



SOFTWARE

KR C1

Diagnose

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 Beeinfelussung der Funktion vorbehalten.

Dokumentationsumfang: 35 Seiten

KUKA Interleaf





Inhaltsverzeichnis

1	Allgemein	5
2	Logbuchfunktionen	6
2.1 2.1.1 2.1.2 2.1.3	CROSS-Logbuch Aufruf der CROSS-Log-Funktion Zurück zur KR C1 – Bedienoberfläche Bedeutung der CROSS-Log-Symbole	7 7 8 9
2.2	CROSS-Log archivieren auf Diskette	10
2.3	Caller Stack	10
3	Oszilloskop	12
3.1 3.1.1 3.1.2 3.1.3 3.1.4 3.1.5 3.1.6 3.1.7 3.1.8	Anzeige Dateiauswahl Oszilloskop-Bildschirm Das Informationsfenster Die Softkeyleiste Die Farb-Softkeys Die Zoom-Funktion Die Skalierungs-Funktion Die Effektivwert-Funktion	12 12 12 14 14 14 15 15
3.2	Drucken	17
3.3	Die Cursor-Funktionen	18
3.4	Die Filter-Funktion	21
3.5	Das Übereinanderlegen von Aufzeichnungen	22
3.6	Farbzuweisungen ändern	23
3.7	Ein- und Ausblenden von Kurven	24
3.8 3.8.1 3.8.2 3.8.3 3.8.4 3.8.5 3.8.6 3.8.7 3.8.8 3.8.9	Konfiguration Name der Aufzeichnung Aufzeichnungslänge Triggerzeitpunkt Triggerwert1/Triggerwert2 Trace-Status DSE (Digitale Servoelektronik) Triggervariable Ein- / Ausgabebereich Triggerbedingung	24 25 25 26 26 26 27 27
3.9 3.9.1 3.9.2	Aufzuzeichnende Größen Softkeys Beispiele für eine Aufzeichnung	28 29 29

