

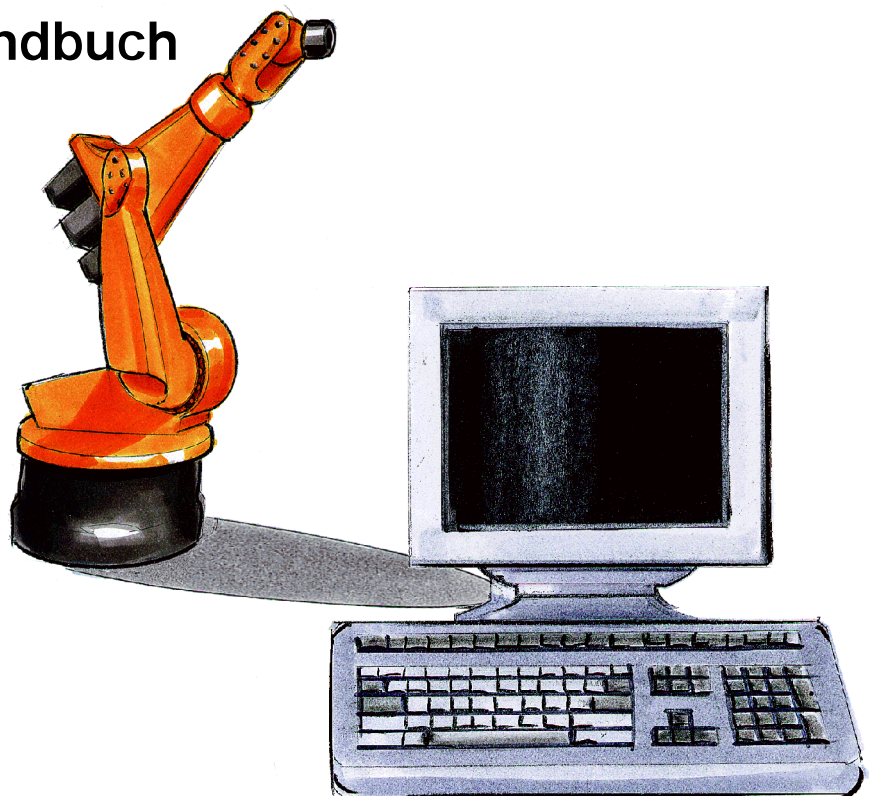


SOFTWARE

KR C1

Programmierhandbuch

Release 2.2





eCopyright **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

Inhalt

1 Einleitung, Sicherheit

- 1 Einleitung
- 2 Sicherheit
- 3 Zu dieser Dokumentation
- 4 Service

2 Konfiguration

- 1 System konfigurieren
- 2 Automatik-Extern
- 3 Vermessen externer Kinematiken

3 Programmierung, Experte

- 1 Benutzergruppe Experte
- 2 Allgemeines zu KRL-Programmen
- 3 Variablen und Vereinbarungen
- 4 Bewegungsprogrammierung
- 5 KRL-Assistent
- 6 Programmablaufkontrolle
- 7 Ein-/Ausgabeeanweisungen
- 8 Unterprogramme und Funktionen
- 9 Interrupt-Behandlung
- 10 Trigger - Bahnbezogene Schaltaktionen
- 11 Datenlisten
- 12 Folder - Verstecken von Programmteilen

4 Diagnose

- 1 Allgemein
- 2 Logbuchfunktionen
- 3 Oszilloskop

5 Zusatzfunktionen

- 1 UserTech

6 Anhang

- 1 System-Variablen
- 2 Gesamt-Index

