

## 如何知道机器人的运行状态

编辑：朱超

机器人软件适用版本：Polyscope v3.0 及以上

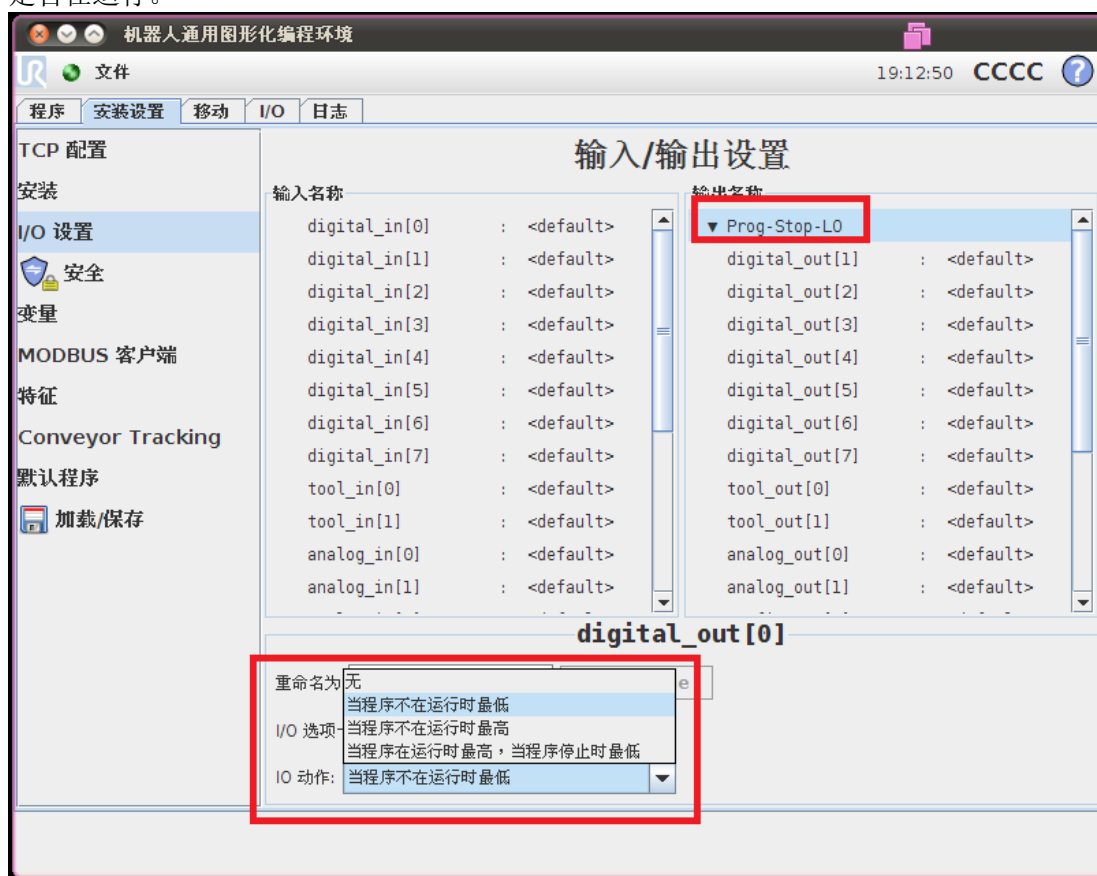
适用机器人：UR3、UR5、UR10

编辑时间：2015/6/1

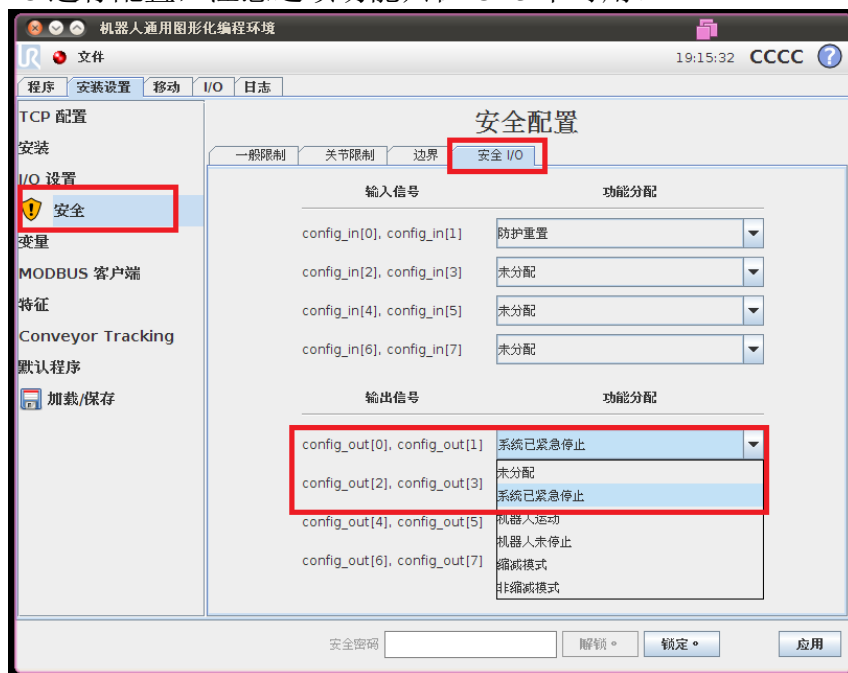
很多情况下，设备之间需要互相知道对方的状态，以此达到协同工作的目的。下面我们来介绍一下 2 种方法如何知道机器人的运动状态。

### 方法一：

如果是通过纯粹 I/O 的方式来知道机器人的运行状态，可以配置某个 I/O 输出端口来获取机器是否正在运行。



如果要获取机器人是否处于紧急停机等其他状态，则需要在安全功能中对可配置 IO 进行配置，注意这项功能只在 CB3 中可用。



## 方法二:

如果通过以太网的方式获取机器人的状态，则通过 29999 端口可以获取机器人的运行状态，机器人的状态将用下面的数字形式描述。

## Robotmode

-1	NO_CONTROLLER_MODE
0	ROBOT_RUNNING_MODE (normal state)
1	ROBOT_FREEDRIVE_MODE
2	ROBOT_READY_MODE
3	ROBOT_INITIALIZING_MODE
4	ROBOT_SECURITY_STOPPED_MODE
5	ROBOT_EMERGENCY_STOPPED_MODE
6	ROBOT_FAULT_MODE
7	ROBOT_NO_POWER_MODE
8	ROBOT_NOT_CONNECTED_MODE
9	ROBOT_SHUTDOWN_MODE
10	ROBOT_SAFEGUARD_STOP_MODE