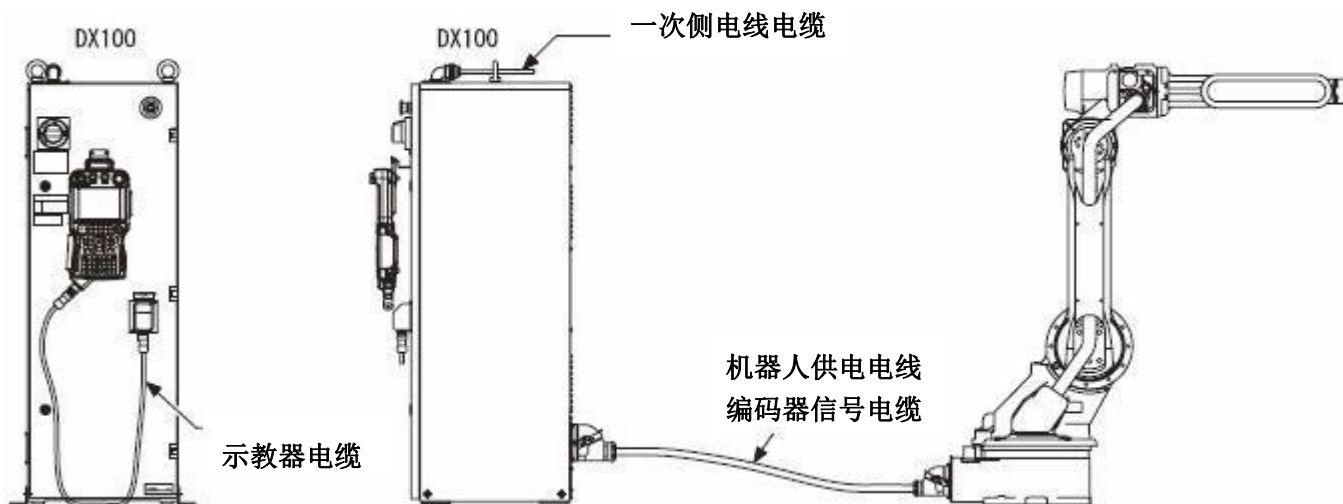


2. 机器人基本操作

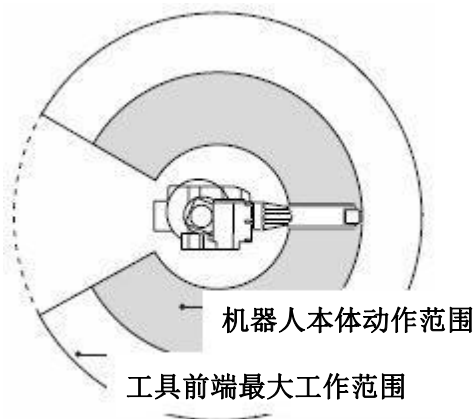
2-1. 电源投入/切断

2-1-1. 注意事项：

确认机器人电源(三相 AC220V)及制御盘 DX1000 与机器人本体间接线是否就绪，基本配接线示意图如下所示：



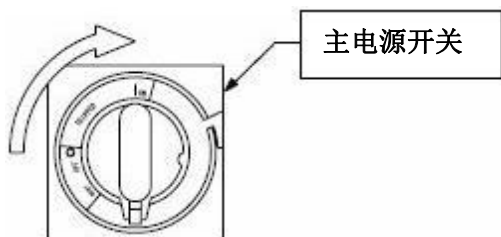
确认动作范围内无干涉情形，人员应保持于安全距离外进行操作，并随时注意机器人动态。



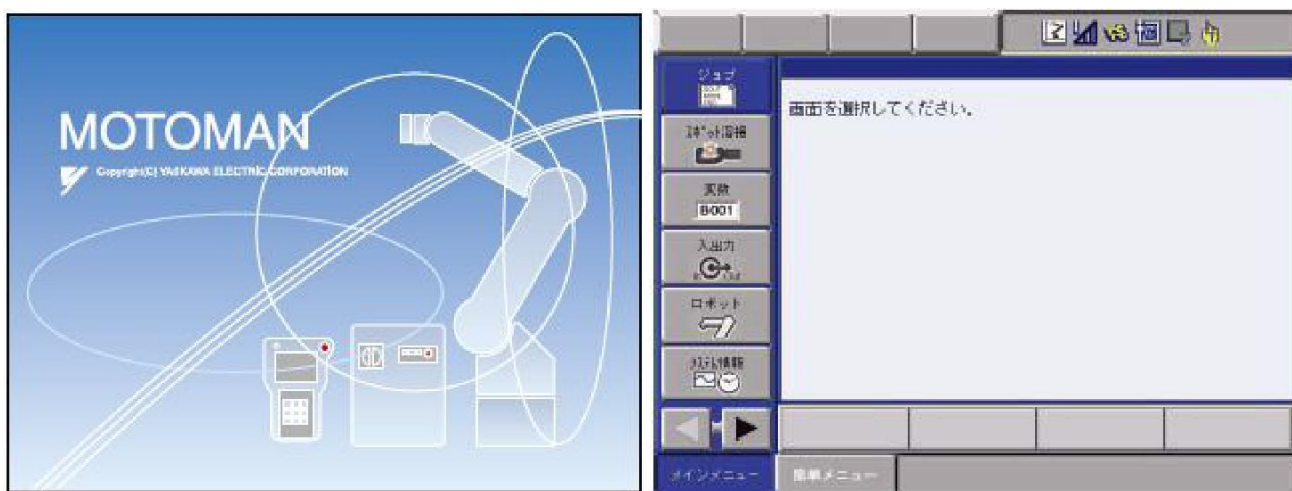
确认安全栅栏、紧急停止开关等安全开关是否正常。

2-1-2 电源投入：

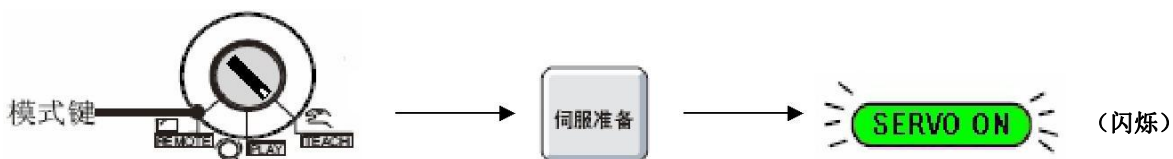
1. 顺时针方向旋转开启控制盘 DX100 盘面上主电源开关。



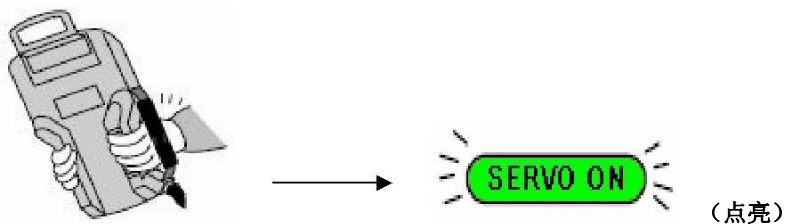
2. 主电源开启后，系统会进行载入及自我诊断作业，待开机程序完成后会显示初期画面。



3. 将模式切换至 TEACH（教示模式），并且按下[伺服准备]键，此时[SERVO ON]指示灯应为闪烁点灭状态，代表机器人已经准备就绪。

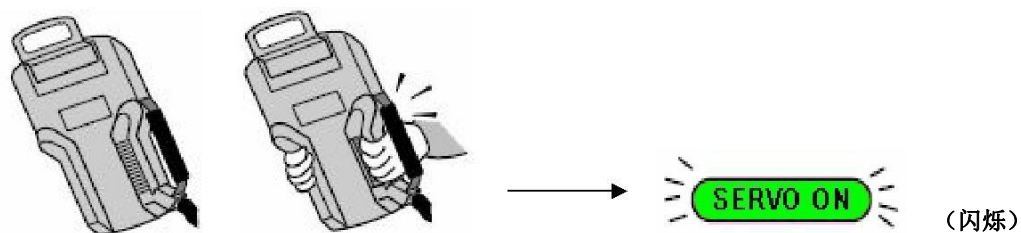


4. 轻按并保持 P.P. 背面[安全开关]，此时[SERVO ON]变为亮灯状态，代表机器人伺服电源已经接通，可以开始进行手动操作。



2-1-3 电源切断:

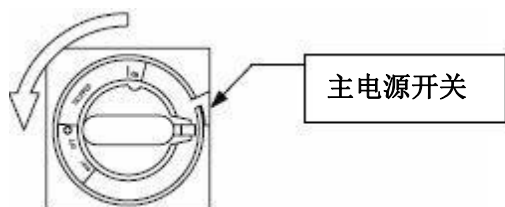
1. 放开或重压 P.P. 背面[安全开关], 此时[SERVO ON]指示灯回复到闪烁状态, 代表伺服电源中断, 机器人会停止动作。



2. 按下 P.P. 盘面右上角紧急停止开关, 此时[SERVO ON]指示灯熄灭, 代表已切断伺服电源。

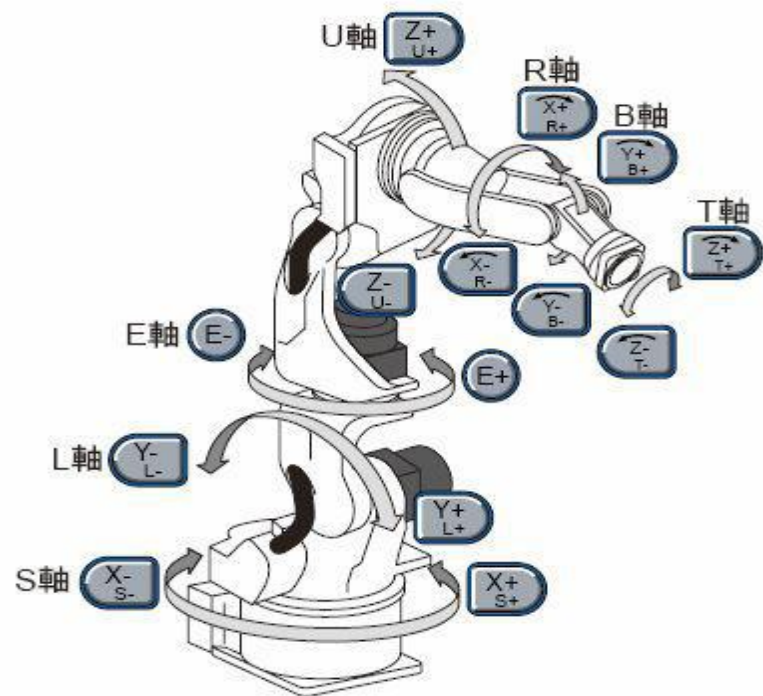


3. 逆时针旋转关闭控制盘 DX100 盘面上主电源开关, 已关闭机器人电源。



2-2 关节坐标系手动操作

关节坐标系是以[轴操作键]，控制机器人相对应的各轴关节单独进行动作，如果机器人没有对应的轴或关节，该键则不起作用。



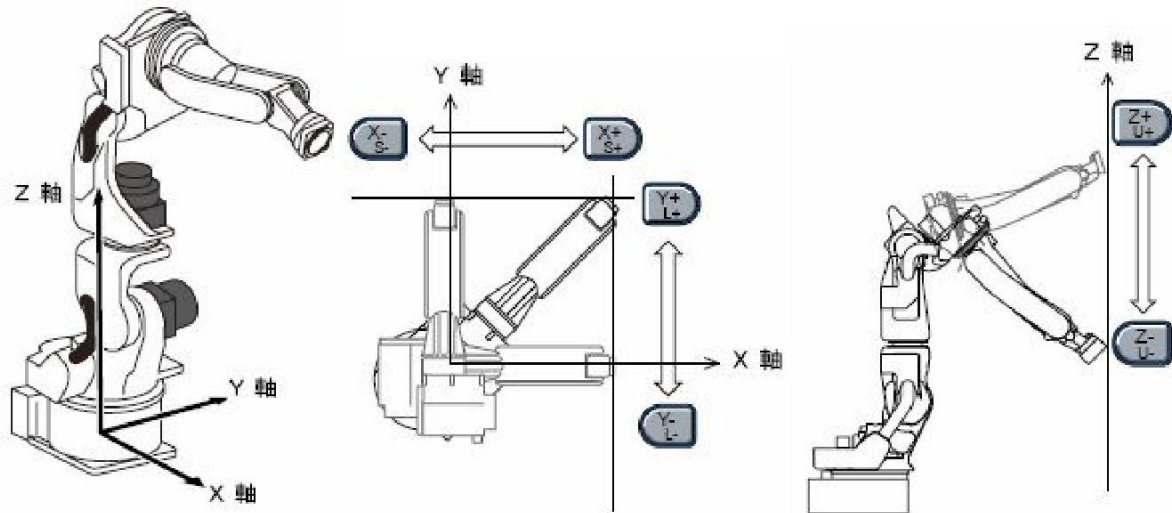
各轴操作键动作对应表：

轴名称		轴操作键	动作
基本轴	S 轴	X-S- X-S+	本体左右回转。
	L 轴	Y-L- Y-L+	下臂前后摆动。
	U 轴	Z-U- Z-U+	上臂上下运动。
腕部轴	R 轴	X-R- X-R+	手腕旋转。
	B 轴	Y-B- Y-B+	手腕上下运动。
	T 轴	Z-T- Z-T+	手腕前端旋转。
	E 轴	E- E+	下臂旋转。

* 同时按下二个不同轴的操作键，可进行二轴同步运动。

但是同时按下同一轴相反方向的操作键，所有轴都不会动作。

2-3 直角坐标系手动操作直角坐标是以本体 X、Y、Z 三轴坐标为基准做平行运动，动作时各轴会相互调连动，以达到使用者指定的位置。



各轴操作键动作对应表：

轴名称		轴操作键	动作
基本轴	X 轴	 	X 轴方向平行移动。
	Y 轴	 	Y 轴方向平行移动。
	Z 轴	 	Z 轴方向平行移动。
腕部轴		腕部轴动作时控制点保持不动。	