
复制
修改
屏蔽
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
4:23 同步结束
5:13 标签[0]:起点
插入
注释:
开始同步
动作
菜单
请按原点键然后按启动键原点复归.

3.2.11 تجى ⅄

ω تجى ⅄ في



تجى ⅄ أصر ① تجى ⅄ ② ∩ ᾷ تجى ⅄ ③ تجى ⅄

Ĵ ˙ ⅄ ⅄⅄ ⅄ ⅄

L ⅜ C

G L ⅜ ⅛ ⅜ جم ⅜ L

l" " " ⅜ ⅛ ⅛ ⅛ ⅛

" " ⅜ ⅛ ⅜

H G L

⅛ مخ

⅜ ⅛ ⅛ ⅜

① G ⅜ – ⅜ ╟ L ∩

جم ╟ ⅜ في

جم ╟ ╟ ⅜ ⅜ Æ ⅛ ⅜ مخ ḣ

⅜ ⅛ مخ

⅜ ⅜ ⅜

Y
X
1
2
3
4

Y
X
1
2
3
4

ϩ ϩ̈ ϩ ϩ ϩ̈ ϩ ϩ̈ ϩ ϩ ϩ

编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
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
粘贴
修改
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
Y方向偏移Z
三点法设定
信号输出
路径
计数器
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
动作菜单
计数器
计数器[2][T:4][C:0]:计数器1
一起运行

في

تجى ⅛ G R

.

جه ⅛ ⅛ تجى ⅛ ⅛ d H p

H p ⅛ ⅛ ⅛ ⅛

⅛ G ⅛ جه ⅛ ⅛ " تجى ⅛ " ⅛ ⅛

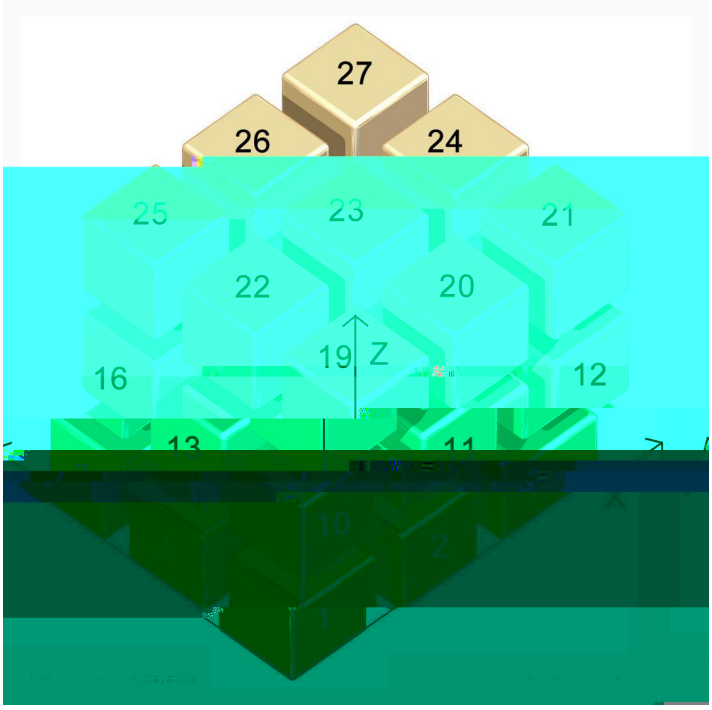
⅛ ⅛ ⅛ في E ⅓

مخ ⅛ تجى في ⅛ تجى ⅛

في

تجى في

في ⅄ تجى ϩ ϱ



تجى ⅄

2 ∩ ϕ تجى ⅄

∩ ϕ تجى ⅄ G

1 “ ∩ ϕ تجى ⅄ ”

2 “ → ” ώ تجى ⅄

3 ”I “ ” تجى ⅄ ⅃

4 جم ϩ ϱ ⅃ ⅄ ⅄ ⅄

5 “ → ” ώ تجى ⅄

⅃ ⅄ ⅄ ⅄

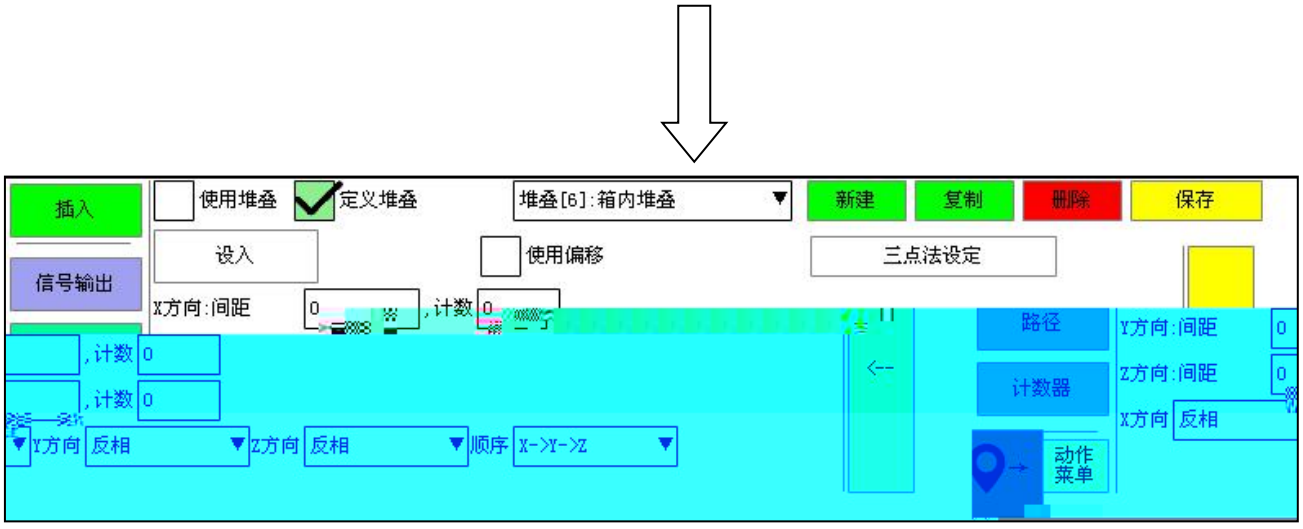
6 ɑ

7 √ G تجى ⅄ جم تجى ⅄ G ف تجى ⅄ تجى ⅄ جم

Æ “ ώ ”. ⅃ تجى ⅄ ⅊

G Ⅼ ⅃ ⅄ ⅄ ⅄ تجى ⅄ Ⅼ

PanelRobot
手动
计算器
I/O监视
模号:8
报警记录
super


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
设入
使用偏移
三点法设定
信号输出
X方向:间距
0
,计数
0
路径
Y方向:间距
0
,计数
0
计数器
Z方向:间距
0
,计数
0
X方向
反相
Y方向
反相
Z方向
反相
顺序
X->Y->Z
动作菜单

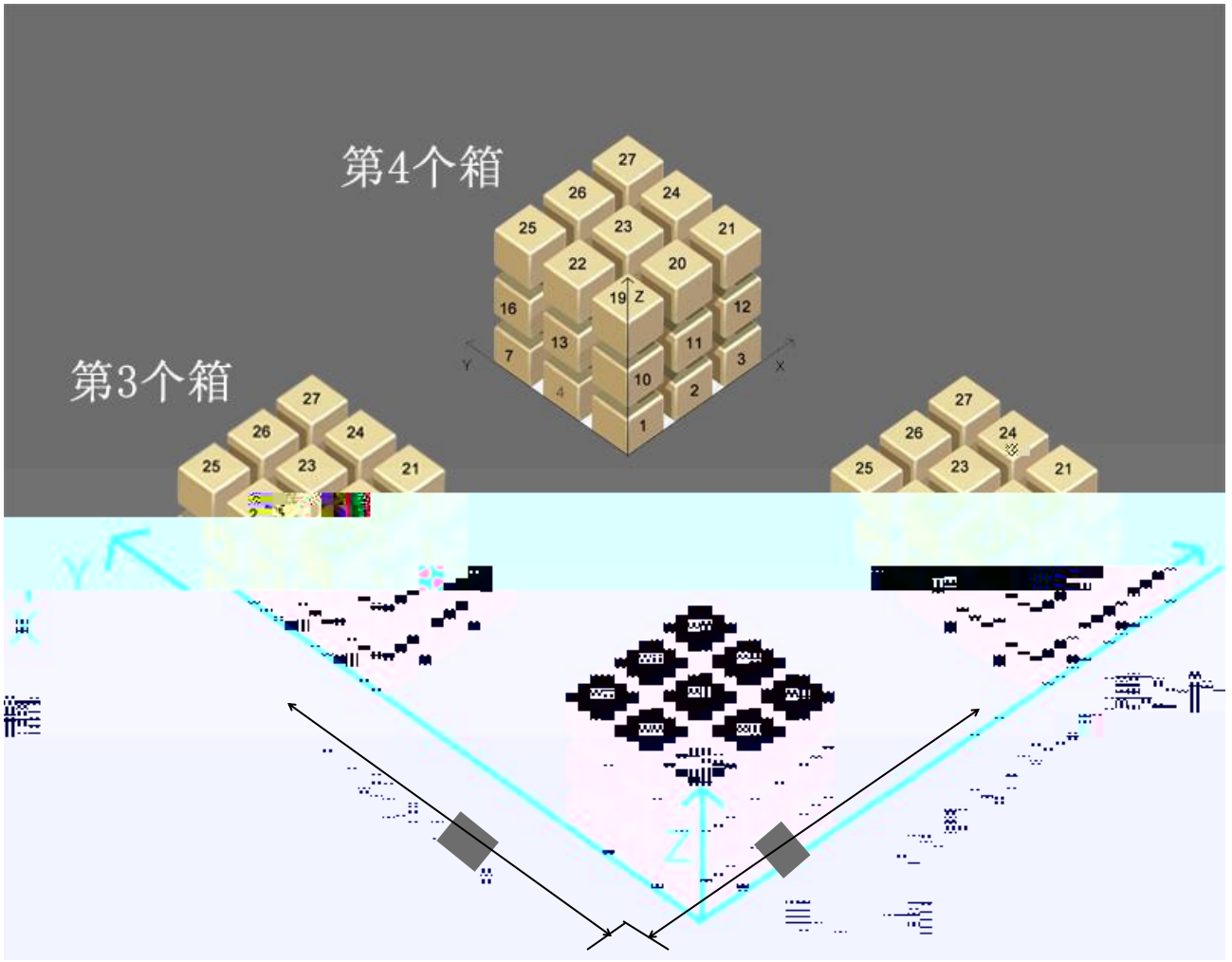
插入
使用堆叠
定义堆叠
堆叠[6]:箱内堆叠
新建
复制
删除
保存
0.000
0.000
Y方向:间距
120.000
,计数
3
0.000
0.000
Z方向:间距
120.000
,计数
3
路径
计数器
菜单

插入
使用堆叠
定义堆叠
堆叠[3]:装箱箱内堆叠
新建
复制
删除
保存
设入
使用偏移
三点法设定
信号输出
X方向:间距
840.000

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 装箱速度:80.0 计数器[1][T:108][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	模组结束

نتج في



3 ⅄ تجى

G ⅄ تجى

“ ⅄ تجى ”

⅄ ⅄ تجى “ ” ”l

ώ تجى ⅄ “ ”

Æ ⅄Ä ⅄ Æ ‡ ① أصر صر

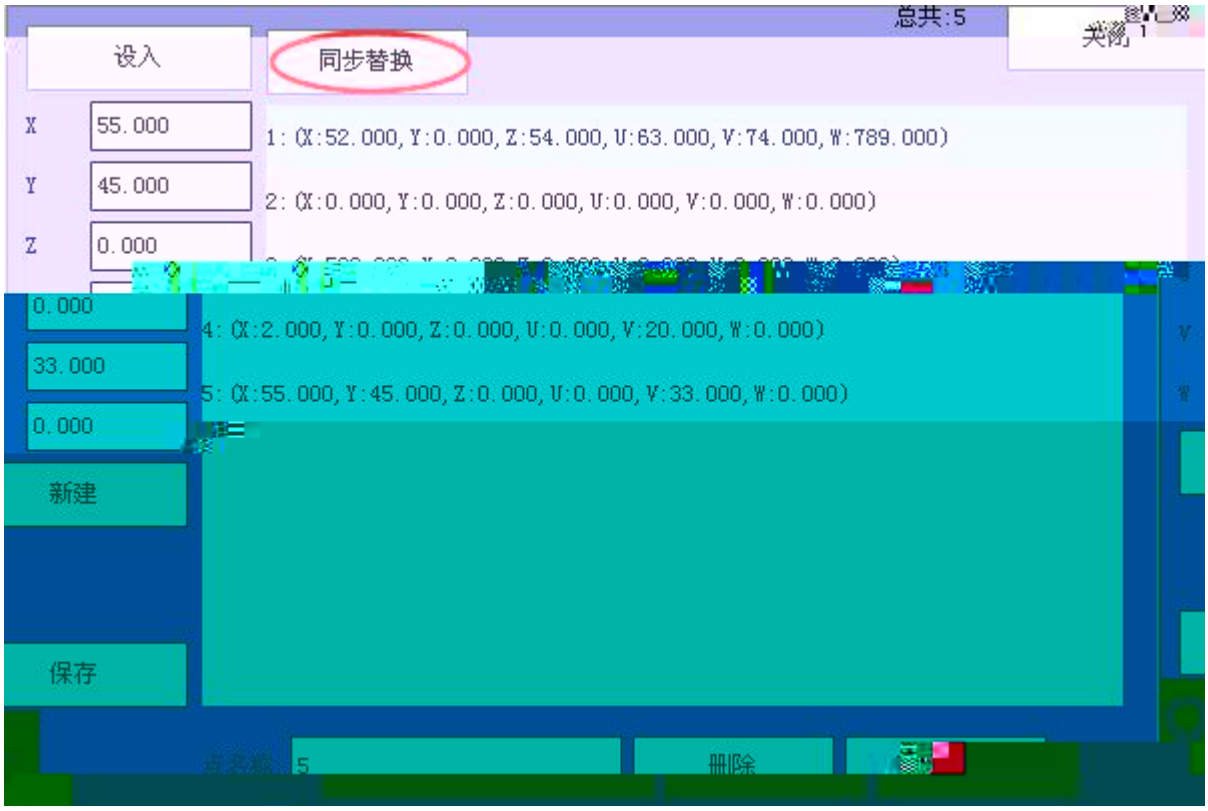
ώ Æ Æ ε E ②

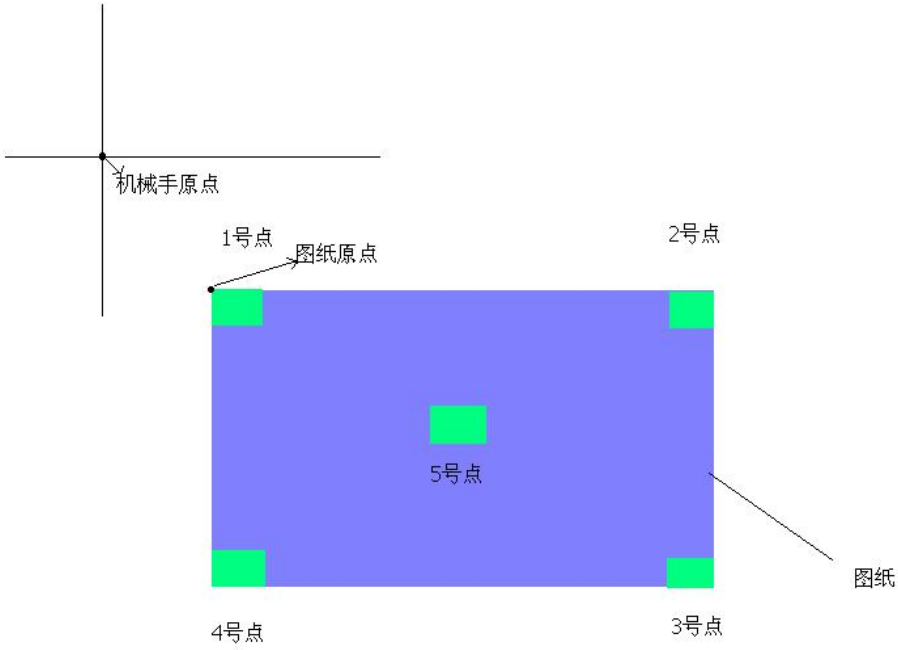
“ Æ جه ⅄ تجى ⅄ تجى ⅄ تجى جه ⅄ تجى G √

ώ ”. ⅄ تجى ⅄ أ

插入
使用堆叠
定义堆叠
堆叠[0]:ii
新建
复制
删除
保存
信号输出
编辑点位
画板
数据源
不规则点位
路径
计数器[0][T:30][C:0]:123
运行顺序
一起运行
计数器
保持
动作菜单

设入
同步替换
总共:5
关闭


总共:5
关闭
设入
同步替换
X
55.000
Y
45.000
Z
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)
0.000
33.000
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)
新建
保存
5
删除


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

‡ تجى ۱ G R

ΛΙ جم تجى R

جم Æ ώ Ώ Æ ϰ ۱. ۲ Ε Ε

"l تجى ۱ ۱ hu ۱ " تجى ۱ "

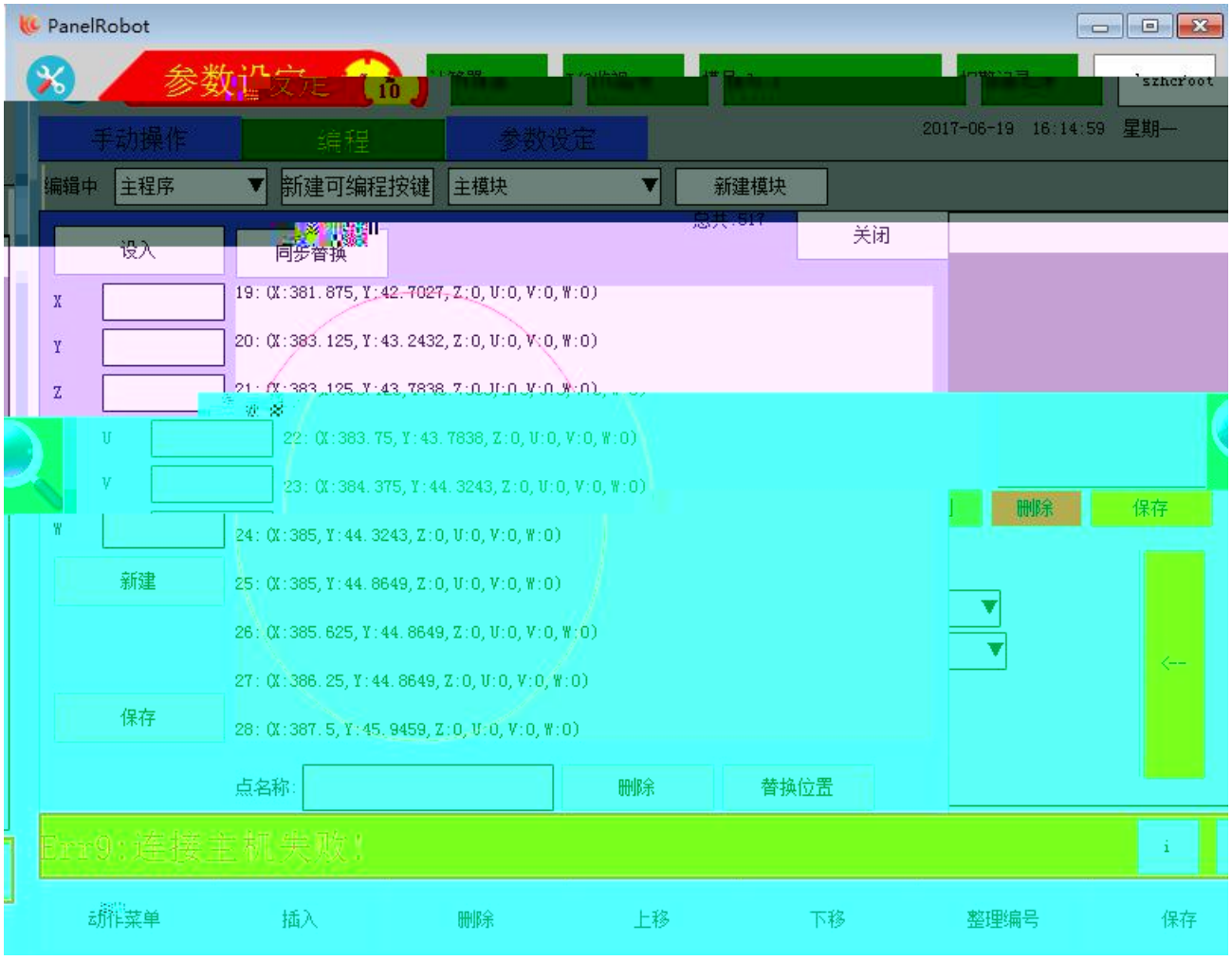
ώ " ‡ Æ "

Æ ώ Æ Ώ Æ

ϰ ص ϰ

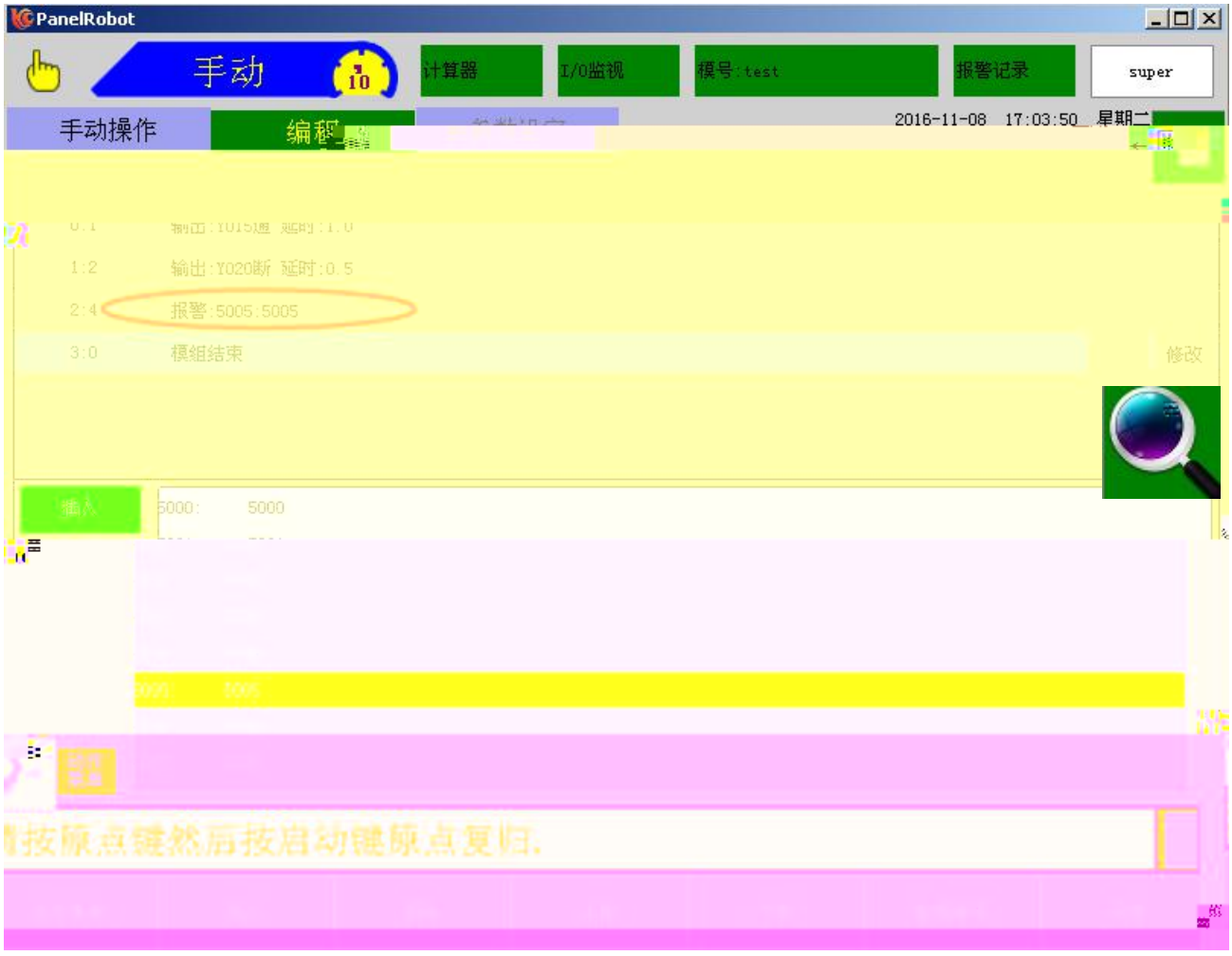
۲ Æ

PanelRobot
参数设定
编程
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
清除
画笔
X 500
Y 200
抬笔高度 20
计算路径
圆滑
直线
华 成
Err9:连接主机失败!
动作菜单
插入
删除
上移
下移
整理编号
保存


PanelRobot
参数设定
手动操作
编程
参数设定
2017-06-19 16:14:59 星期一
编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
设入
同步替换
关闭
X
Y
Z
U
V
W
19: (X:381.875, Y:42.7027, Z:0, U:0, V:0, W:0)
20: (X:383.125, Y:43.2432, Z:0, U:0, V:0, W:0)
22: (X:383.75, Y:43.7838, Z:0, U:0, V:0, W:0)
23: (X:384.375, Y:44.3243, Z:0, U:0, V:0, W:0)
24: (X:385, Y:44.3243, Z:0, U:0, V:0, W:0)
25: (X:385, Y:44.8649, Z:0, U:0, V:0, W:0)
26: (X:385.625, Y:44.8649, Z:0, U:0, V:0, W:0)
27: (X:386.25, Y:44.8649, Z:0, U:0, V:0, W:0)
28: (X:387.5, Y:45.9459, Z:0, U:0, V:0, W:0)
新建
保存
删除
保存
点名称:
删除
替换位置
Err9:连接主机失败!
动作菜单
插入
删除
上移
下移
整理编号
保存

3.2.12

ώ



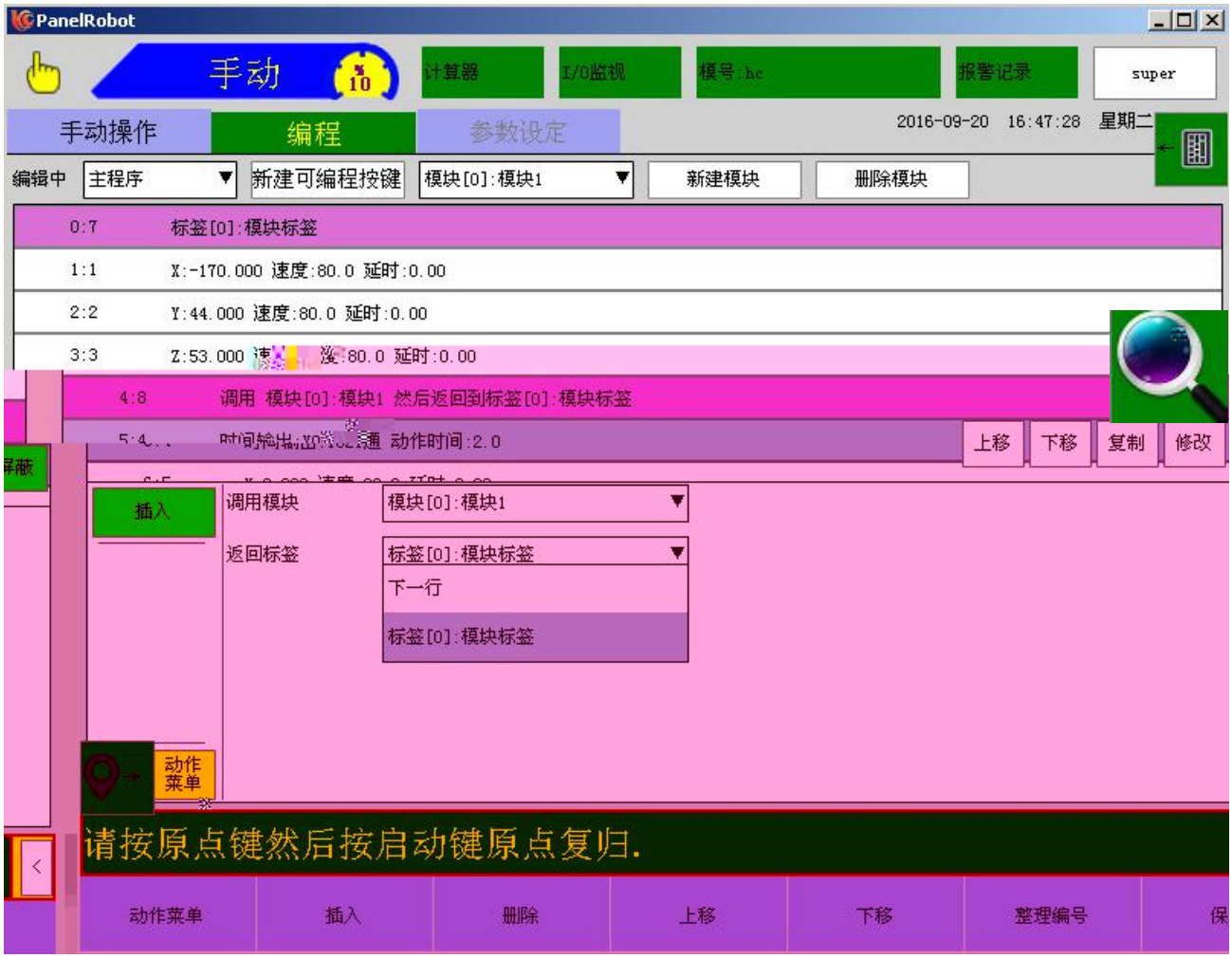
” ” ώ ώ Ά /

ϰ ϰ ϰ ϰ

ϰ ϰ ϰ ϰ

3.2.13 模块

模块


PanelRobot
手动
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
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
:80.0 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
动作时间:2.0
上移
下移
复制
修改
插入
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
动作菜单
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

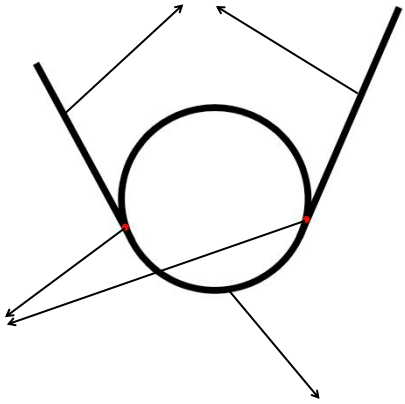
新建模块
请输入新模块名称
模块名称:
GD
确定
取消
编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
0:0
模組结束
主模块
模块[0]:GD

Ω ϰ ϰ ϰ

3.2.15

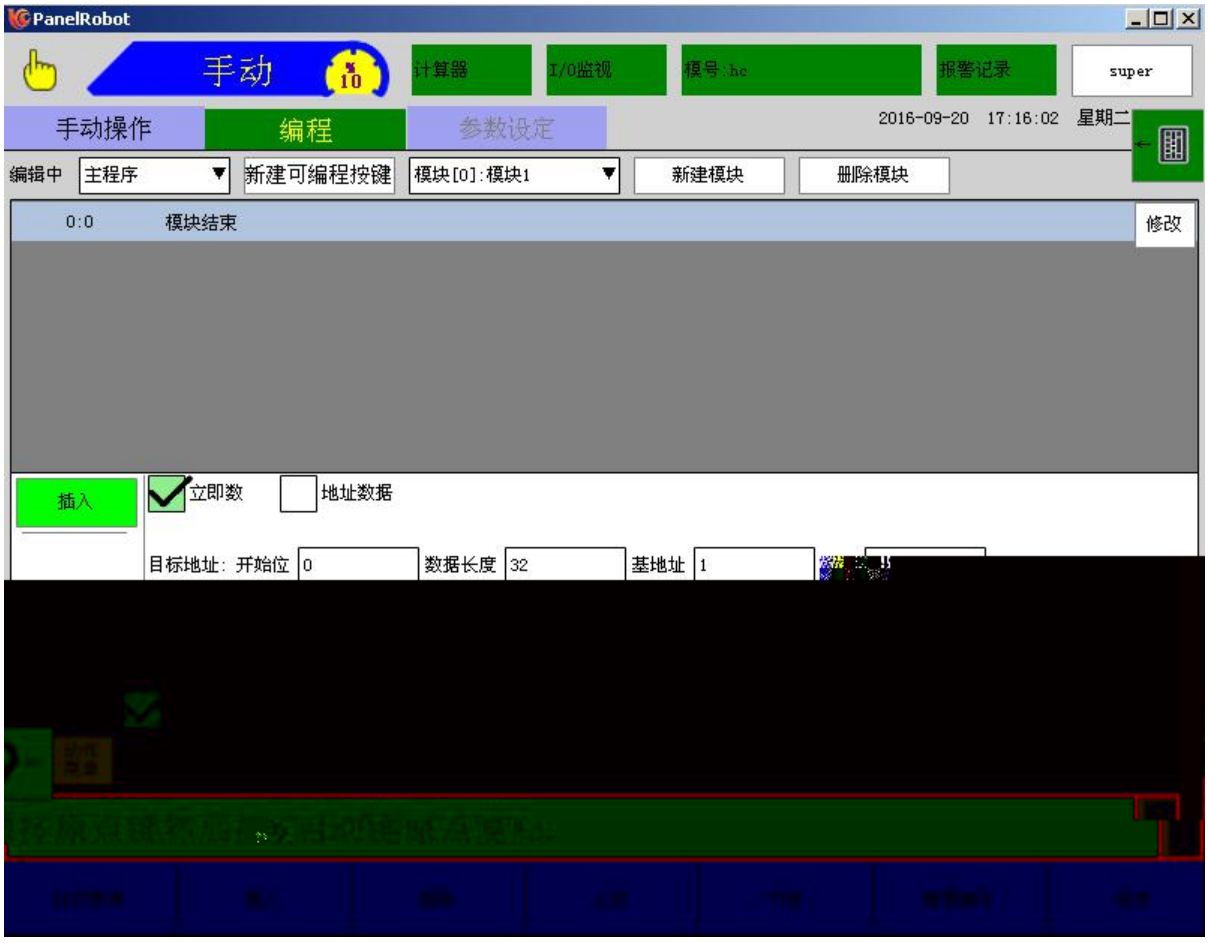
路径速度

PanelRobot
参数设定
10
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
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
路径速度平滑:
起始速度
80.0
结束速度



3.2.16

数据命令


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 17:16:02 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
立即数
地址数据
目标地址: 开始位
0
数据长度
32
基地址
1

3.2.17 ϰ ϩ

ώ

ϰ ϩ ɔ ϰ ϩ ϰ ϩ ϰ ϩ

ă

ɯ

ɮ ɯ ʌ̀ Æ ɯ جم ʌ ṃ ώ ʌ̀ " → " ɮ " ʌ̀ ɯ ʌ ɖ̚ ώ ɯ جم " ʌ̀ " →

ɯ ɯ . ɮ̣

ɯ هى ɯ ʌ̀ Ạ̈ ŭ̈ ╟ ɯ Æ ɯ جم ɯ ɾ

ɯ ʌ ɾ ɮ̣ ɮ ɯ ʌ̀ ʌ̀

ɮ̣ . ŭ̈ ╟ Ạ̈ ɯ جم ˑ

ɯ Ω̃ ╗ ɯ ╟

ɯ هى ɯ g ɯ

ʌ̀ ɾ ɔ ╟ ɯ هى ɯ ŋ ŭ̈ ╟ Ạ̈ ɯ

" Æ ɯ ɮ̣ " ɯ ʌ̀ ˑ ʌ ɯ

ṃ ɯ ‡ ɯ ‡

ɯ Ω̃ ╗ ɯ ╟

ɯ هى ɯ g ɯ

ʌ̀ ɾ ɔ ╟ ɯ هى ɯ ŋ ŭ̈ ╟ Ạ̈ ɯ

" Æ ɯ ɮ̣ " ɯ ʌ̀ ˑ ʌ ɯ

ṃ ɯ ‡ ɯ ‡

ɯ

ɯ هى ɯ g ɯ

ʌ̀ ɾ ɔ ╟ ɯ هى ɯ ŋ ŭ̈ ╟ Ạ̈ ɯ

" Æ ɯ ɮ̣ " ɯ ʌ̀ ˑ ʌ ɯ

ṃ ɯ ‡ ɯ ‡

ɯ ɔ

ʌ̀ ɾ ɔ ╟ ɯ هى ɯ ŋ ŭ̈ ╟ Ạ̈ ɯ

ɯ ʌ̀ ˑ ɯ

ɮ ʒ ɮ “ ɮ ʎ ” ɮ

ɮ ʎ ˝ ɮ ɦ ʒ ʎ ˝ ɔ̀

ȯ ɮ ɦ ɮ ɦ ɮ

ḣ ɮ ɮ ɦ ṃ

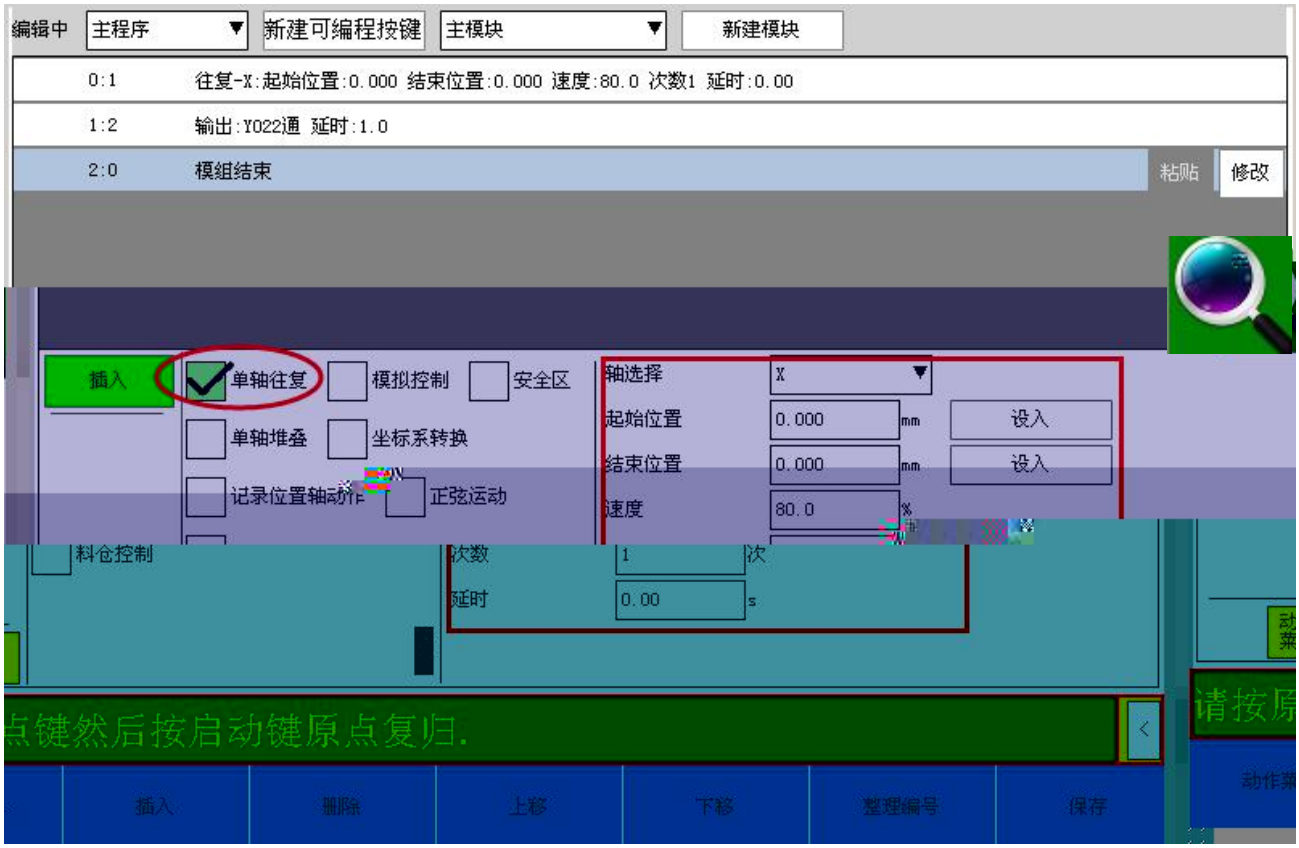
ɔ ╟ ɮ ɮ ɮ ɮ ∩ ɮ ɔ̀ ɮ

3.2.18

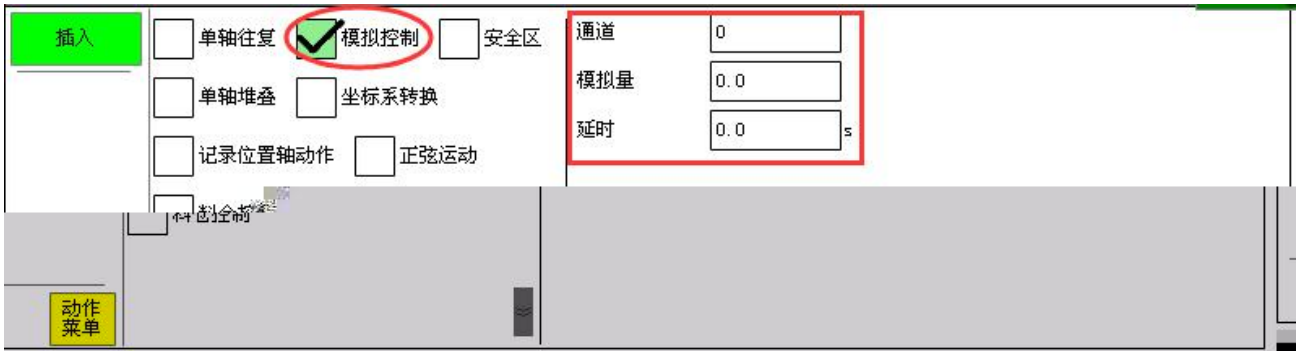
●●●扩展

PanelRobot
参数设定
10
手动操作
编程
参数设定
2017-08-03 16:57:23 星期四
编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
插入
单轴往复
模拟控制
安全区
轴选择
单轴堆叠
坐标系转换
起始位置
0.000
设入
正弦运动
速度
80.0
%
料仓控制
次数
1
次
延时
0.00
s
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

1


编辑中
主程序
新建可编程按键
主模块
新建模块
0:1
往复-X:起始位置:0.000 结束位置:0.000 速度:80.0 次数1 延时:0.00
1:2
输出:Y022通 延时:1.0
2:0
模组结束
粘贴
修改
插入
单轴往复
模拟控制
安全区
单轴堆叠
坐标系转换
记录位置轴动作
正弦运动
轴选择
X
起始位置
0.000
mm
设入
结束位置
0.000
mm
设入
速度
80.0
%
料仓控制
次数
1
次
延时
0.00
s
点键然后按启动键原点复归.
请按原
插入
删除
上移
下移
整理编号
保存

2 8


插入
单轴往复
模拟控制
安全区
单轴堆叠
坐标系转换
记录位置轴动作
正弦运动
通道
0
模拟量
0.0
延时
0.0
s
动作
菜单

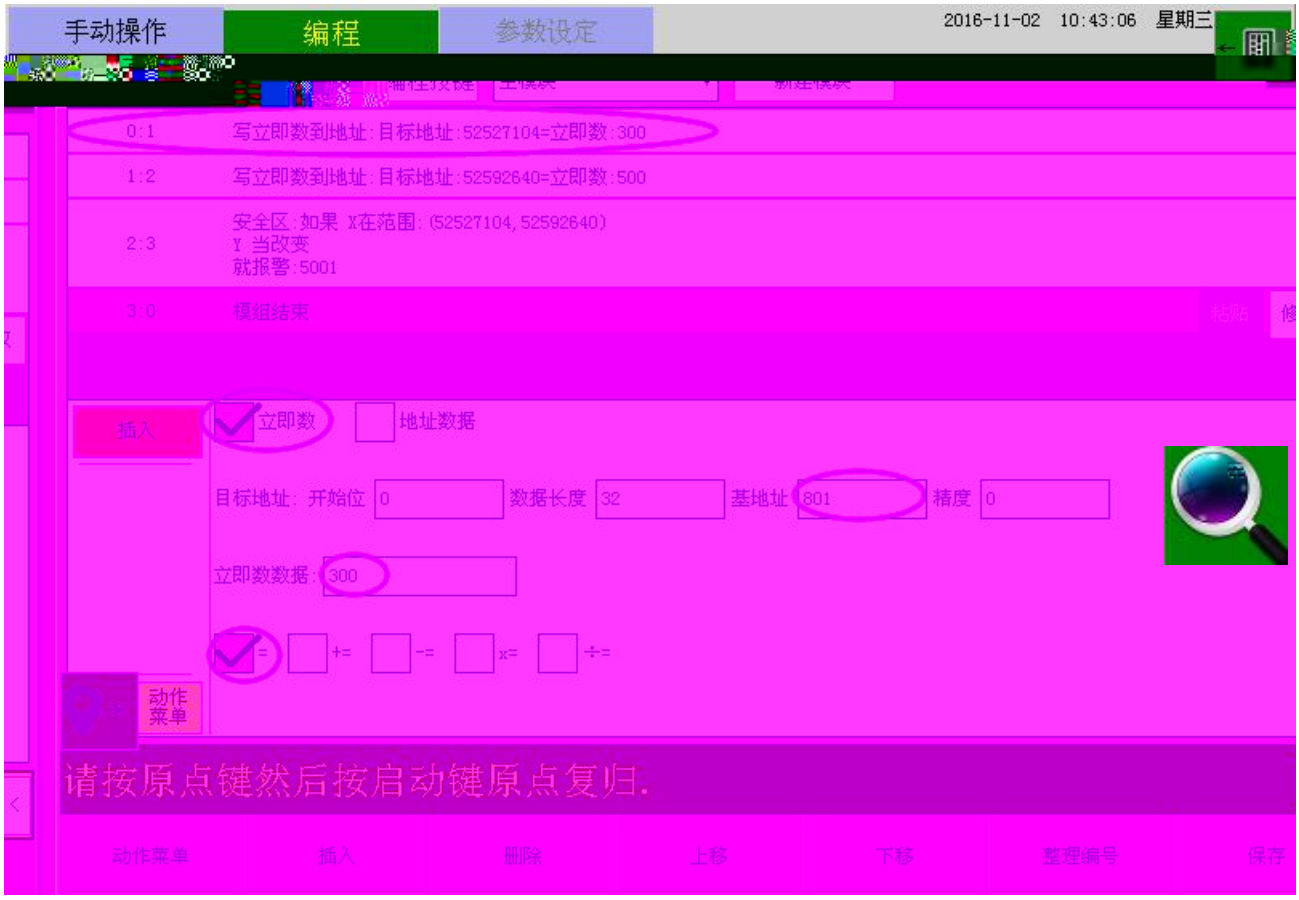
k G

⅃

3 ϖ ϖ

ϖ ϖ ϖ ϖ ϖ ϖ ϖ ϖ ϖ ϖ

ϖ ϖ ϖ ϖ ϖ ϖ ϖ ϖ ϖ ϖ


手动操作
编程
参数设定
2016-11-02 10:43:06 星期三
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
插入
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=
÷=
动作菜单
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

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
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
粘贴
插入
立即数
地址数据
目标地址: 开始位 0
数据长度 32
基地址 802
精度 0
立即数数据: 500
+=
-=
x=
÷=
动作菜单

插入
单轴往复
模拟控制
安全
单轴堆叠
坐标系转换
记录位置轴动作
正弦运动
料仓控制
不在范围(默认在范围)

插入
单轴往复
模拟控制
安全
单轴堆叠
坐标系转换
记录位置轴动作
正弦运动
料仓控制
不在范围(默认在范围)
被限制轴
X
801
802
限制轴
Y
范围
803
804
报警号
动作
菜单

4

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
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
模组结束
粘贴
修改
单轴往复
模拟控制
安全区
单轴堆叠
坐标系转换
记录位置轴动作
正弦运动
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
动作
菜单

插入
单轴往复
模拟控制
安全区
单轴堆叠
坐标系转换
记录位置轴动作
正弦运动
轴
X
引用点
正相 起点
FP0:
设入
地址 间距
50.000
mm
计数
50

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
模组结束
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

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
模组结束
粘贴
修改
插入
单轴往复
模拟控制
安全区
单轴堆叠
坐标系转换
记录位置轴动作
正弦运动
轴
X

5 ⅇ

‡ ⅇ G Ω̃ Ω̃ ⅄ ⅇ ⅄ c ⅄ ω ⅇ

đ ⅆ ⅇ

6 Æ ╟ ɔ

⅓ Æ ˆ ƱƱ ˅ Æ ƱƱ ˅ Æ ˆ ‡ ˅ m ˅ m ˅ ⊢

⅓ Æ ˆ ˅ ƱƱ ˅ Ą

Ą ˅ ƱƱ ˅ Æ ˆ

Ľ Æ Ł ‡ ╟ ˅ ƱƱ ˅ Æ ˆ

ج فخ سم ÿ

插入
单轴往复
模拟控制
安全区
单轴堆叠
坐标系转换
记录位置轴动作
正弦运动
料仓控制
XY平面
XZ平面
YZ平面
引用点 X 0.000 Y 0.000
设入
结束方式
平行
提前
振幅
0.000
速度
0.00
动作菜单

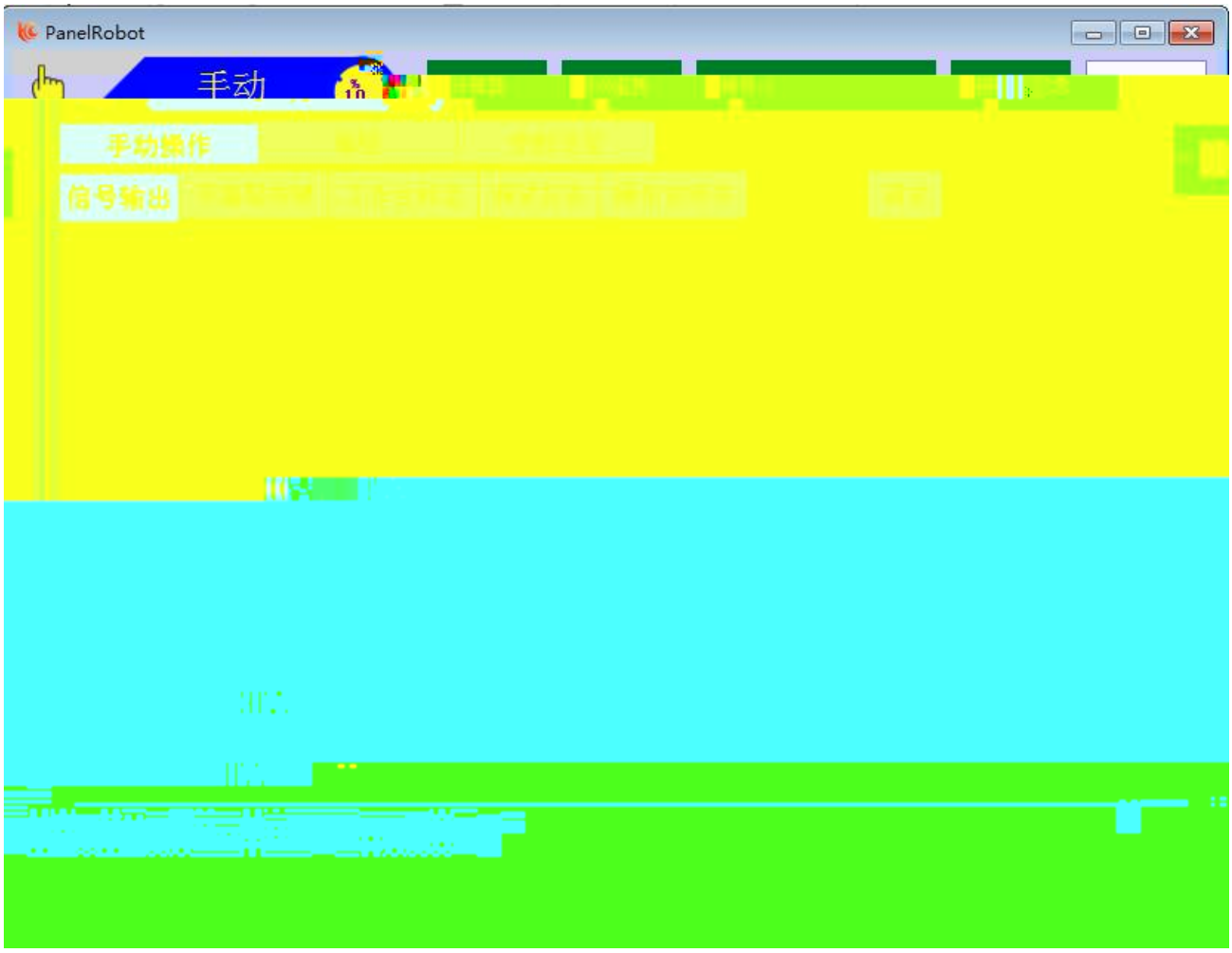
插入
单轴往复
模拟控制
安全区
料仓号
料仓0
单轴堆叠
坐标系转换
料仓状态
上升
0.0

3.3 [illegible]

3.3.1 [illegible]

[illegible]

[illegible]



3.3.2 É

⅃ Ω ¯ É ⅄ ж 8 ⅄ É

8 ⅃ ɔ ⅁ ⅃ É ⅃ G

نعي

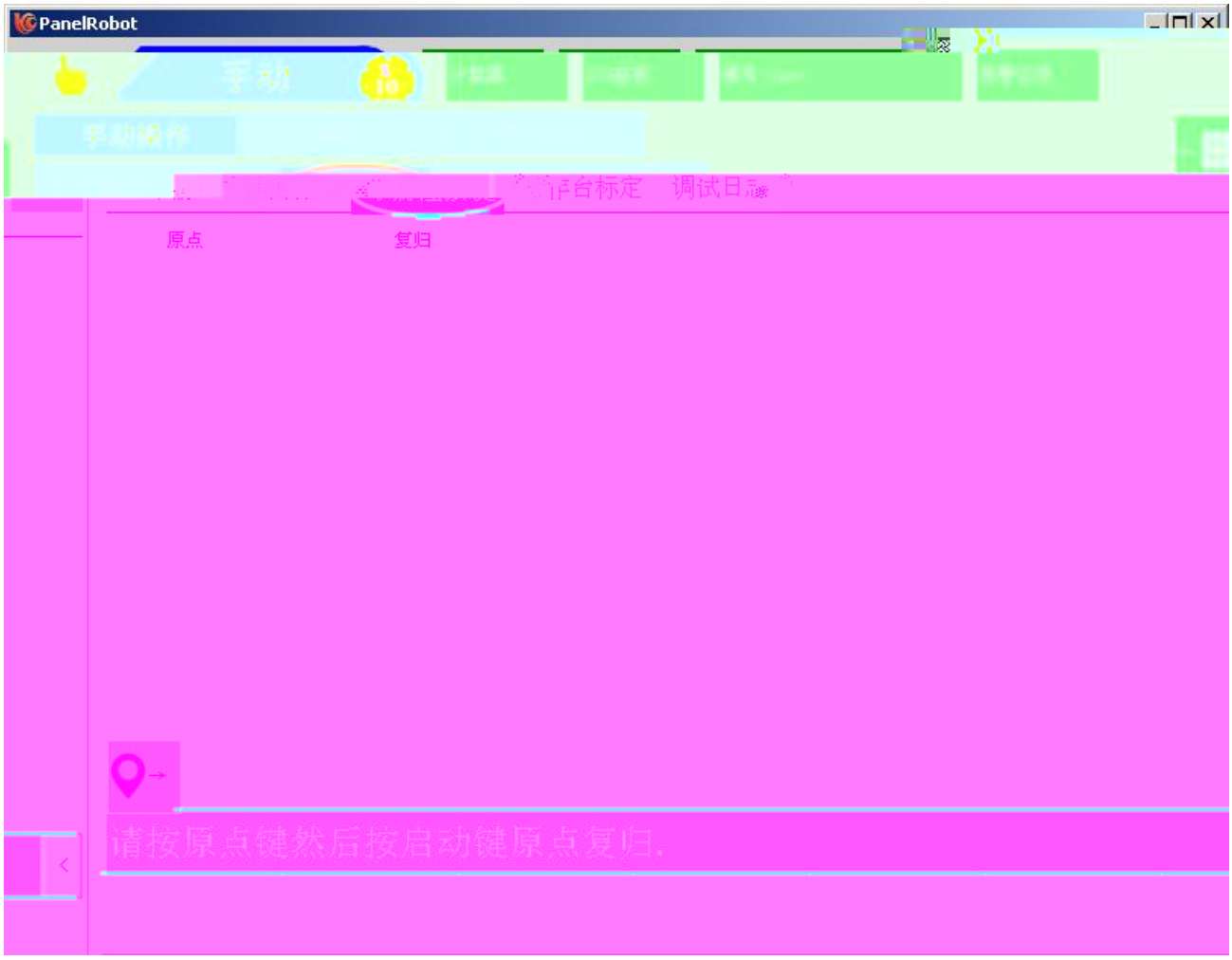
Ω 8 ⅃ ñ ⅃ Æ ⅃ É ╟

⅃ ⅃ ⅃ ⅃ ⅃ È É ⅃ ñ ⅃ ⅃

⅃ ⅃ ⅃ ⅃ ⅃ ñ ⅃ نعي

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
2017-06-21 15:53:10 星期三
信号输出
工具标定
可编程按键
工作台标定
原点校正
调试日志
操作说明书
调试
工具名称
hc
标定类型选择
两点法
末端设入
工具偏差:
X 0.000 mm
Y 0.000 mm
Z 0.000 mm
U 0.000 °
V 0.000 °
W 0.000 °
确定修改
新建
删除
请按原点键然后按启动键原点复归.

3.3.3



3.3.4 ɔ ⅄

ɟ ⅄ ɔ ⅄

Æ

Æ

Æ

ω ɟ ɟ

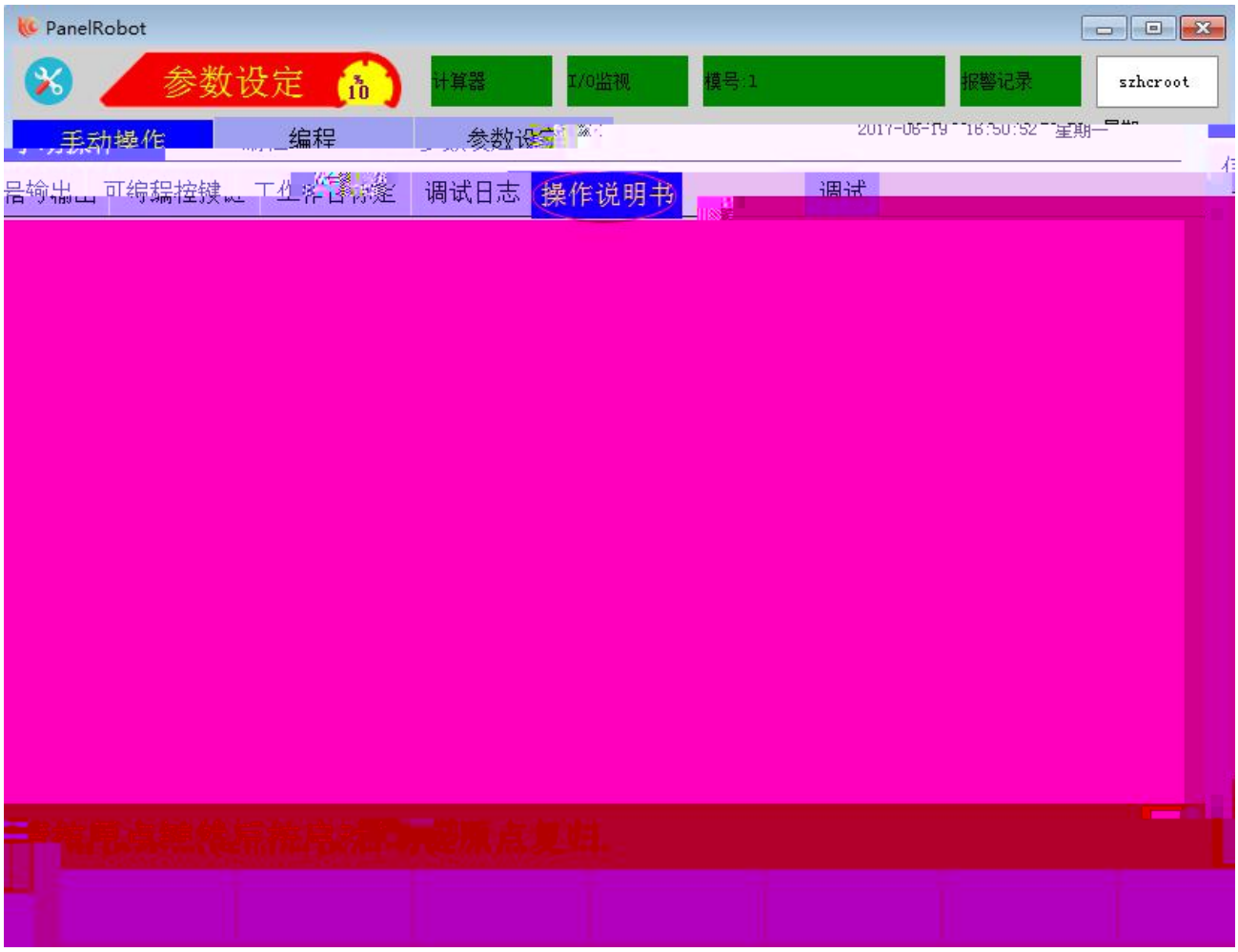
ɟ ⅄ ɔ ω

g

∩ ° ⅄ ني ÿ ⅄

全键盘
简键盘
速度
10.0
%
世界坐标
手轮选择
手轮速度:
X1
X5
X10
关节坐标
坐标系选择
0:世界坐标系
0:世界坐标系
1:1
2:666
关节Z-
关节Z+
关节U-
关节U+
关节Y-
关节Y+
关节V-
关节V+

3.3.4 ɔ


PanelRobot
参数设定
10
计算器
I/O监视
模号:1
报警记录
szhcroot
手动操作
编程
参数设定
2017-06-19 16:50:52 星期一
调试日志
操作说明书
调试

ɔ⅄ ɔ “ ⅄ ” “ في ” ɔ “ ⅄ ” ɔ

4 停止状态

ᵢ Æ ὼ “ ṃ ”

ṃ ⅃ ᴺ ᴨ ╟ ɔ

4.1 ᴺ

4.1.1 ϰ ϱ

Ω ϱ ϰ ϱ ϰ ϕ

G ϱ G

G ϱ ϱ ϱ G ϱ ϱ

ϱ ϱ ϱ

4.1.2

阀设定

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
请按原点键然后按启动键原点复归.
返回

4.1.3 IO

IO设定

PanelRobot
参数设定
计算器
I/O监视
模号:circle
报警记录
szhcroot
手动操作
编程
参数设定
2017-06-15 10:04:02 星期四
产品设定
机器设定
手控设定
模式状态
IO状态
报警操作
料仓定义
新建
保存
注意：新建或者修改完成后，点击保存才生效！
请按原点键然后按启动键原点复归.
返回

PanelRobot
停止
停止转手动
停止转自动
自动转停止
手动
自动
停止
原点
复归
自动运行中
单步
单循环
回原点中
复归中
输出 IO输出
输出点 Y014:普通输出Y014
断
删除
新建
保存
请按原点键然后按启动键原点复归.

4.1.4 Ω

Ω ϰ ϰ ϰ ϰ

Ω ϰ Ω ϰ ϰ ϰ ϰ

ϰ

Ω ϰ ϰ ϰ

ǎ ‡ Ą ‡ ‡ “ ” ‡ ‡ “ ” ‡ ‡ “ ”

4.2

⅄ ⅃ ⅃

PanelRobot
参数设定
10
手动操作
编程
参数设定
2017-08-04 14:45:26 星期五
产品设定
机器设定
手控设定
运行参数
电机参数
结构参数
系统参数
通讯配置
安全区参数
原点设定
自动调机
请按原点键然后按启动键原点复归.
返回

4.2.1 ⅄

Ω ⅄ ⅄ ⅄ ж

⅄ ă ∩ ⅄ ă ḣ

⅊ ΰ

⁸ ⅊ ẇ ⅊

⊢ “ ẇ ⅄ ” “ ẇ ⅊ ” “ ΰ ⅊ ”

“ ṃ ” ΰ ⅄ ⅄ ẇ ⅄ ⅄ ΰ ⅊ ṃ

Λ ⅄ “ ẇ ⅊ ” ⁸

□ ẇ ⅄ ă ⅄ ⅄

Ω ⅄ ⅄ ⅄

ϣ ϯ ϣ ϯ ϣ ϯ ϣ ϯ

ϣ ϯ ϣ ϯ ϣ ϯ ϣ ϯ

ϣ ϯ ϣ ϯ ϣ ϯ ϣ ϯ

ϣ ϯ ϣ ϯ ϣ ϯ ϣ ϯ

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		

ϣ ϯ ϣ ϯ ϣ ϯ ϣ ϯ

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		

ϣ ϯ ϣ ϯ ϣ ϯ ϣ ϯ

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		

ϰ ϰ ϰ ھ ϰ Ạ ɾ ╟ ϰ ɾ ╟

ϰ ɾ ╟ ⊢ “ ϰ ɾ ╟ ”

╗ ɱ ╗

ɱ ɱ

ɱ

╗ “ ϰ ╗ ” ȳ ϰ ϰ

╗ “ ϰ ╗ ” ȳ ϰ ϰ

ɱ “ ϰ ɱ ” ȳ ϰ ϰ

ɱ “ ϰ ɱ ” ȳ ϰ ϰ

ϰ ᾰ ھ ϰ ĭ ᾰ

Ω ϰ ╗

ϰ ϰ ϰ ╗

ϰ

ϰ ´ ╟ ϰ ϰ ϰ ω̈ ϰ ϰ

ɖ . ϰ

4.2.3 ⅄

结构参数

Ω ⅄ ⅄ ⅄ ⅄ ⅄ ⅄

PanelRobot
参数设定
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
2017-01-10 15:06:54 星期二
产品设定
机器设定
手控设定
S加速1
0
请按导点键然后按自动提原点复归.

⅄ ⅄ ⅄ ⅄ ⅄

4.2.4 ϭϭϭ ϰ

ϭϭϭ في ϭϭϭ ϭϭϭ في

1 صر

جم ϩ ϭϭϭ ϩϩϩ

ϭϭϭ ϩϩϩ

ϭϭϭ ϩϩϩ ϭϭϭ ϩϩϩ

ϭϭϭ ϩϩϩ ϭϭϭ ϩϩϩ ϭϭϭ ϩϩϩ ϭϭϭ ϩϩϩ ϭϭϭ ϩϩϩ ϭϭϭ ϩϩϩ ϭϭϭ ϩϩϩ

8 ϩ ϩ ϩ

ώ	ή	ώ	ή	ώ	ή	ώ	ή
	ج ن ϋ						

Axis1
X1轴
区域1A
0
A设入
区域1B
0
B设入
Axis2
无
区域1C
0
C设入
区域1D
0
D设入
Axis3
无
区域1E
0
E设入
区域1F
0
F设入

确定修改
使用

2 صر

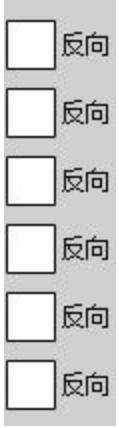
类型1
类型2
类型3
类型4
确定修改
使用
Axis1
无
A
B
Axis 1
位置A
0.000
A设入

3 صر

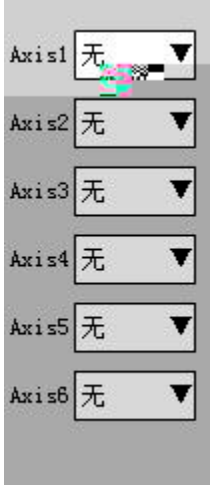
PanelRobot
参数设定
10
计算器
I/O监视
模号:1
报警记录
szhcroot
2017-06-20 09:04:27 星期二
手动操作
编程
参数设定
产品设定
机器设定
手控设定
类型1
类型2
类型3
类型4
确定修改
使用
安全信号1 0 反向 Axis1 无
安全信号2 0 反向 Axis2 无
安全信号3 0 反向 Axis3 无
安全信号4 0 反向 Axis4 无
安全信号5 0 反向 Axis5 无
安全信号6 0 反向 Axis6 无
Err9:连接主机失败!
i
返回

安全信号1 0
安全信号2 0
安全信号3 0
安全信号4 0
安全信号5 0
安全信号6 0

2.


反向
反向
反向
反向
反向
反向

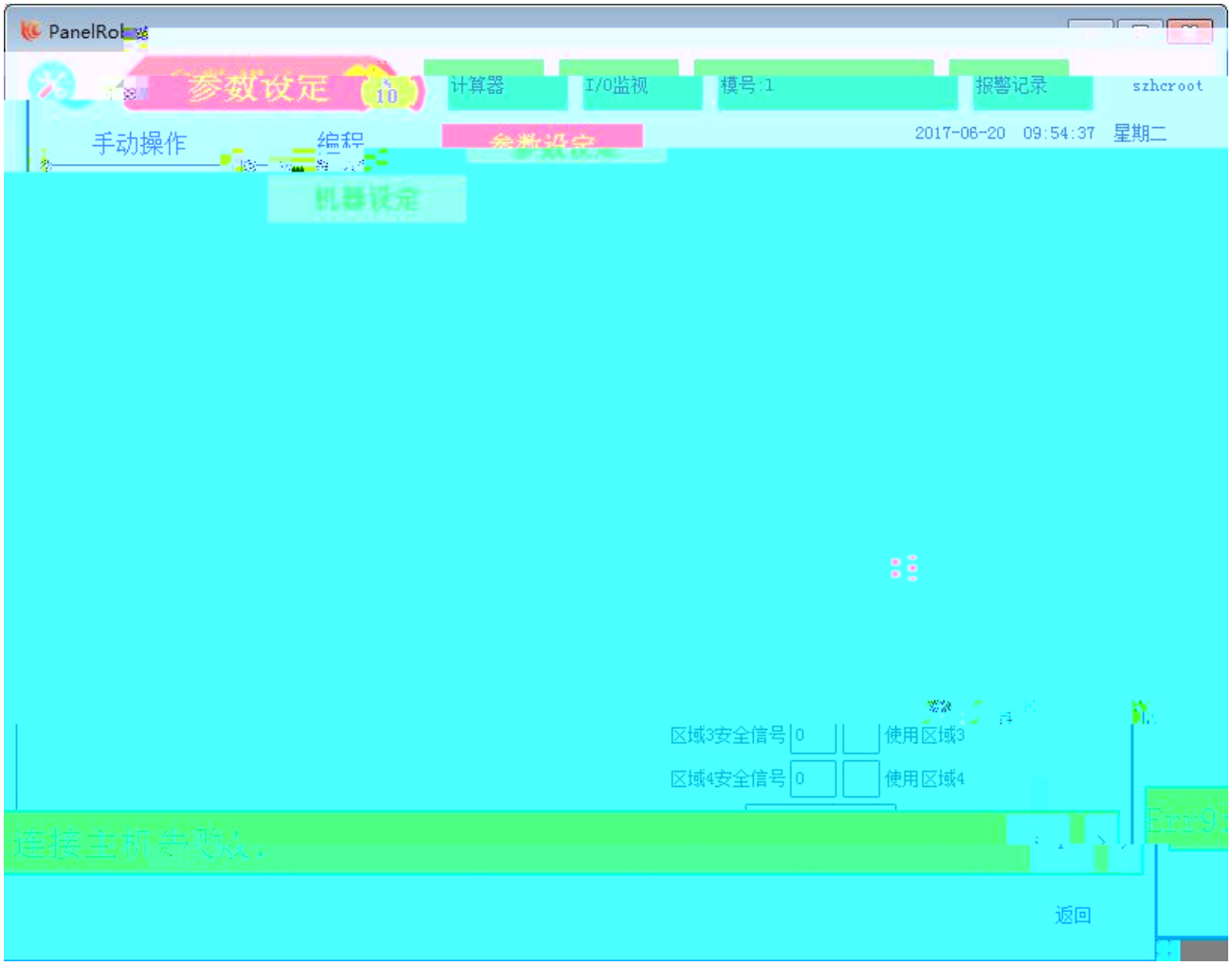
3.


Axis1 无
Axis2 无
Axis3 无
Axis4 无
Axis5 无
Axis6 无

4.

确定修改
使用

类型 4：


PanelRob
参数设定
10
计算器
I/O监视
模号:1
报警记录
szhcroot
手动操作
编程
参数设定
2017-06-20 09:54:37 星期二
机器设定
区域3安全信号 0
使用区域3
区域4安全信号 0
使用区域4
连接主机失败.
Err9
返回

PanelRobot
参数设定
计算器
I/O监视
模号:1
报警记录
szhcroot
手动操作
编程
参数设定
2017-06-20 09:55:07 星期二
产品设定
机器设定
手控设定
类型1
类型2
类型3
类型4
确定修改
区域2安全信号
使用区域2
区域3安全信号
使用区域3
区域4安全信号
使用区域4
区域参数
区域1
Axis 3
Axis 1
Axis 2
Axis1
无
B
0.000
B设入
Axis2
无
C
0.000
C设入
D
0.000
D设入
Axis3
无
Fault9:连接主机失败!

相对运动参数
相对轴1
无
反向
相对轴2
无
反向
零点间隔
0.000
距离检测使能
安全距离
0.000
信号检测使能
安全信号
0
反向

ώ ϟ ΛΛ ώ ϟ ΛΛ ώ . Η ϟ ϟ ‡ ώ ϟ ΛΛ ώ

ί Ε G ρ

Ϊ ϰ ΛΛ Ω Ω ώ

ϕ Ω ϟ Η

G ώ ‡ ‖ ‡ ϟ ‖

ϟ ϟ ώ ‖ ϟ ϟ ϟ ϟ ϟ

Η ϟ G ώ ϟ ΛΛ ‡ ϟ ώ ϟ ΛΛ

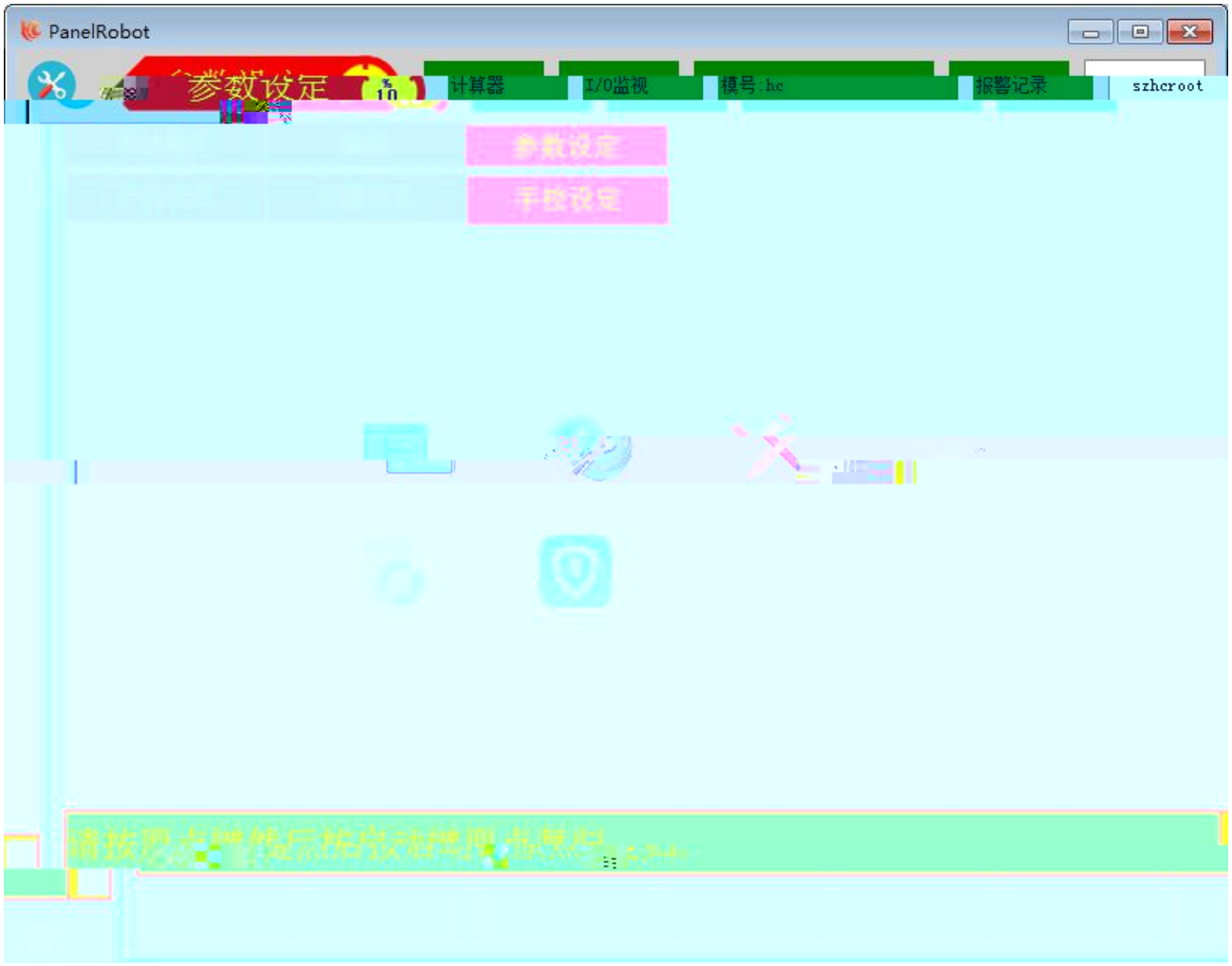
. .

ϟ

G ص ϟ ϟ ϟ ص G

4.3

ω ⅄ في



Ạ̈ c 8 ӝ ϰ Ω̣̃

4.3.2

网络配置

PanelRobot
参数设定
计算器
I/O监视
模号:hc
报警记录
super
2016-09-20 17:29:22 星期二
编程
参数设定
机器设定
手控设定
192 168 10 201
192 168 10 197 9760
服务器
保存
按原点键然后按启动键原点复归.
返回

网络使能

4.3.3 في

ω جم ⌐ ⌊ ╟ ⌡ في في

⌡ ╟ ∩

في ɔ 8

في ⌡ ╟ في ´ Æ ę

في ´ Æ ę

جم في ˚ ⌊ ╟ ⌡ في في في ω في ⌊ ⌊

في Ȳ ⌊ ⌊

⌡ ⌊ ‡ ⌡ ╟ ‡ . ⌐ ⌊ ⌊ ⌊ ‡ في Ȳ ⌊ G ⌊ في Ȳ ⌊

Ạ̈ c 8 ӝ ϰ Ω̣̃

4.3.5

维护

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
2016-09-20 17:30:17 星期二
产品管理
机器设定
手控设定
UI版本:Robot-1.0.7;中间件版本:1.0.1
更新
备份/还原
手控版本号
主控版本号
扫描更新包
开始更新

更新

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
更新包

本机

U盘

Ạ̈ c 8 ӝ ϰ Ω̣̃

⅊ ② ω̇ ц ⅊ ⅊ ① ج

ǰ ⅊ ③ ṁ ⅄

Ω̇ Ω̇ ⅄ ② ①

⅄ g ⅃ ② ∩ ①

⅃ c ⅃

□

□

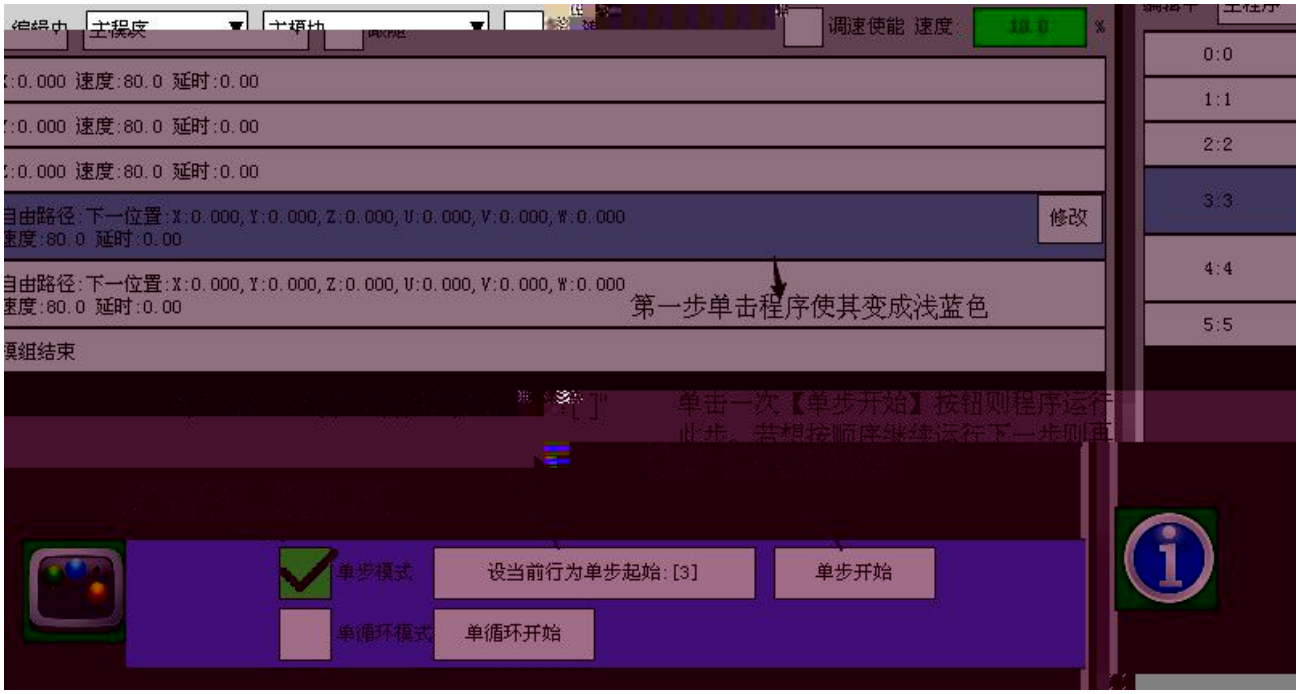
□

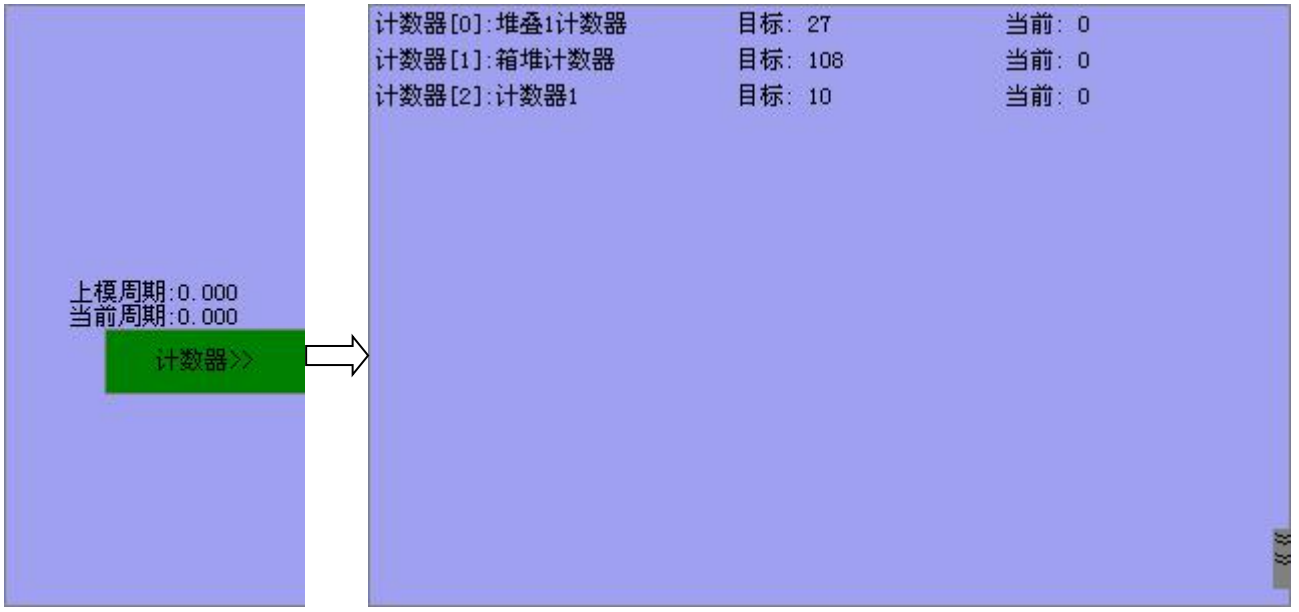
□

⅃ . ⅃ ⅃ ⅃ ⅃

⅃ . ⅃ ⅃ " ⅃ ⅃ ⅃

5 自动状态


调速使能 速度:
0:0
1:1
2:2
3:3
4:4
5:5
: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
修改
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
第一步单击程序使其变成浅蓝色
模組結束
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>>
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 报警信息及报警原因

∧	ϑ	
Err1	⅃ ⅄	ΰ ╟ ˚ ╟
Err2	∩ ⅃	
Err3	∧	
Err4	ϕ̈	⅃ ⅃ ╟ ɔ G ϑ ∧ ṃ
Err5		∩ ⅃ ⅃ ṃ
Err6		∧ ∧ ṃ
Err7	ṃ	ṃ Ω ṃ ⅄ ϑ 1 ṃ Ω 2 ṃ Ω ∧ ∧ . Ω ‡ STOP ∧
Err8	╟	ṃ ⅄ ϑ 1 ΰ ΰ
Err9		
Err10		ṃ
Err11	∧ ẏ	ΰ ṃ
Err12	ص	ṃ
Err13	´ /´	ṃ

Err14	ÿ	FLASH	⅄			ÿ	FLASH	⅄	
Err15	I0				1	g	2		I0
Err16	ɲ	ḣ Æ	⅄				ɲ		
Err17	ɲ	ḣ Æ	⅄				ɲ		
Err18	ɲ	ḣ Æ	⅄				ɲ		
Err19	ɲ	ḣ Æ	⅄				ɲ		
Err20	I0	2			1	g	2		I0
Err21	I0	3			1	g	2		I0
Err22	I0	4			1	g	2		I0
Err23	∩								
Err24	FPGA								
Err90	1				⅄ ج	1	ɲ	⅄ ╟	∞ ;
					2	ɲ			

Err93	4	ϰ ϰ ϰ 1 ϰ ϰ ϰ ϰ
Err94	5	ϰ ϰ ϰ 1 ϰ ϰ ϰ ϰ
Err95	6	ϰ ϰ ϰ 1 ϰ ϰ ϰ ϰ
Err96	7	ϰ ϰ ϰ 1 ϰ ϰ ϰ ϰ
Err97	8	
Err100	1 ϰ	ϰ ϰ ϰ 1 ϰ ϰ ϰ ϰ

Err103	4 ╟	╟ ╟ ϰ ϰ 1 ϰ ϰ ϰ ╟ ϰ ϰ ϰ 2 Ω ϰ 2 ϰ ╟ ╟ Ω´ ╟ 3
Err104	5 ╟	╟ ╟ ϰ ϰ 1 ϰ ϰ ϰ ╟ ϰ ϰ ϰ 2 Ω ϰ 2 ϰ ╟ ╟ Ω´ ╟ 3
Err105	6 ╟	╟ ╟ ϰ ϰ 1 ϰ ϰ ϰ ╟ ϰ ϰ ϰ 2 Ω ϰ 2 ϰ ╟ ╟ Ω´ ╟ 3
Err106	7 ╟	╟ ╟ ϰ ϰ 1 ϰ ϰ ϰ ╟ ϰ ϰ ϰ 2 Ω ϰ 2 ϰ ╟ ╟ Ω´ ╟ 3
Err107	8 ╟	╟ ╟ ϰ ϰ 1 ϰ ϰ ϰ ╟ ϰ ϰ ϰ 2 Ω ϰ 2 ϰ ╟ ╟ Ω´ ╟ 3
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 ╟ ۷ ج 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 ╟ ۷ ج 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ
Err131	2	ṃ ╟ ۷ ج 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ
Err132	3	ṃ ╟ ۷ ج 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ

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

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

Err145	6	ṃ ╟ ⅄ ᴇ̇ 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ
Err146	7	ṃ ╟ ⅄ ᴇ̇ 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ
Err147	8	ṃ ╟ ⅄ ᴇ̇ 1 ╟ ´ تن ´ تن 2 Æ ´ تن g Æ
Err150	1 Ḷ	⅄ -> ⅄ , ╗ ṃ ╟ ⅄ ᴇ̇ 1 ɲ ⅄ ă ᵊ ⅄ جم ⅄ 2 ╟ ⅄ ă ∩ ă ḣ ᵢ ⅄ Æ . ⅄
Err151	2 Ḷ	⅄ -> ⅄ , ╗ ṃ ╟ ⅄ ᴇ̇ 1 ɲ ⅄ ă ᵊ ⅄ جم ⅄ 2 ╟ ⅄ ă ∩ ă ḣ ᵢ ⅄ Æ . ⅄

Err152	3 Ḷ	ɻ -> ৲ , ╗ ṃ ╟ ৷ ج 1 ɲ ৲ ă ą ৷ ج ৲ 2 ╟ ৲ ă ∩ ă ḣ ĵ ৷ Æ . ৲
Err153	4 Ḷ	ɻ -> ৲ , ╗ ṃ ╟ ৷ ج 1 ɲ ৲ ă ą ৷ ج ৲ 2 ╟ ৲ ă ∩ ă ḣ ĵ ৷ Æ . ৲
Err154	5 Ḷ	ɻ -> ৲ , ╗ ṃ ╟ ৷ ج 1 ɲ ৲ ă ą ৷ ج ৲ 2 ╟ ৲ ă ∩ ă ḣ ĵ ৷ Æ . ৲
Err155	6 Ḷ	ɻ -> ৲ , ╗ ṃ ╟ ৷ ج 1 ɲ ৲ ă ą ৷ ج ৲ 2 ╟ ৲ ă ∩ ă ḣ ĵ ৷ Æ . ৲
Err156	7 Ḷ	ɻ -> ৲ , ╗ ṃ ╟

Err157	8 Ļ	ϰ -> ϰ , ╗ ṃ ╟ ϰ ϩ 1 ɲ ϰ ă ϩ ϰ ϫ ϰ 2 ╟ ϰ ă ϩ ă ḣ ĵ ϰ Æ . ϰ
Err160	1 ╗	ṃ ╟ ϰ ϩ 1 ╗
Err161	2 ╗	ṃ ╟ ϰ ϩ 1 ╗
Err162	3 ╗	ṃ ╟ ϰ ϩ 1 ╗
Err163	4 ╗	ṃ ╟ ϰ ϩ 1 ╗
Err164	5 ╗	ṃ ╟ ϰ ϩ 1 ╗
Err165	6 ╗	ṃ ╟ ϰ ϩ 1 ╗
Err166	7 ╗	ṃ ╟ ϰ ϩ 1 ╗
Err167	8 ╗	ṃ ╟ ϰ ϩ 1 ╗
Err170	1 ϩ ϰ	ṃ ╟ ϰ ϩ 1 ϩ ϰ 2 ϩ ϰ Ξ̈ 3 ϩ ϰ ϰ

Err171	2 ۸	۶ ۸ ۶ ۸ 1 ۶ ۸ ۶ ۸ 2 ۶ ۸ ۶ ۸ 3 ۶ ۸ ۶ ۸ ۸ Ω ╟ ṃ
Err172	3 ۸	۶ ۸ ۶ ۸ 1 ۶ ۸ ۶ ۸ 2 ۶ ۸ ۶ ۸ 3 ۶ ۸ ۶ ۸ ۸ Ω ╟ ṃ
Err173	4 ۸	۶ ۸ ۶ ۸ 1 ۶ ۸ ۶ ۸ 2 ۶ ۸ ۶ ۸ 3 ۶ ۸ ۶ ۸ ۸ Ω ╟ ṃ
Err174	5 ۸	۶ ۸ ۶ ۸ 1 ۶ ۸ ۶ ۸ 2 ۶ ۸ ۶ ۸ 3 ۶ ۸ ۶ ۸ ۸ Ω ╟ ṃ
Err175	6 ۸	۶ ۸ ۶ ۸ 1 ۶ ۸ ۶ ۸ 2 ۶ ۸ ۶ ۸ 3 ۶ ۸ ۶ ۸ ۸ Ω ╟ ṃ
Err176	7 ۸	۶ ۸ ۶ ۸ 1 ۶ ۸ ۶ ۸ 2 ۶ ۸ ۶ ۸ 3 ۶ ۸ ۶ ۸ ۸ Ω ╟ ṃ

Err178	8 ۷	╟ ṃ 1 ۷ ۷ ۲ ۷ 2 ۷ ۷ ۋ 3 ۷ ۷ ۷
Err180	1 ۷	╟ ṃ 1 ۷ ۷ ۲ ۷ 2 ۷ ۷ ۋ 3 ۷ ۷ ۷
Err181	2 ۷	╟ ṃ 1 ۷ ۷ ۲ ۷ 2 ۷ ۷ ۋ 3 ۷ ۷ ۷
Err182	3 ۷	╟ ṃ 1 ۷ ۷ ۲ ۷ 2 ۷ ۷ ۋ 3 ۷ ۷ ۷
Err183	4 ۷	╟ ṃ 1 ۷ ۷ ۲ ۷ 2 ۷ ۷ ۋ 3 ۷ ۷ ۷
Err184	5 ۷	╟ ṃ 1 ۷ ۷ ۲ ۷ 2 ۷ ۷ ۋ 3 ۷ ۷ ۷

Err185	6 ϟ ϟ	ḿ ╟ ϟ ϟ 1 ϟ ϟ 2 ϟ ϟ Ὸ 3 ϟ ϟ ⅄
Err186	7 ϟ ϟ	ḿ ╟ ϟ ϟ 1 ϟ ϟ 2 ϟ ϟ Ὸ 3 ϟ ϟ ⅄
Err187	8 ϟ ϟ	ḿ ╟ ϟ ϟ 1 ϟ ϟ 2 ϟ ϟ Ὸ 3 ϟ ϟ ⅄
Err190	1 ⅄ ϟ ϟ	ḿ ϟ ϟ ⅄ ϟ ϟ ⅄ ⅄ ⅄ ⅄ ϟ ϟ
Err191	2 ⅄ ϟ ϟ	ḿ ϟ ϟ ⅄ ϟ ϟ ⅄ ⅄ ⅄ ⅄ ϟ ϟ
Err192	3 ⅄ ϟ ϟ	ḿ ϟ ϟ ⅄ ϟ ϟ ⅄ ⅄ ⅄ ⅄ ϟ ϟ
Err193	4 ⅄ ϟ ϟ	ḿ ϟ ϟ ⅄ ϟ ϟ ⅄ ⅄ ⅄ ⅄ ϟ ϟ
Err194	5 ⅄ ϟ ϟ	ḿ ϟ ϟ ⅄ ϟ ϟ ⅄ ⅄ ⅄ ⅄ ϟ ϟ

Err195	9	ṃ
Err196	7	ṃ
Err197	8	ṃ
Err200		ṃ
Err201		
Err202		
Err203		
Err204		
Err205		
Err206		
Err207		
Err208		

Err209	╟ Ω̃ ژ	
Err210	╟ Ω̃ ژ	
Err211	╟ ژ	
Err212	╟ Ω̃ ژ	
Err213	╟ ╟ ژ	
Err214	╟ ╟ ژ	
Err215	╟ ╟ ژ	
Err216	╟ ژ	
Err217	╟ ژ	
Err218	╟ ژ	
Err219	╟	╟ ṃ ╟ جھ 2 0 1 ﺑﺞ ﺍ ﺩﺮ ﺍ ╟ جھ ╟ ╟ ╟ ﺍ ╟
Err220	,	╟ جھ ﺑﺞ ﺍ ╟ æ ṃ ╟ جھ ﺍ ´ ╟
Err221	,	Ÿ ╟ Ω̃ ﺑﺞ ﺍ 1 ╟ جھ g ﺍ

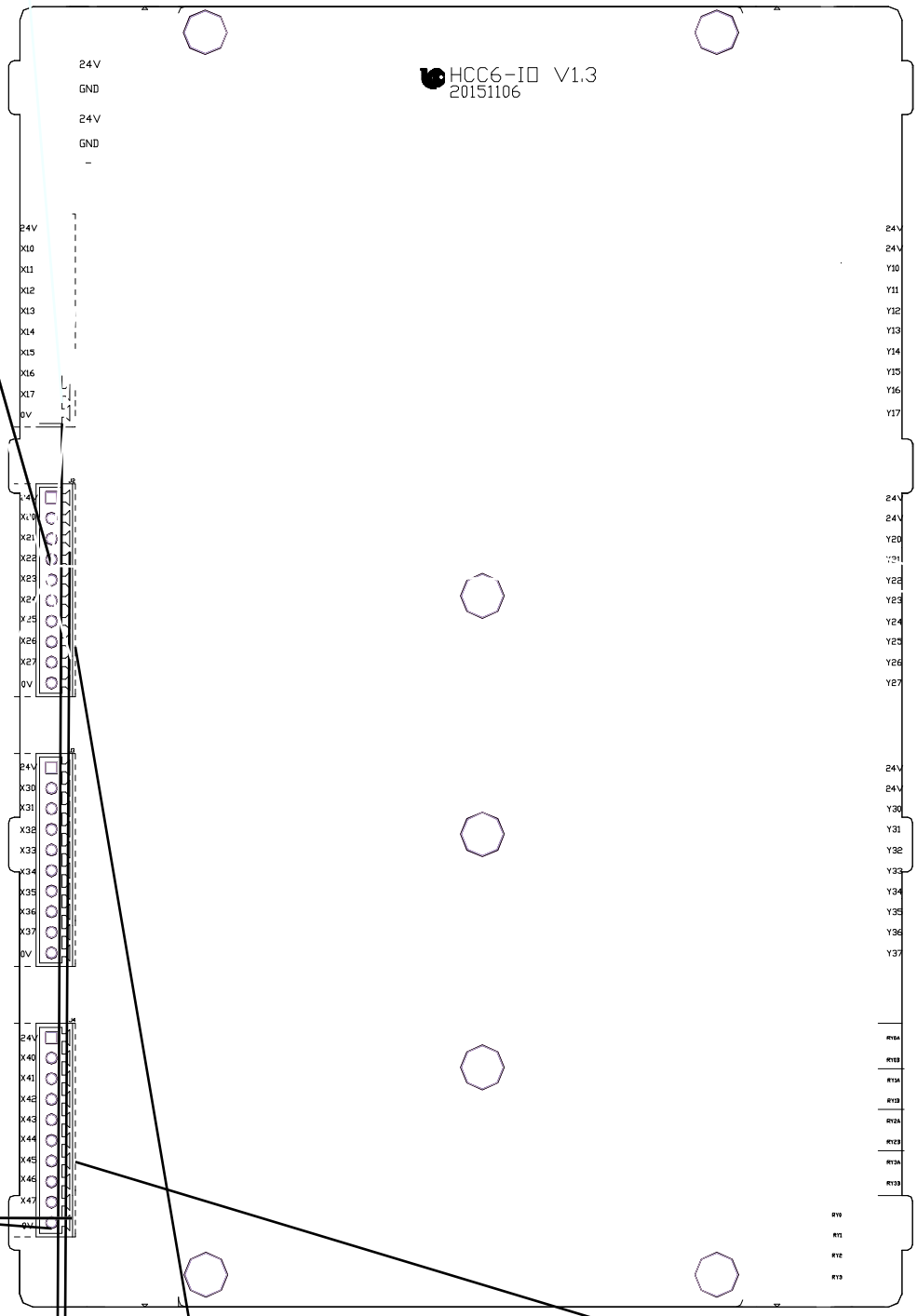
Err223	⅄ ⅄⅄	⅄ ⅄⅄ ⅄
Err300	⅄	m
Err500	1	
Err501	2	
Err502	3	
Err503	4	
Err504	5	
Err505	6	
Err506	7	
Err507	8	
Err510	1 z ă	n n
Err511	2 z ă	n n
Err512	3 z ă	n n
Err513	4 z ă	n n
Err514	5 z ă	n n
Err515	6 z ă	n n
Err516	7 z ă	n n
Err517	8 z ă	n n
Err520	1 z ă	n n
Err521	2 z ă	n n
Err522	3 z ă	n n
Err523	4 z ă	n n
Err524	5 z ă	n n
Err525	6 z ă	n n
Err526	7 z ă	n n

Err527	8 z ă	מ מ
Err530	1 ⅄ Ḷ	⅄ ⅄ ע ⅄
Err531	2 ⅄ Ḷ	⅄ ⅄ ע ⅄
Err532	3 ⅄ Ḷ	⅄ ⅄ ע ⅄
Err533	4 ⅄ Ḷ	⅄ ⅄ ע ⅄
Err534	5 ⅄ Ḷ	⅄ ⅄ ע ⅄
Err535	6 ⅄ Ḷ	⅄ ⅄ ע ⅄
Err536	7 ⅄ Ḷ	⅄ ⅄ ע ⅄
Err537	8 ⅄ Ḷ	⅄ ⅄ ע ⅄
Err2048	I0 فخ سم	ṃ
Err4095	I0 فخ سم ɱ ⅄ 3583	ṃ
Err5000		ṃ
Err10000		ṃ

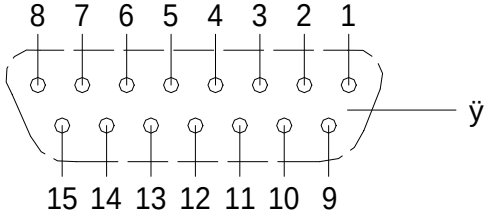
7 电路板端口定义

7.1 ∧

7.2 I/O N


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
RY0
RY1
RY2
RY3

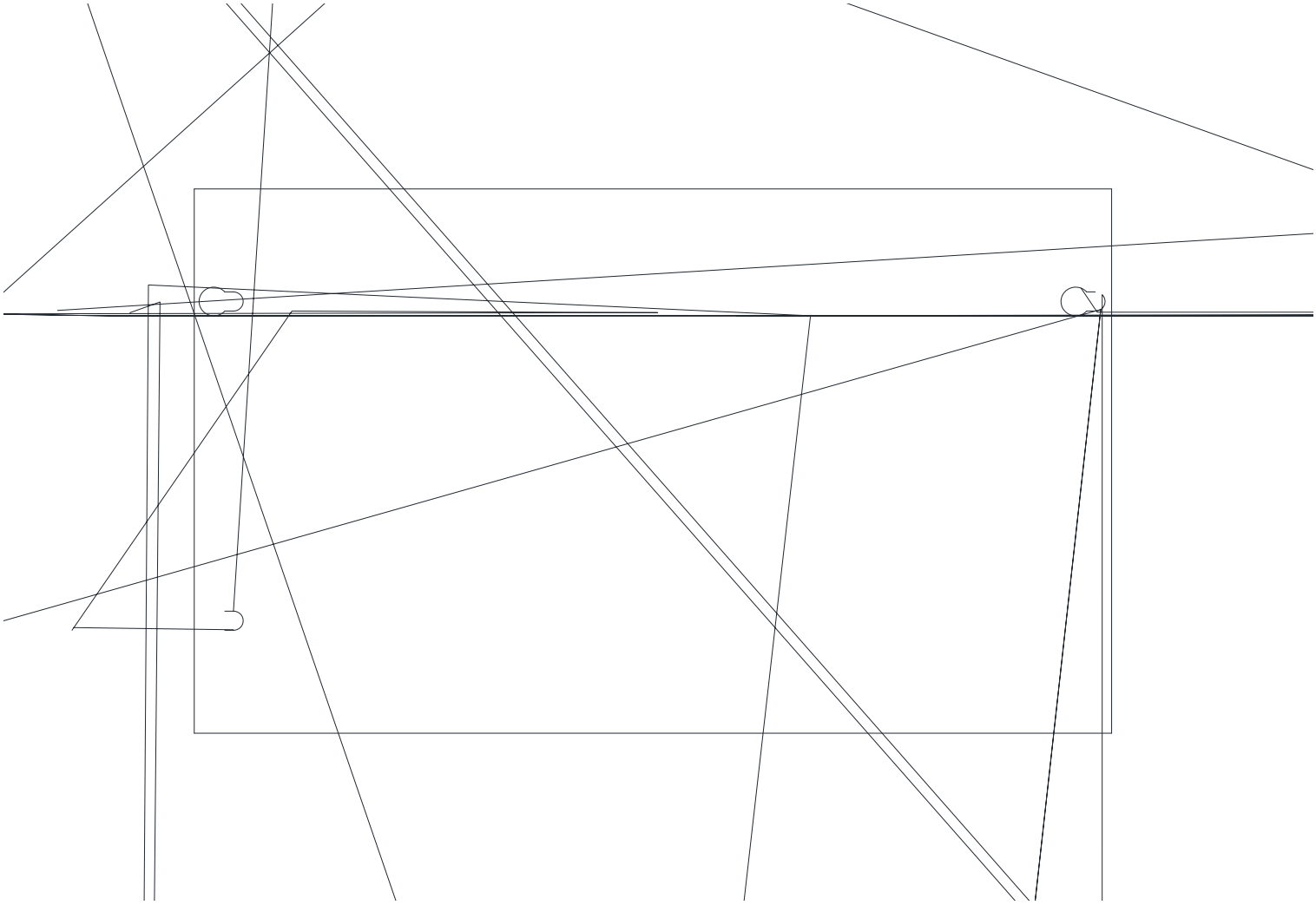
7.3 m ╟ ⅄



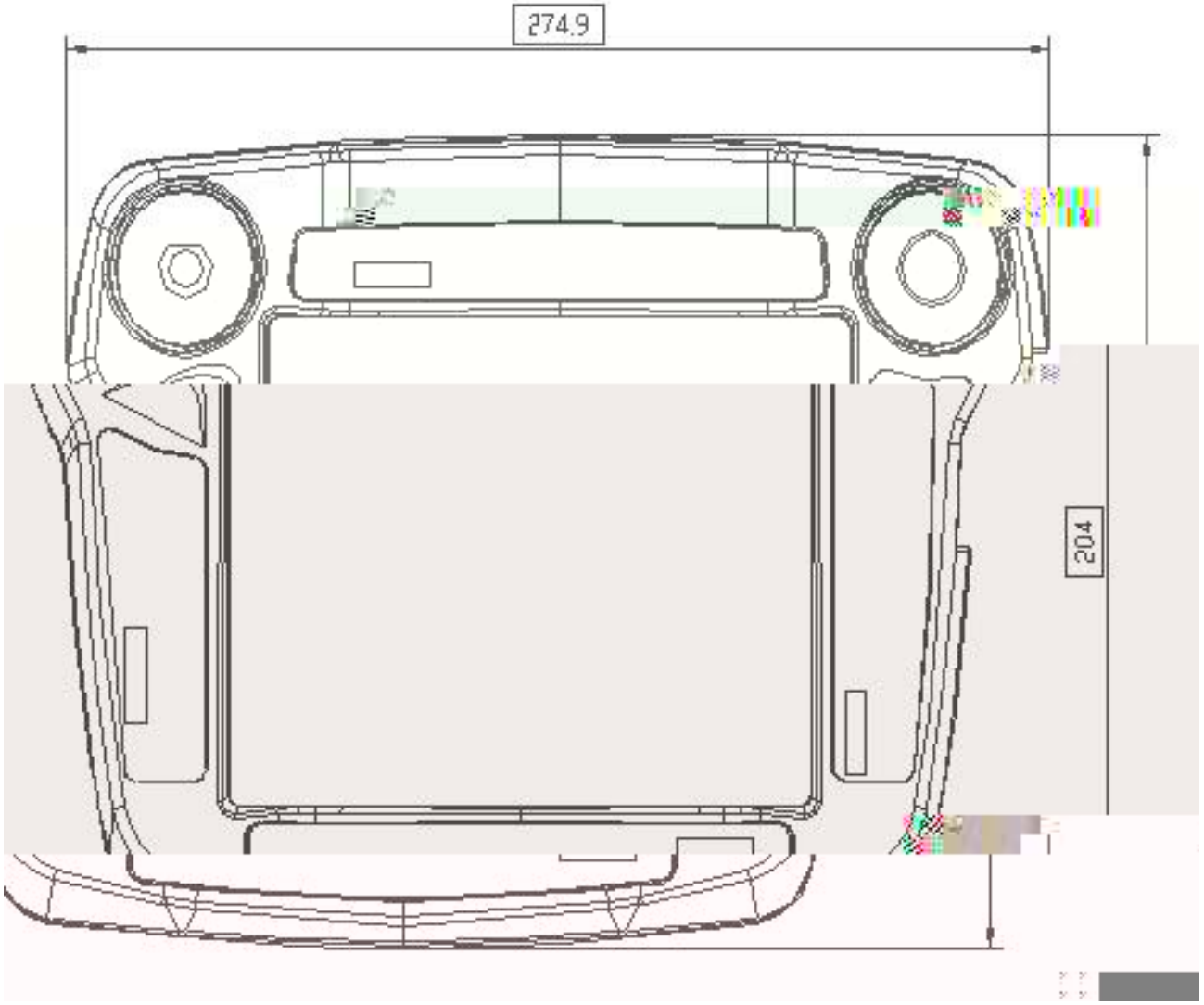
⅄		⅄	

8 尺寸图

8.1 في



8.2 لا في



10 接线图

10.1 m ⅎ ⅋

8 Æ ʒ m Æ 8 ʒ ă ص ă ∩ ⅎ

ă ă m ╟ ɹ ⅋ ⅎ

10.1.1 m G R

⅋	⅋ ɾ	ḣ
	8	
	ʒ ă ώ	
	لي ʒ ă	
	لي ă	

5 m ╟ ɹ

| | | |

10.1.2 ɯ G R

ɤ ɤ ǁ ɯ -

	ɤ ɤ	ɤ
	8	
	ɤ ɤ 0 ll	
	ǀ	
	ǀ	
	ǂ ǎ	
	ɤ ǎ̈	
	ll ǎ̈	

ɤ ǁ ɯ -

ɤ ɤ ǁ ɯ			ɤ 8		
ɤ ɤ	ɤ ɤ	ɤ	ɤ ɤ	ɤ ɤ	ɤ
ǂ ǎ ɷ			ǎ		
ǂ ǎ ɷ			ǎ ɤ		
ǎ			ɷ ǎ ɤ		
ǎ			ɷ ǎ ɤ		
ǎ			ɷ ǎ ɤ		
			ɯ		
			ɤ ǁ ɯ		
			0		
G ɯ			G ɯ		
ɤ ǁ 8					

ɯ ǁ ɤ

U			ɤ ǁ ɯ

ν Ώ 8 .. صم

ν ثن Ш صم فخ سم

.

Ώ ν ąΏ Ώ

ν Ά ‖ν , ν ν جم đ ή