



**SOFTWARE** 

KR C1

Programmierung, Experte

Release 2.2



## **e**Copyright **KUKA Roboter GmbH**

Diese Dokumentation darf - auch auszugsweise - nur mit ausdrücklicher Genehmigung des Herausgebers vervielfältigt oder Dritten zugänglich gemacht werden.

Es können weitere, in dieser Dokumentation nicht beschriebene Funktionen in der Steuerung lauffähig sein. Es besteht jedoch kein Anspruch

auf diese Funktionen bei Neulieferung bzw. im Servicefall.

Wir haben den Inhalt der Druckschrift auf Übereinstimmung mit der beschriebenen Hard- und Software geprüft. Dennoch können Abweichungen nicht ausgeschlossen werden, so daß wir für die vollständige Übereinstimmung keine Gewähr übernehmen. Die Angaben in dieser Druckschrift werden jedoch regelmäßig überprüft, und notwendige Korrekturen sind in den nachfolgenden Auflagen enthalten.

Technische Änderungen ohne Beeinflussung der Funktion vorbehalten.

Dokumentationsumfang: 4 Seiten

**KUKA Interleaf** 





## Inhaltsverzeichnis

I	Benutzergruppe Experte
2	Allgemeines zu KRL-Programmen
2.1	Aufbau und Erstellen von Programmen
2.2	Ändern von Programmen
2.3	Programmlaufarten
2.4	Fehlerbehandlung
2.5	Kommentare
3	Variablen und Vereinbarungen
3.1	Variablen und Namen
3.2 3.2.1 3.2.2 3.2.3 3.2.4 3.2.5 3.2.6	Datenobjekte Vereinbarung und Initialisierung von Datenobjekten Einfache Datentypen Felder Zeichenketten Strukturen Aufzählungstypen
3.3 3.3.1 3.3.1.1 3.3.1.2 3.3.1.3 3.3.1.4 3.3.1.5 3.3.1.6 3.3.2	Datenmanipulation Operatoren Arithmetische Operatoren Geometrischer Operator Vergleichsoperatoren Logische Operatoren Bit-Operatoren Prioritäten von Operatoren Standardfunktionen
3.4	Systemvariablen und Systemdateien
4	Bewegungsprogrammierung
4.1	Verwendung verschiedener Koordinatensysteme
4.2 4.2.1 4.2.2	Punkt-zu-Punkt Bewegungen  Geschwindigkeit und Beschleunigung  Bewegungsbefehle
4.3 4.3.1 4.3.2 4.3.3 4.3.4	Bahnbewegungen
4.4	Rechnervorlauf
4.5 4.5.1 4.5.2	Überschleifbewegungen PTP-PTP-Überschleifen LIN-LIN-Überschleifen



4.5.3 4.5.4	CIRC-CIRC-Überschleifen und CIRC-LIN-Überschleifen	80 80
4.6	Teachen von Punkten	9:
5	KRL-Assistent	9!
5.1	Positionsangaben	9
5.2	[PTP] Positionierung	9
5.3	[LIN] Geradlinige Bewegung	10
5.4	[CIRC] Kreisbahnbewegung	10
6	Programmablaufkontrolle	10!
6.1 6.1.1 6.1.2 6.1.3	Programmverzweigungen Sprunganweisung Bedingte Verzweigung Verteiler	10! 10! 10!
6.2 6.2.1 6.2.2 6.2.3 6.2.4 6.2.5	Schleifen Zählschleife Abweisende Schleife Nicht abweisende Schleife Endlosschleife Vorzeitige Beendigung von Schleifendurchläufen	108 108 110 111 113 113
6.3 6.3.1 6.3.2	Warteanweisungen Warten auf ein Ereignis Wartezeiten	114 114 114
6.4	Anhalten des Programms	11!
6.5	Quittieren von Meldungen	11
7	Ein-/Ausgabeanweisungen	117
7.1	Allgemeines	11
7.2	Binäre Ein-/Ausgänge	118
7.3	Digitale Ein-/Ausgänge	120
7.4	Impulsausgänge	12
7.5 7.5.1 7.5.2	Analoge Ein-/Ausgänge Analoge Ausgänge Analoge Eingänge	124 124 126
7.6	Vordefinierte Digitaleingänge	128
8	Unterprogramme und Funktionen	13°
8.1	Vereinbarung	13
8.2	Aufruf und Parameterübergabe	13
9	Interrupt-Behandlung	139
9.1	Deklaration	14
9.2	Aktivieren von Interrupts	14
9.3	Laufende Bewegungen anhalten	14





9.4	Abbrechen von Interrupt-Routinen	147
9.5	Verwendung zyklischer Flags	150
10	Trigger - Bahnbezogene Schaltaktionen	151
10.1	Schaltaktion am Start- oder Zielpunkt der Bahn	151
10.2	Schaltaktion beliebig auf der Bahn (ab Software R2.2)	155
11	Datenlisten	161
11.1	Lokale Datenlisten	161
11.2	Globale Datenlisten	162
12	Folder - Verstecken von Programmteilen	163

