

## 上位机如何控制机器人速度

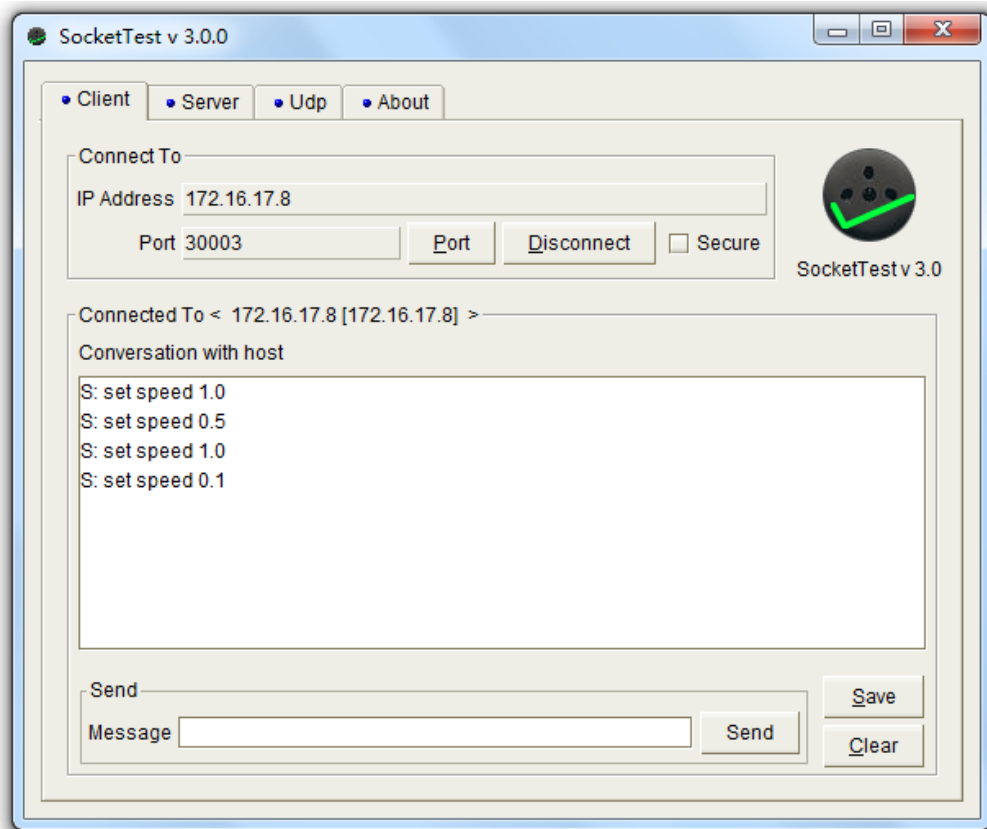
编辑：艾小明

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：2015/6/5

1. 上位机通过网线和控制器连接，机器人设置 IP，可以参考机器人如何设置 IP。
2. 通过 30001-30003 端口可以发送“set speed 0.1”这种命令。后面的小数范围是 0-1，分别代表 0% 到 100%



3. 远程所接受到的指令如下。

```
Desides script commands, there are a number of control commands that are also recognized by the robot.
```

```
set real
set sim
set speed [0.1]
set robotmode run
set robotmode freedrive
run program
stop program
pause program
resume program
power on
power off
quit
```