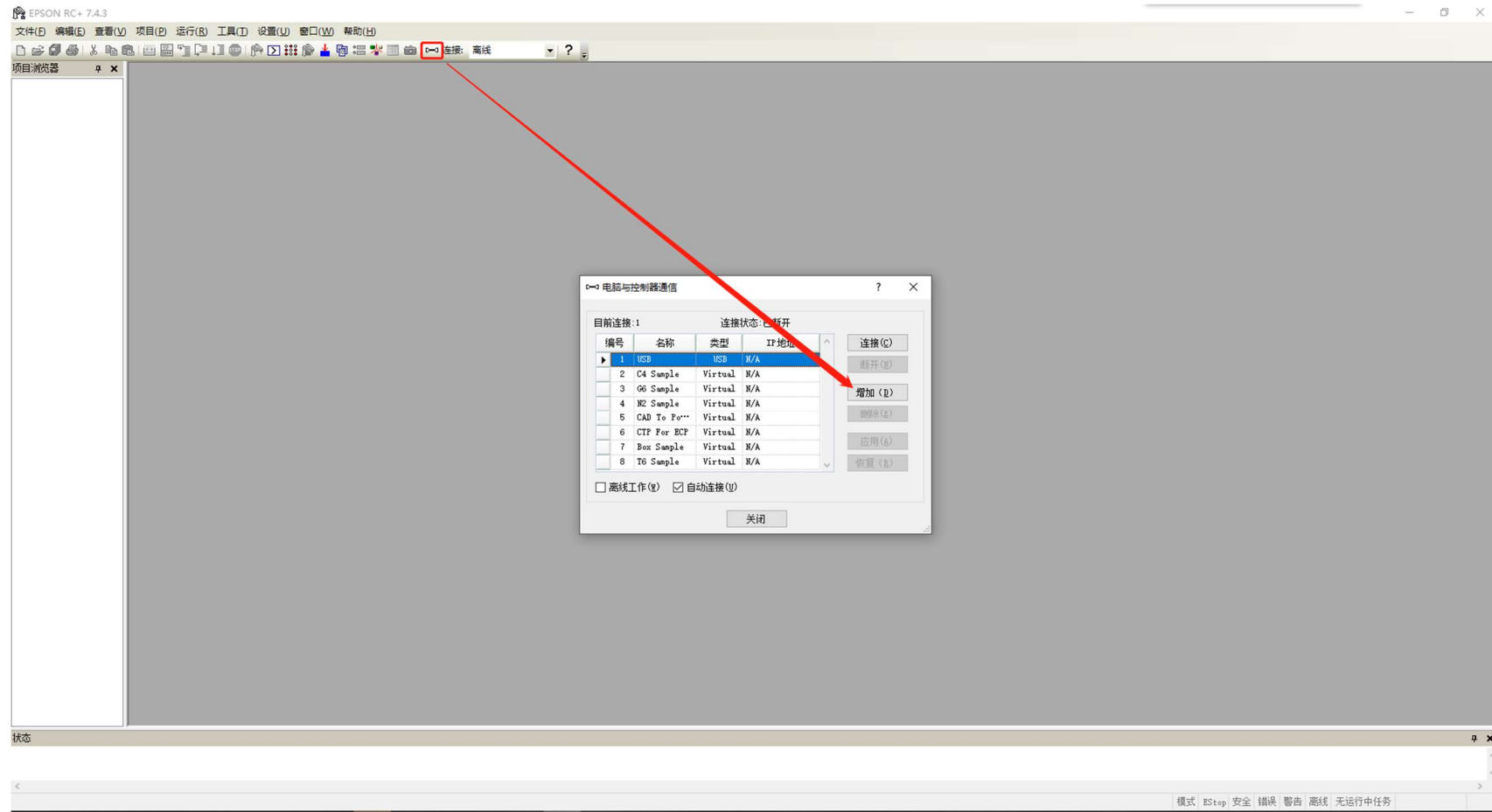
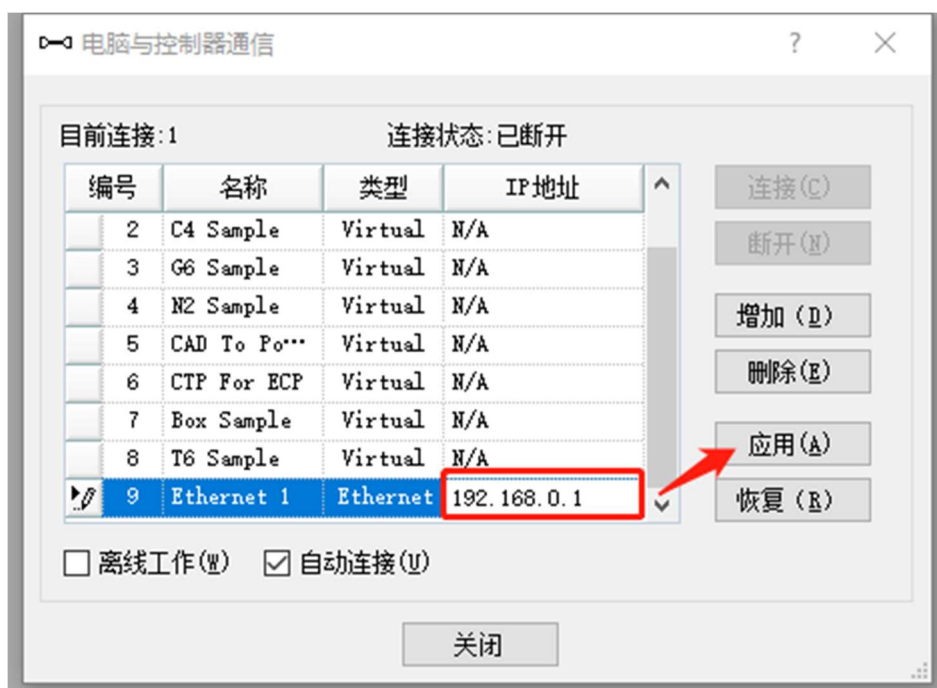
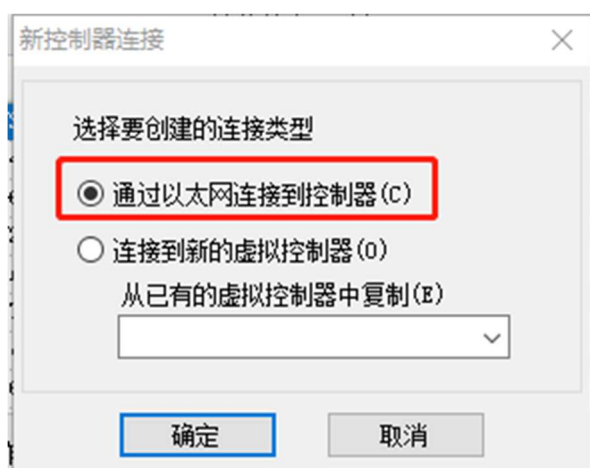


先将电脑网口 IP 设置为 192.168.0.2 掩码 255.255.255.0 网关不用管

机器触摸屏中先停止对应的机械手再连接机械手，弹出的窗口选择第二个我要退出运行模式 进行调试 不要选监视模式

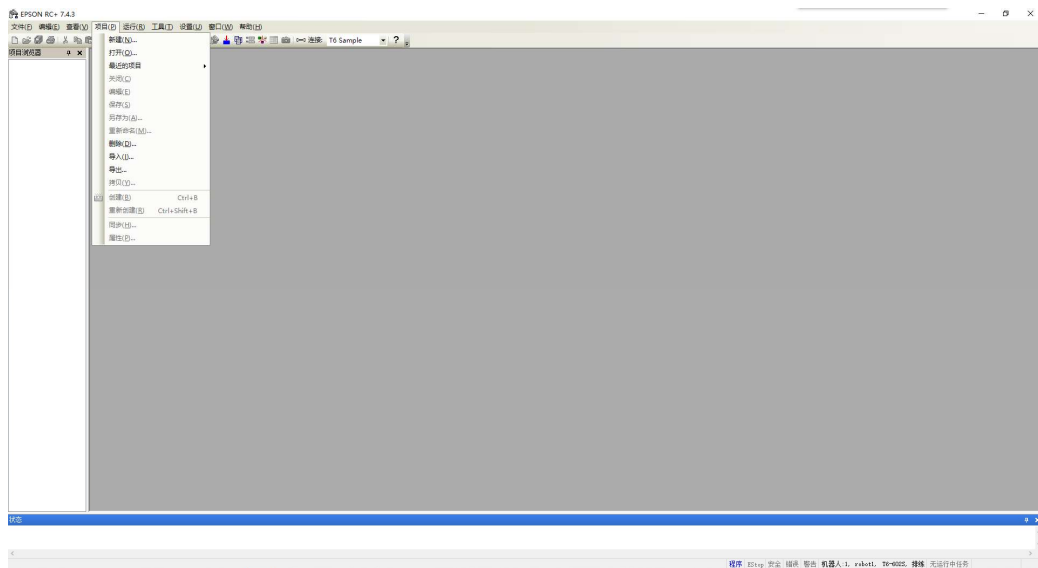
打开软件后增加连接方式





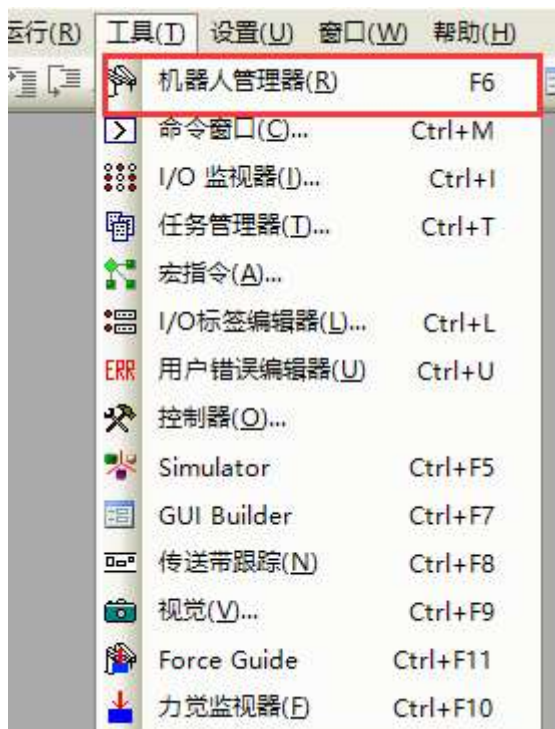
点击应用后，然后点击连接

从菜单点击 项目(P) - 导入

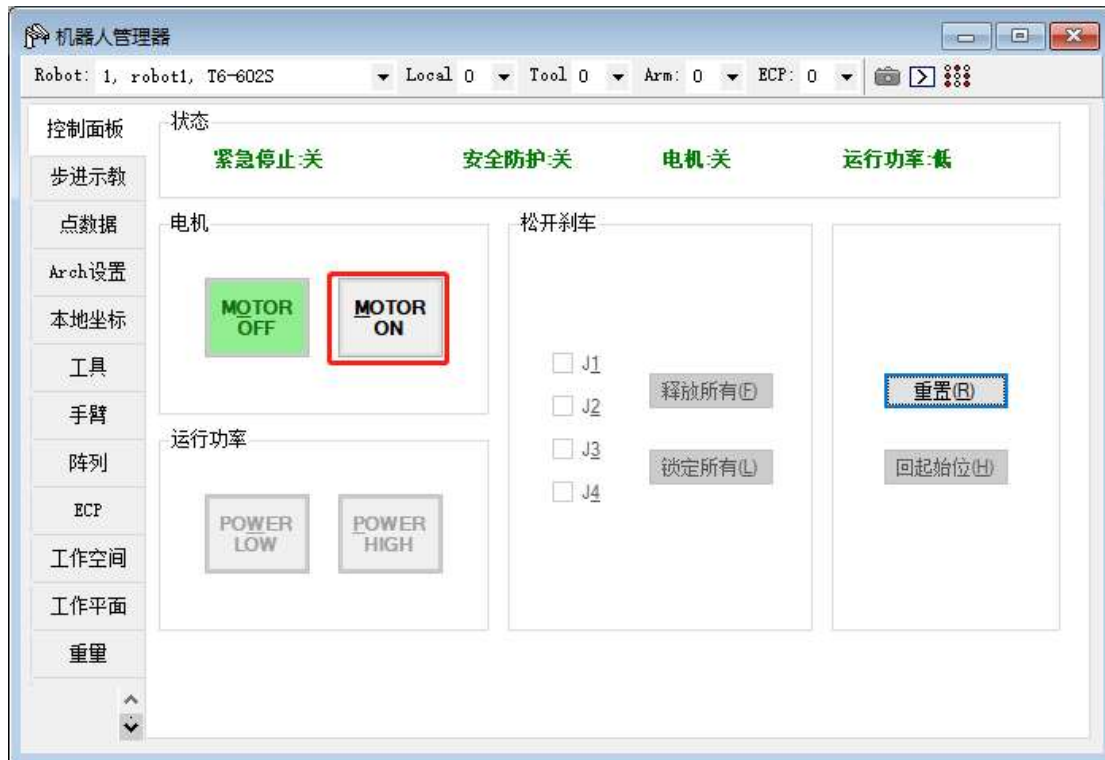




然后点击下一个，文件名默认不用改 最后点导入
在顶部 工具 (T) 选择机器人管理器

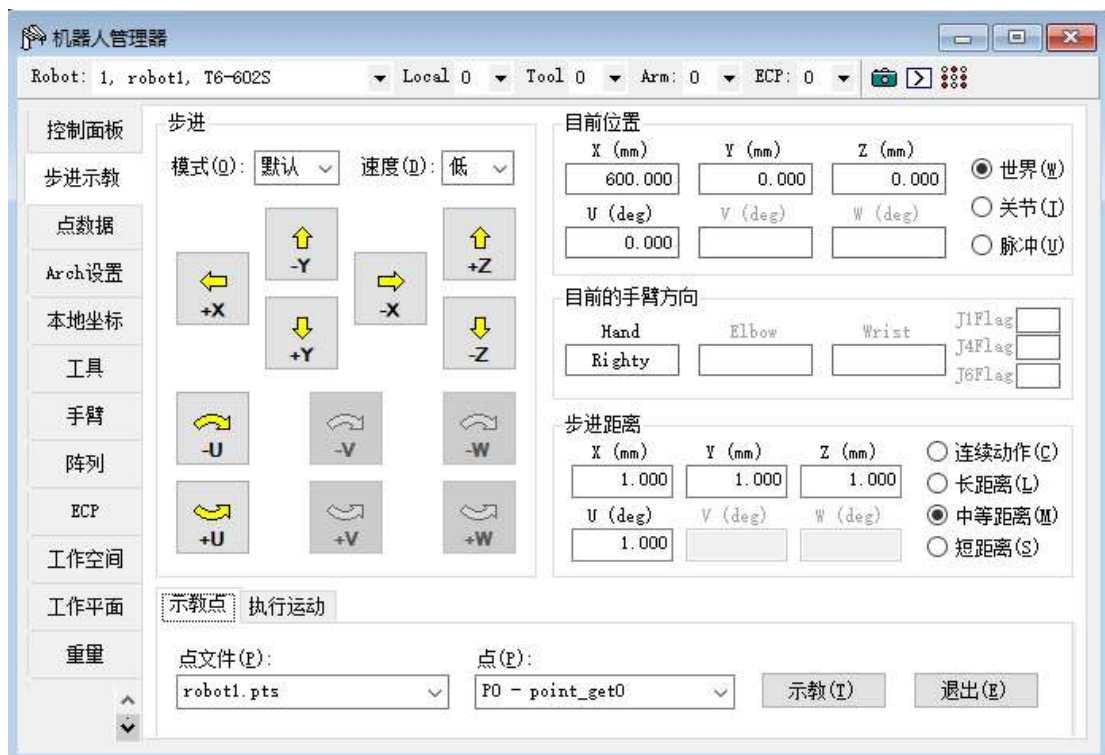


打开操作界面如下图



1 如果电机是关闭的状态 按 MOTOR ON 打开电机,若有故障 点击重置
松开刹车只有在电机处于打开的状态可以选择释放所有, 然后可以用手挪动位置, 特别注意
上下轴只有释放所有 且按住机器人顶部按钮才可以按下去。最后记得点击锁定所有

2 点击左侧步进示教进入调整界面



箭头为调整机械手对应轴位置的按钮。

示教点

执行运动

命令(A):

目标(U):

+Z:

LimZ:

Jump

P0 - point_get

0

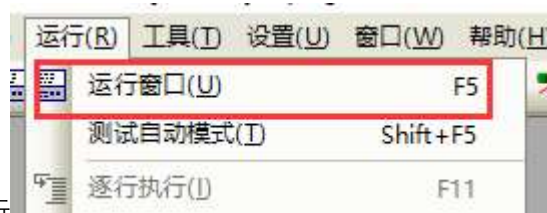
0

执行(X)

☐ 使用LJM (最少关节动作)

P0 – point_get0 为取料点 P1 – point_put0 为放料点

点执行 将跳转至对应位置 如果不准确 通过箭头调整位置 右下有四个模式 可以选择连续动作 按住按钮连续动作，调整完成后点击示教点 对刚刚调整好的位置进行存储 注意不要选错点位了



修改好后点击重新创建，然后点击运行

然后点击激活外部 IO 触摸屏中点击启动进行运行