

如何使用 IO 远程控制机器人

编辑：艾小明

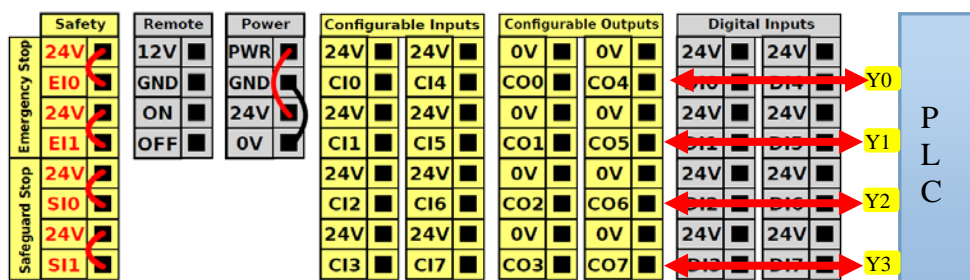
机器人软件适用版本：V3.1 以上

适用机器人：UR3、UR5、UR10

编辑时间：2015/5/20

目前制作的设备中，有许多系统是使用 PLC 和触摸屏做总控，机器人在系统中也需要受到 PLC 控制，下面给大家讲解一下如何远程使用 IO 控制 UR 机器人启动，暂停，停止。

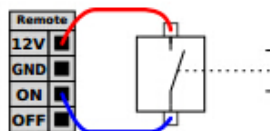
1. 将 PLC 和 UR 的控制器按 IO 的说明连接好，如下图，注意 UR 机器人的 IO 均为 PNP 型。



2. 连接机器人远程开机/关机，如下

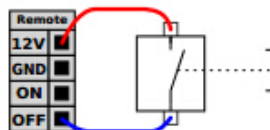
4.3.7.1 远程 ON 按钮

下图说明了远程 ON 按钮的连接方法。

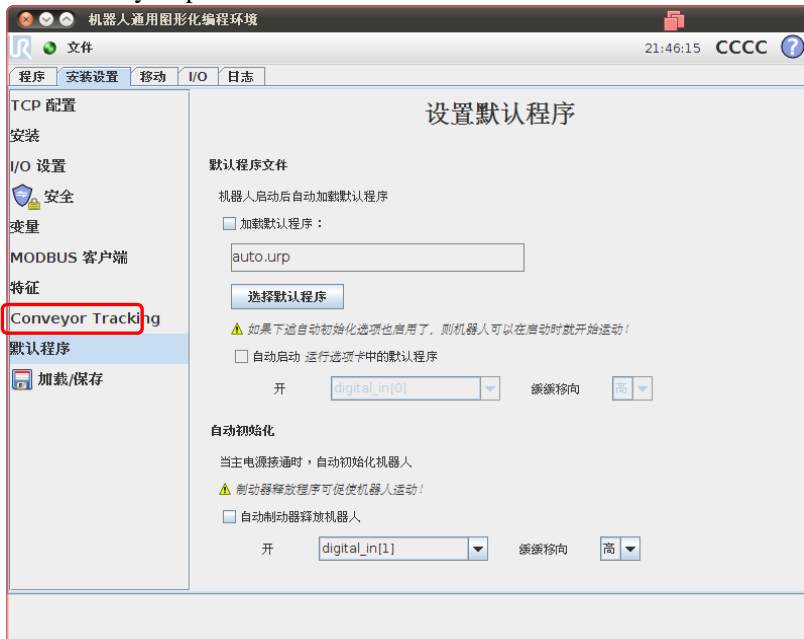


4.3.7.2 远程 OFF 按钮

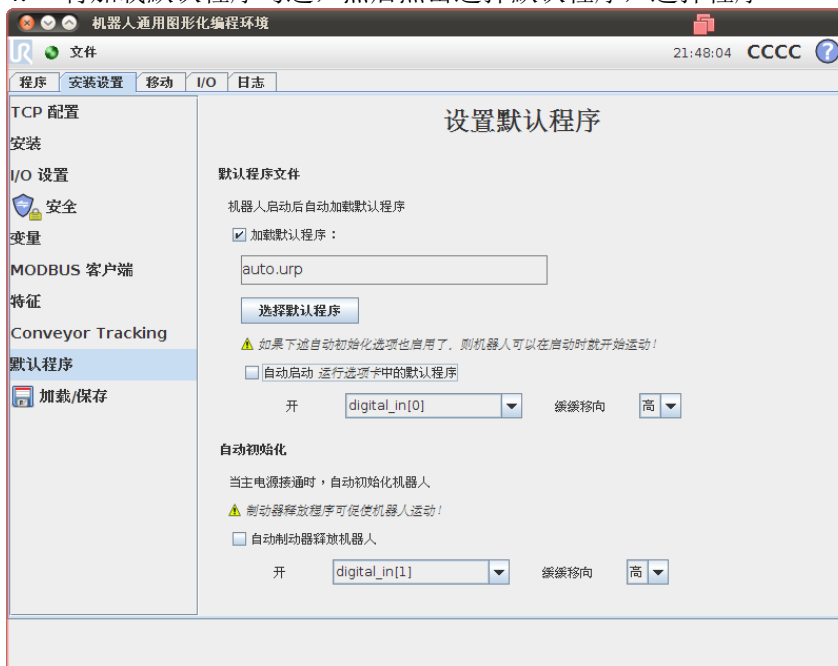
下图说明了远程 OFF 按钮的连接方法。



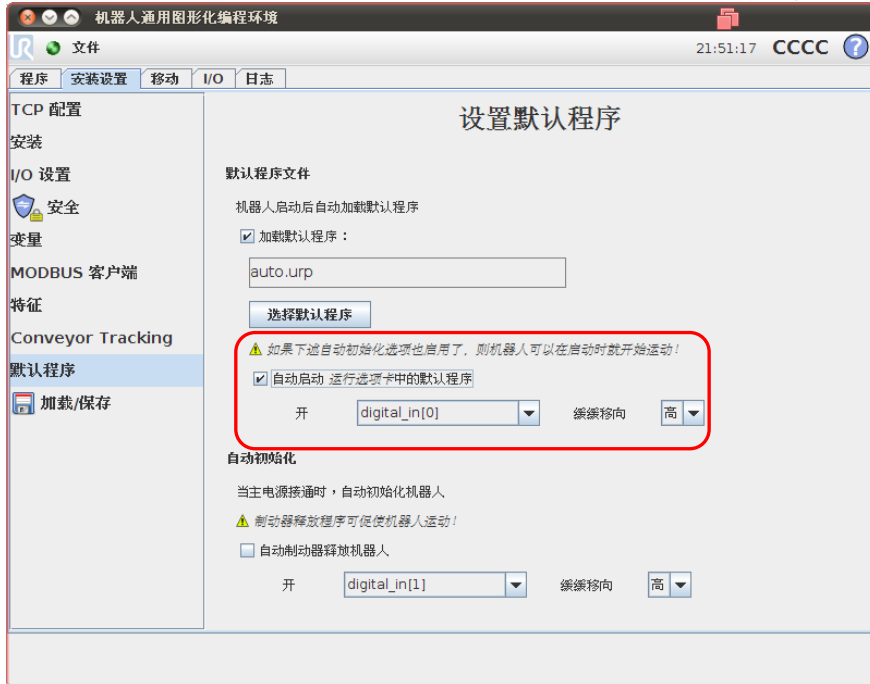
3. 在 Polyscope 的安装设置界面，选择默认程序。



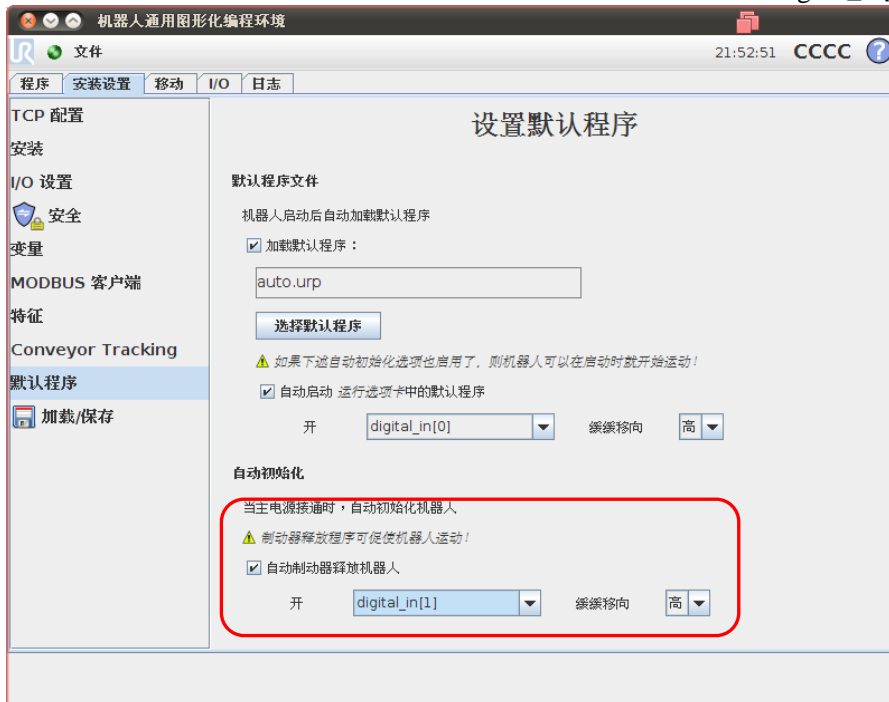
4. 将加载默认程序勾选，然后点击选择默认程序，选择程序



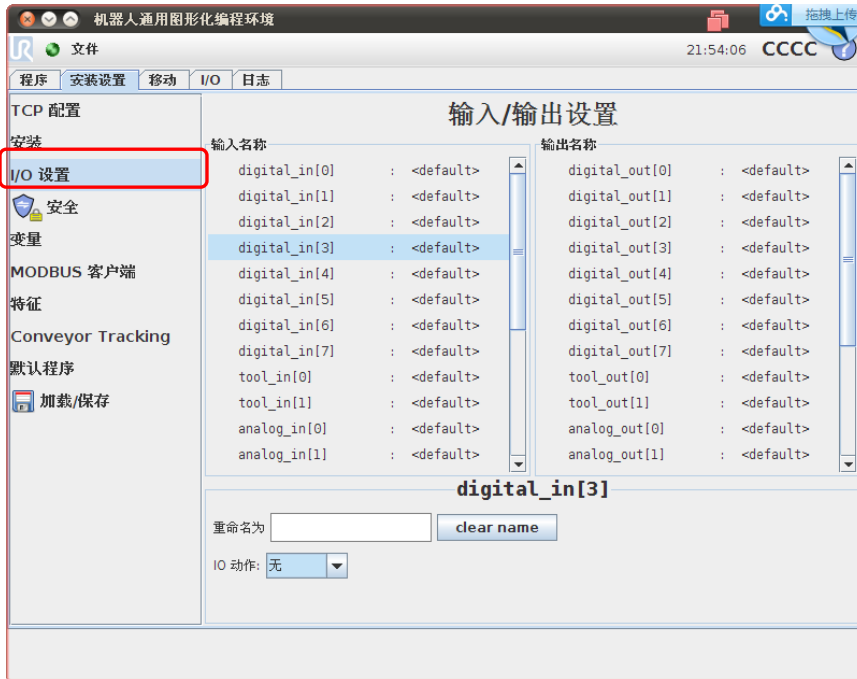
5. 将自动启动 运行原想卡中的默认程序勾选，并设置 IO 为 Digital_in[0]



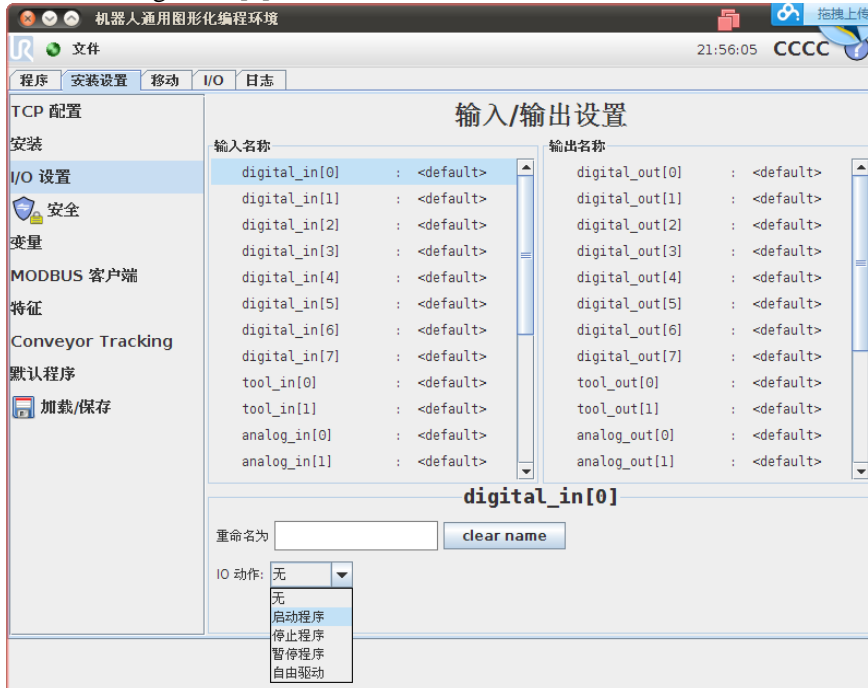
6. 将自动初始化下的自动东制动器释放机器人勾选，并配置 Digital_in[1]



7. 选择安全设置界面的 IO 设置选项



8. 选择 Digital_in[0], 在下方的 IO 动作中, 选择启动程序



9. 然后参照上一步将 Digital_in[2]配置成程序停止，Digital_in[3]配置成程序暂停

