

Индекс

Символы

\$LDC_LOADED 60

А

АВАРИЙНЫЙ ОСТАНОВ 14

Администратор 199

Активация распознавания столкновения в формуляре Inline 150

Архивирование 113

Б

Безопасный останов 0 25

Безопасный останов 1 26

Безопасный останов 2 26

Безопасный останов STOP 0 25

Безопасный останов STOP 1 26

Безопасный останов STOP 2 26

Безопасный останов, внешний 19

Безопасный рабочий останов 25

Бесконечный цикл 227

В

Внешняя автоматика 245, 251

Восстановление 113

Время жизни 213

Вставка 204

Встроенный формуляр 120

Выбор программы 102

Г

глобально 213

Группа пользователей, по умолчанию 199

Д

Данные дополнительной загрузки (пункт меню) 63

Данные нагрузки инструмента 59

Данные нагрузки инструмента (пункт меню) 60

Диалоговое сообщение 22

З

Запросы 233

Запуск программы 102

Запуск программы от ПЛК 245

Защитная дверь 18

И

Изменение смещения для перемещения 151

Изменение, команды перемещения 138

Инициализация 101, 216

Инкремент 34

Информационное сообщение 22

К

Калибровка базы 91

Калибровка инструмента 68

Калибровка, стационарный инструмент 186

Калибровка, управляемая роботом заготовка 188

Карта Dual NIC 261

Каталог 261

Категория останова 0 26

Категория останова 1 26

Категория останова 2 26

Квитируемое сообщение 21

Клавиатура 15

Клавиша клавиатуры 15

Клавиша обратного пуска 15

Клавиша пуска 15

Клавиша СТОП 15

Клавиши перемещения 14

Клавиши состояния 15

Ключевое слово 213

Кнопка аварийного останова 17

Команда перехода 238

Комментарий 202

Контроль выполнения программы 227

Контроль ориентации 132, 138

Конфигурация захвата 175

Конфигурирование внешней автоматки, упражнение 260

Л

Логика, общая информация 153

Логические операции 218

локально 213

М

Манипуляция 218, 219

Менеджер соединений 14

Момент силы 147

Н

Нагрузки на работе 59

О

Объявление 212, 215

Операторы 199

Операции сравнения 218

Описания 211

Основание робота 38

Основная система координат 38

Основные арифметические действия 218

П

Переменная, изменение 222

Переменная, отдельная индикация 222

Переменные 211, 214

Перемещение вручную по осям 31

Перемещение вручную, база 86

Перемещение вручную, инструмент 63

Перемещение вручную, стационарный инструмент 183

Перемещение вручную, универсальное 39

Перемещение осей по отдельности 31

Перемещение CIRC 130
 Перемещение LIN 130
 Перемещение PTP 121
 Переход 233, 238
 По отдельности (пункт меню) 222
 Побитовые операции 218
 Подпрограмма глобальная 205
 Подпрограмма локальная 205
 Подпрограммы 205
 Предварительное выполнение 213
 Приложение 251
 Приоритет 220
 Программа дублирование 112
 Программа переименование 113
 Программа удаление 113
 Программирование вызова подпрограммы 208
 Программирование захвата 172
 Программирование перемещений робота 119
 Программирование, внешняя точка TCP 196
 Программисты 199
 Пространственная мышь 14
 Протокол 115

Р

Распознавание столкновения 137, 146, 150
 Распознавание столкновения (пункт меню) 150, 151
 Распознавание столкновения, внешняя автоматика 149
 Распознавание столкновения, переменная 148
 Распределитель (SWITCH- CASE) 235
 Редактор каталога WorkVisual 262
 Режим интерполяции 126, 137, 150
 Режим пуска в эксплуатацию 45
 Режим работы 23

С

Сглаживание 126, 138
 Сглаживание CIRC 134
 Сглаживание LIN 134
 Сглаживание PTP 123
 Сингулярность 130
 Система безопасности робота 17
 Система защиты оператора 18
 Система координат 38
 Система координат инструмента 38
 Система координат фланца 38
 Сокращения 261
 Сообщение о состоянии 21
 Сообщение об ожидании 22
 Сообщения 21
 Стандартные функции 219
 Стационарный инструмент, перемещение вручную 183

Т

Точка запястья 130, 131

У

Ударный момент 147
 Универсальная система координат 38
 Управление захватом 171
 Упражнение, выполнение программ робота 109
 Упражнение, калибровка базы стола 96
 Упражнение, калибровка внешнего инструмента 191
 Упражнение, калибровка инструмента с захватом 82
 Упражнение, калибровка инструмента со штифтом 78
 Упражнение, логика 169
 Упражнение, перемещение вручную со стационарным инструментом 185
 Упражнение, перемещение вручную, инструмент 67
 Упражнение, перемещение по траектории 143
 Упражнение, программа Air 128
 Упражнение, программирование захвата с табличкой 178
 Упражнение, программирование захвата со штифтом 180
 Упражнение, программирование перемещения с внешней точкой TCP 197
 Упражнение, сглаживание 143
 Упражнение, управление и перемещение вручную в универсальной системе координат 44
 Упражнение, управление и перемещение вручную по осям 37
 Упражнение, функции переключения 169
 Упражнение, цифровая калибровка инструмента 82
 Упражнение, юстировка нагрузки со смещением 57
 Упражнение, юстировка робота 57
 Уровень эксперта 199
 Устройство свободного вращения 35

Ф

Формуляр 204
 Функции переключения, простые 158
 Функция ожидания 155
 Функция ожидания, зависящая от сигнала 240
 Функция ожидания, зависящая от времени 239
 Функция переключения, траектория 161

Ц

Цикл с подсчетом 229
 Цикл, неотклоняемый 232
 Цикл, отклоняемый 231
 Циклы 227

Ш

Штамп 202

Э

Экстренное положение 32

Я

CCU 261
CCUsr 261
CIB 261
CIBsr 261
CK 261
CSP 261
DECL 213, 214
EDS 261
EMD 261
EMV 261
GBE 261
GOTO 238
KCB 261
KCP 261
KEB 261
KLI 261
KOI 261
KPC 261
KPP 261
KRL 261
KSB 261
KSI 261
KSP 261
KUKA.GripperTech 171
KUKA.HMI 261
LWL 261
MCFB 262
MGU 262
OPI 262
PMB 262
RCD 262
RDW 262
SAK 101
SATA 262
SBC 262
SIB 262
SION 262
STO 262
STOP 0 26
STOP 1 26
STOP 2 26
tm_useraction 146
TMx 148
USB 262
USV 262
WAIT 155
WAIT FOR 155
WHILE 231