

## 1-3 教導盒認識與 JOG 基本操作

### 內容

一、控制器面板 O/P 與教導盒 T/P .....	2
(一)、圖(1)O/P(控制器面板)、圖(2)T/P(教導盒)畫面.....	2
(二)、教導盒 T/P 目錄.....	4
(三)、T/B 預備動作.....	5
(四)、JOG 動作.....	5
(五)、JOINT、XYZ、TOOL、3-AXIS、CYLNOR JOG 模式選擇流程.....	5
(六)、HAND OPEN/CLOSE .....	7
(七)、Aligning the Hand(對齊 HAND) .....	7
(八)、警報復歸與程式重置 .....	8

## 一、控制器面板 O/P 與教導盒 T/P

(一)、圖(1)O/P(控制器面板)、圖(2)T/P(教導盒)畫面

圖 ( 1 )



圖 ( 2 )

### 2.1 Operation panel (O/P) functions (1) Description of the operation panel button

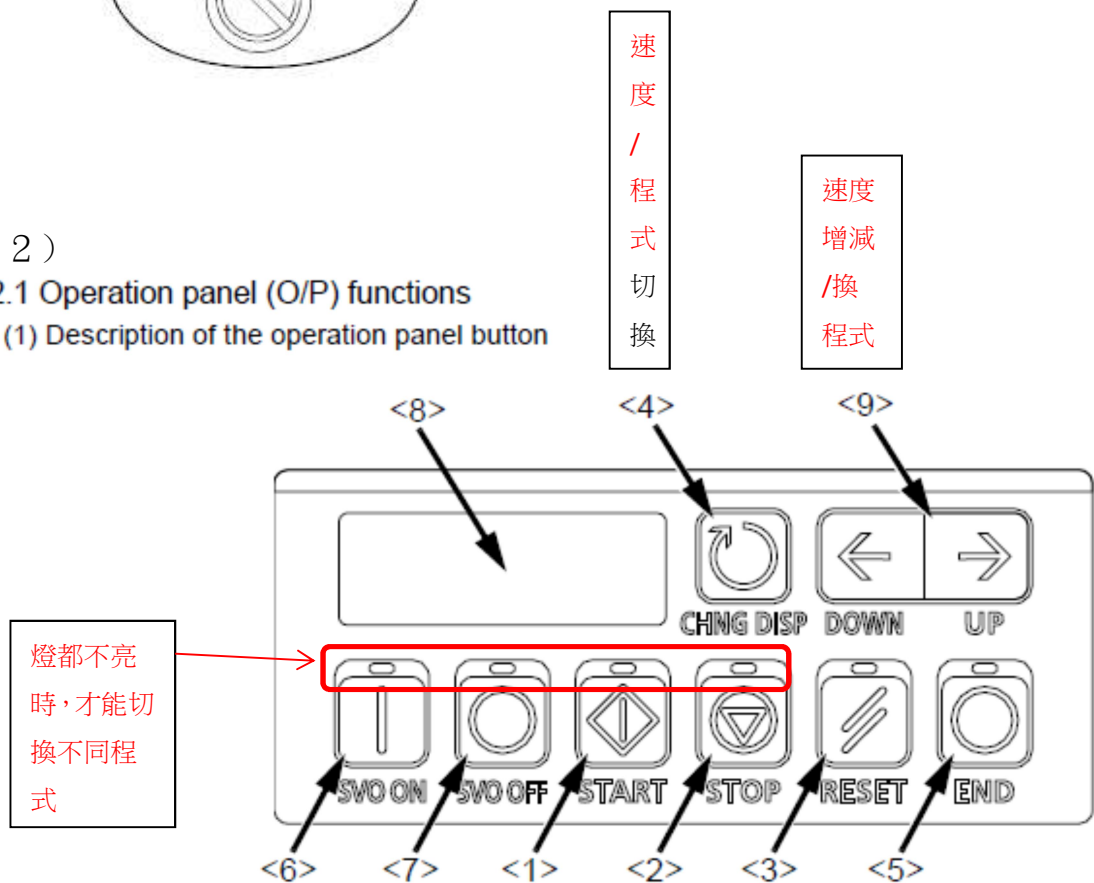


Fig.2-1:Operation panel

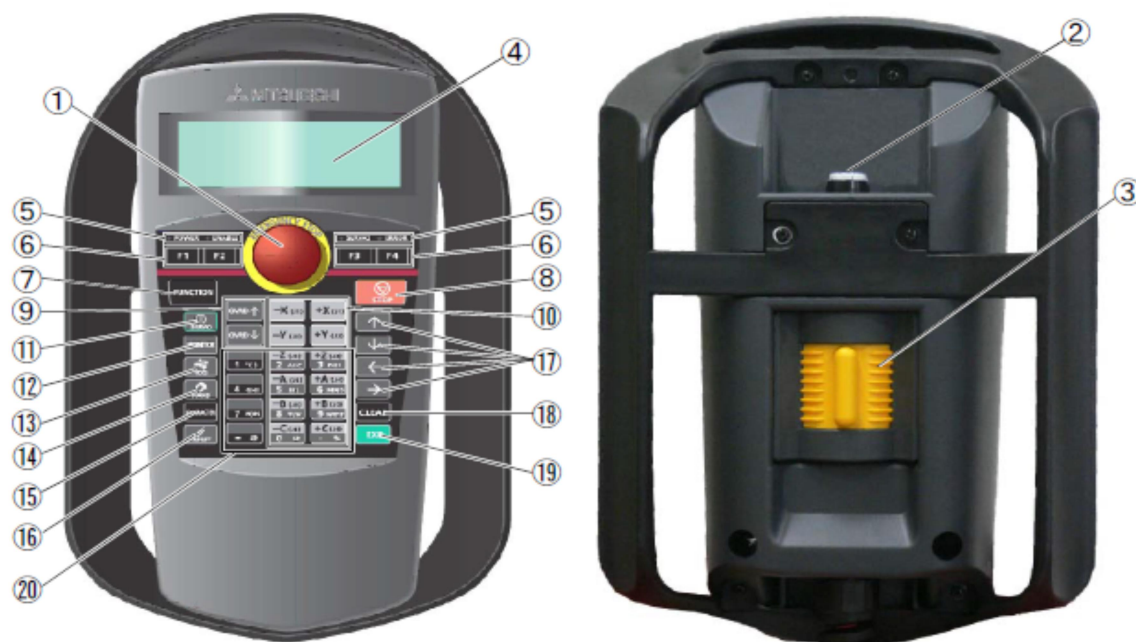
伺服馬達 ON	伺服馬達 OFF	程式 啟動	程式 停止	復歸	結束 程式
可程 式設 定					做完 一個 循環

圖 ( 3 )

## 2.2 Teaching pendant (T/B) functions

This chapter explains the functions of R32TB/R33TB (optional).

### (1) Function of each key



## (二)、教導盒 T/P 目錄

詳細操作參考檔案 FILE : RV-2FB-D / ROBOT 範例 / 教導盒與指令 bfp-a8869k.pdf P28 之  
SCREEN TREE

### Menu screen

<MENU>

- |              |               |
|--------------|---------------|
| 1. FILE/EDIT | 2. RUN        |
| 3. PARAM.    | 4. ORIGIN/BRI |
| 5. SET/INIT. | 6. ENHANCED   |

### 1. File/Edit menu screen

<FILE/EDIT>			1/20	Rem
1	08-04-24	17:20:32		
2	08-04-24	14:56:08		
A1	08-04-24	13:05:54		
B1	08-04-24	13:05:54		

### 2. Run menu screen

<RUN>

- |              |             |
|--------------|-------------|
| 1. CHECK     | 2. TEST RUN |
| 3. OPERATION |             |

### 3. Parameter screen

<PARAMETER>		NAME (
		ELE( )
DATA		
(		

### 4. Origin/Brake screen

<ORIGIN/BRAKE>

- |           |          |
|-----------|----------|
| 1. ORIGIN | 2. BRAKE |
|-----------|----------|

### 5. Set/Initialize screen

<SET/INITIALIZE>	
1. INITIALIZE	2. POWER
3. CLOCK	4. VERSION

### 6. ENHANCED

<ENHANCED>	
1. SQ DIRECT	2. WORK COORI

### (三)、T /B 預備動作

1. 圖 ( 1 ) O/B MODE 置於 MANUAL
2. 按下 T/B (2)ENABLE/DISABLE SWITCH、燈亮

### (四)、JOG 動作

#### 1. J O G 模式選擇

(1)操作流程參考檔案 FILE : RV-2FB-D / ROBOT 範例 / 教導盒操作流程

(1) ( 開始畫面 → JOG )

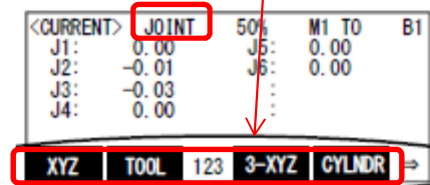
(2)按 JOG (T/B(13)) → 按 F1、F2、F3、F4 做 JOG 模式選擇

JOINT JOG、XYZ JOG、TOOL JOG、3-AXIS XYZ JOG、CYLNDER JOG、WORK 模式

(用 FUNCTION 鍵換頁)

(4)軸的參考檔案：D：\ ROBOT 範例 \ JOG 軸的定義

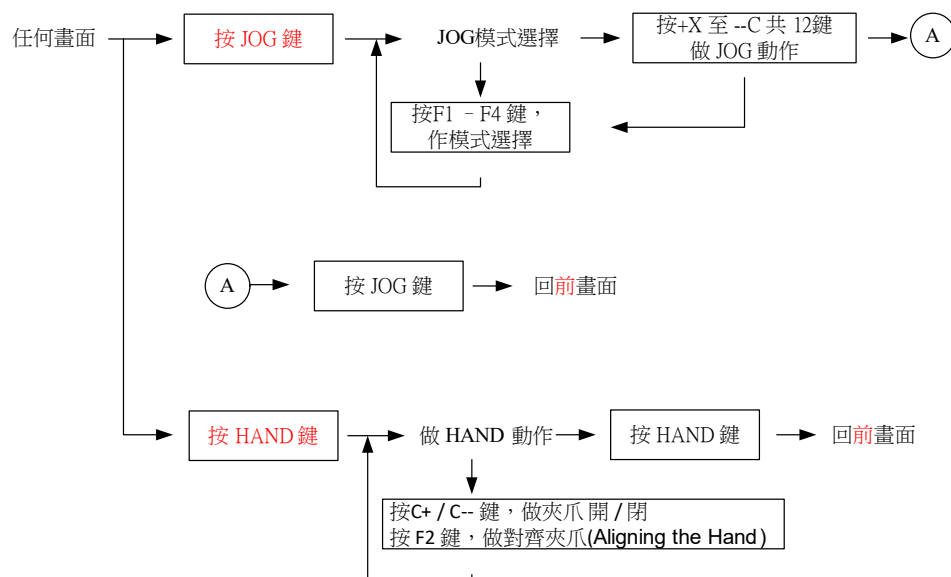
目前模式 選擇模式 (按 F1 – F4 選擇)



### (五)、JOINT、XYZ、TOOL、3-AXIS、CYLNOR JOG 模式選擇流程

詳細操作參考檔案 FILE : RV-2FB-D / ROBOT 範例 / 教導盒與指令 bfp-a8869k.pdf P28

JOINT、XYZ、TOOL、3-AXIS、CYLNOR JOG模式選擇



## 2. SERVO-ON

1. 向左或右 **按住** enable switch T/B(3) ,  
按 servo (T/B(11) )鍵(需等等) , servo 燈亮(T/B(5) )
2. 放開 enable switch 則 servo-off , 燈滅

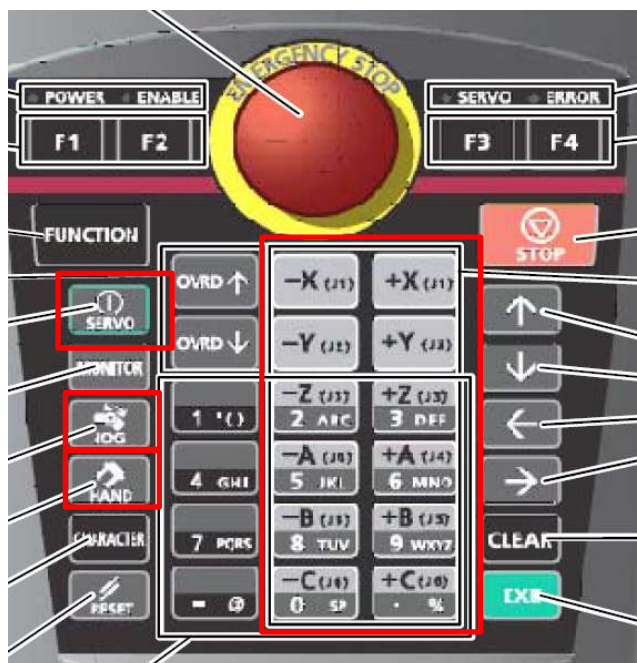
## 3. 速度調整

按 T/B(9)之 OVRD ↑ 鍵與 OVRD ↓ 增減速度

[OVRD↑] key ----- [OVRD↓] key								
LOW	HIGH	3%	5%	10%	30%	50%	70%	100%

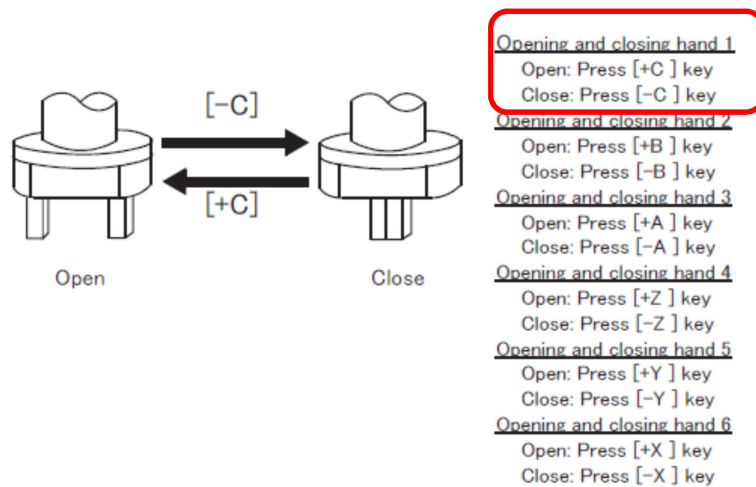
	JOINT jog	TOOL, XYZ jog
LOW	0.01 deg.	0.01 mm
HIGH	0.10 deg.	0.10 mm

## 4. 坐標軸的動作



## (六)、HAND OPEN/CLOSE

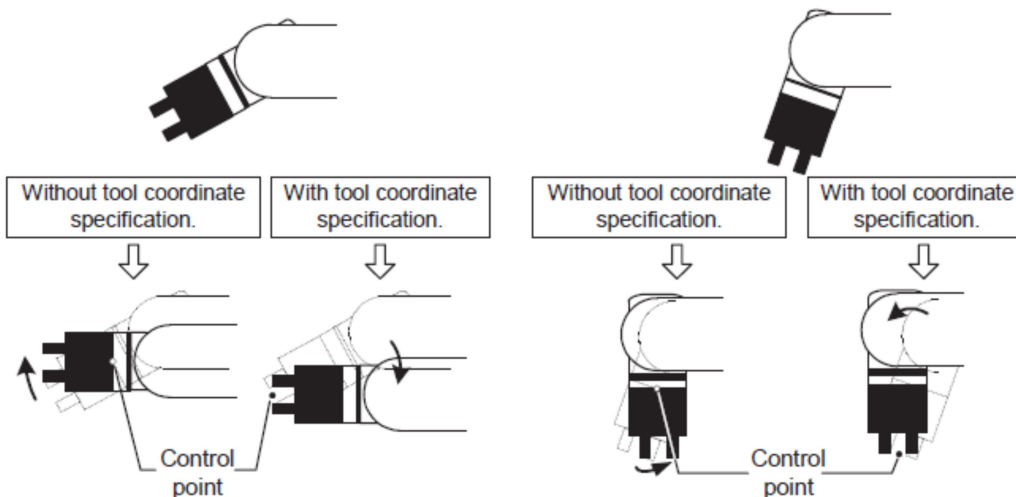
按 HAND 鍵 T/B (14) ，，目前為 + C (OPEN) / -- C(CLOSE)



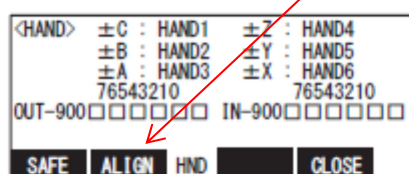
OUT-900 to OUT-907	7	6	5	4	3	2	1	0
Open/Close	Close	Open	Close	Open	Close	Open	Close	Open
Hand number	4		3		2		1	

IN-900 to IN-907	7	6	5	4	3	2	1	0
Input signal	907	906	905	904	903	902	901	900

## (七)、Aligning the Hand(對齊 HAND)



按 HAND 鍵 T/B (14) ，按 F2 (要 SERVO-ON)



#### (八)、警報復歸與程式重置

1. **警報**重置：按 RESET 鍵(注意問題是否解決、緊急開關是否復歸)
2. **程式**重置：按 RESET 鍵 + EXE 鍵