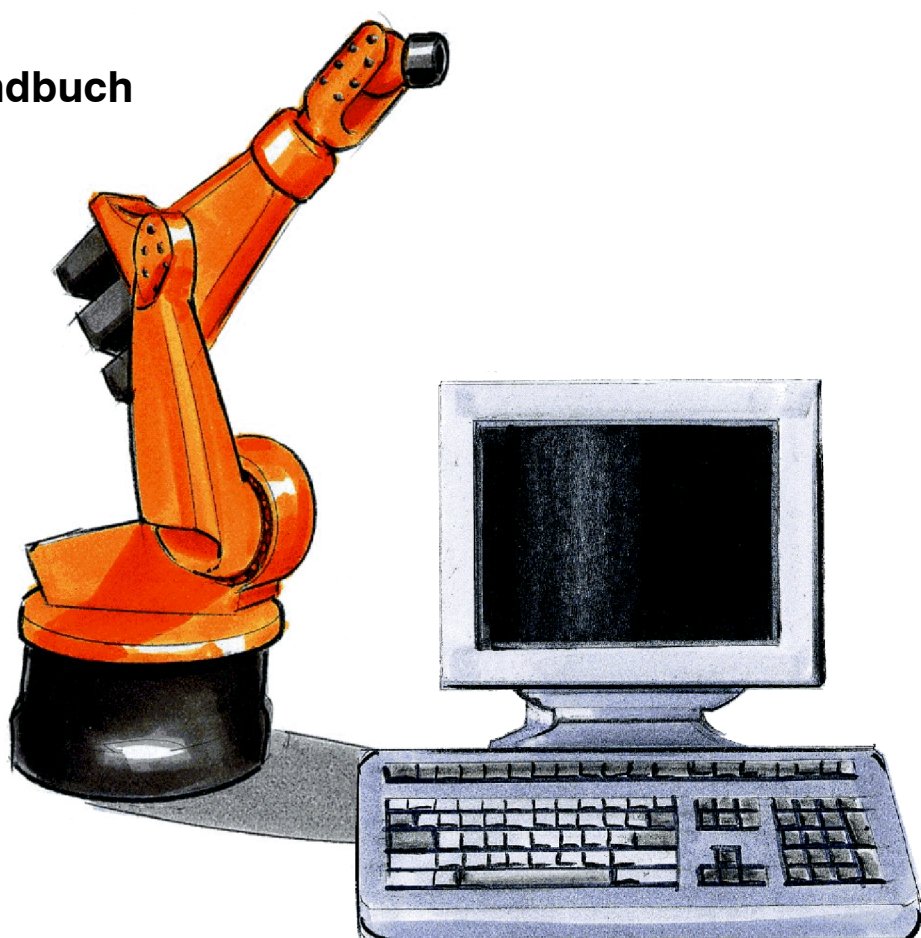


**SOFTWARE**

**KR C1**

**Programmierhandbuch**

**Release 3.2**



© 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.

KUKA Interleaf

# Inhalt

## 1 Einleitung

1. Kuka Roboter GmbH
2. Zu dieser Dokumentation
3. Service

## 2 Sicherheit

1. Haftungshinweis
2. Sicherheitssymbole
3. Sicherheit
4. Planungs- und Bauhinweise
5. Aufstellung, Betrieb, sonstige Arbeiten
6. Sicherheitskennzeichnung

Die gegrauten Bestandteile finden Sie im Bedienhandbuch

---

## 3 Robotersystem allgemein

1. Robotermechanik
2. Steuerungssystem
3. Softwarekonzept
4. Brücken Stecker X11

## 4 Erstinbetriebnahme

## 5 Bedienung

1. Steuerung hochfahren / herunterfahren
2. KCP, das KUKA Control Panel
3. Koordinatensysteme
4. Handverfahren des Roboters
5. Navigator
6. Programm ausführen, stoppen und zurücksetzen
7. Anzeigen
8. Menüstruktur

## **6 Inbetriebnahme**

1. Roboterjustage / –dejustage
2. Vermessen Werkzeuge und Werkstücke
3. Vermessen externer Kinematiken
4. Software–Update
5. Robotername

## **7 Konfiguration**

1. System konfigurieren
3. System konfigurieren Experte
2. Automatik Extern

## **8 Programmierung Anwender**

1. Programmerstellung
2. Programmbefehle

## **9 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 Schaltfunktionen
11. Datenlisten
12. Externer Editor

## **10 Diagnose**

1. DSE–RDW
2. Oszilloskop

## **11    Zusatzfunktionen**

1.    Standardprogramme

## **12    Applikationen**

## **13    Anhang**

1.    Fehlermeldungen, Fehlerbehebung
2.    Glossar
3.    Systemvariablen
4.    History
5.    Gesamt-Index

