

## 如何将自由驱动按钮外接

编辑：艾小明

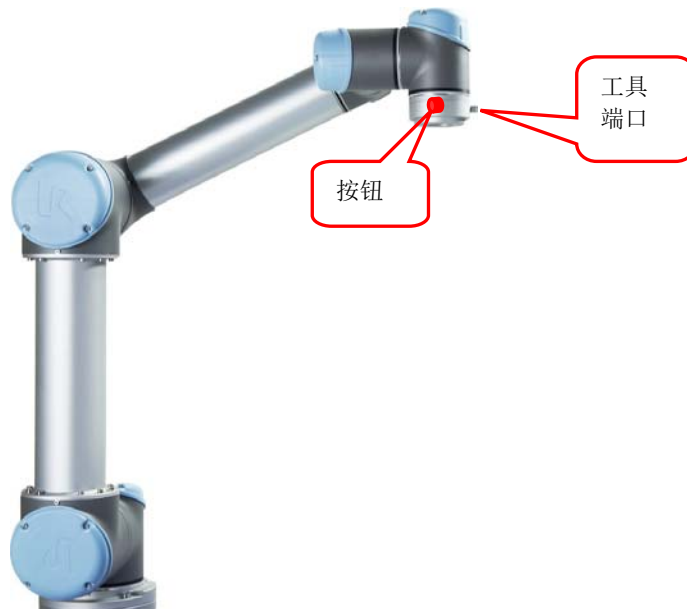
机器人软件适用版本：V3.1 以上

适用机器人：UR3、UR5、UR10

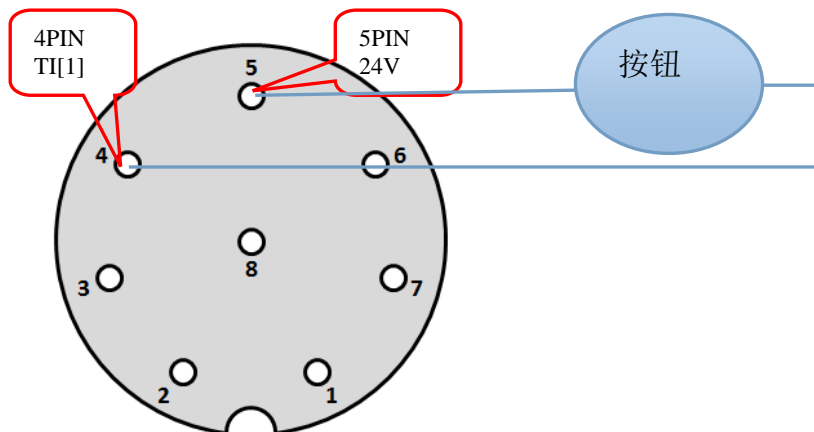
编辑时间：2015/5/29

UR 机器人可以按住示教器后面的自由驱动按钮后，直接用手拖动机械手示教点位，但是一只手拿示教器，一只手去拖动机械手比较辛苦，我们可以通过将工具端的 Tool-input 配置成自由驱动，单手按开关驱动。

1. 首先将一个按钮开关装在机器人前端，要保证拖动机械手的同时，可以很方便的按到按钮开关的位置。



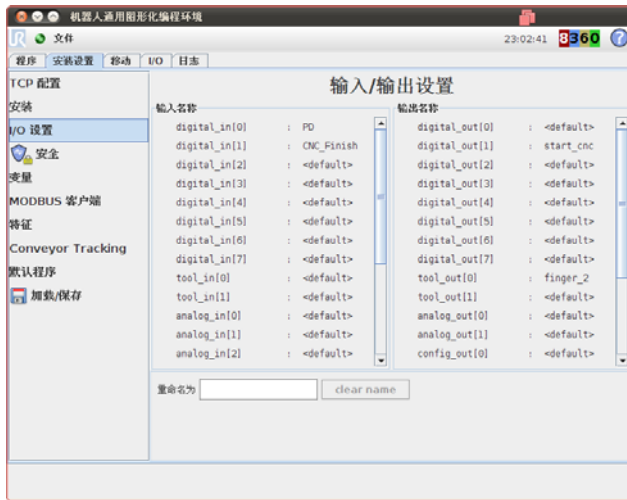
2. 将按钮和机器人的工具端口连接器的第 4 和 5 PIN 连接起来。





# UNIVERSAL ROBOTS

## 3. 在示教器的安装设置界面的 I/O 设置项目中



## 4. 将 Tool-in[1]配置成自由驱动，完成后，按住按钮开关，拖动机械手试验是否可以自由驱动机械手。如果 Tool-in 的 IO 被占用，也可以使用其他的数字输入端口配置成自由驱动。

