

KUKA机器人配置

网络配置

1. 在示教器上选择 T1 模式；
2. 按下示教器上面的主菜单按键，显示出主菜单，选择【配置】--->【用户组】--->【专家】。此时会弹出输入密码，默认密码为 kuka。输入完成之后点击 回车 键。Kuka 的管理权限在一定时间内和更换操作模式之后会自动切换为操作人员。
3. 在专家模式下，按下示教器上面的主菜单按键，显示出主菜单，选择【投入运行】--->【网络配置】，选择固定的IP 地址，根据需要设置相应的IP 地址、子网掩码、网关（可选）。
4. 点击界面中的【其他】按键，此时会打开一个新的界面。点击下面的【NAT】按钮，添加端口 7000，协议选择tcp/udp。
5. 如果需要添加FTP 则还需要添加21 端口，以进行文件的传输。
6. 点击保存，完成网络设置。网络配置的修改需要重启生效。在专家模式下，按下示教器上面的主菜单按键，显示出主菜单。选择【关机】--->【重启控制系统】。

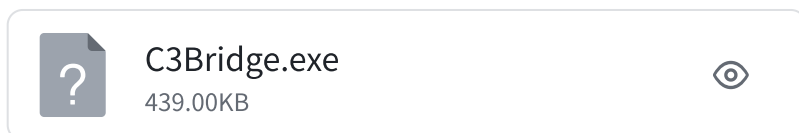
参考资料：

<https://robodk.com/doc/en/Robots-KUKA.html#DriverKUKA>

 KUKA配置文档.pdf

复制C3Bridge.exe到KUKA控制器

复制C3Bridge.exe到库卡控制器的windows系统中，并运行，设置开启自启动。



按照自己的控制系统版本号，进入KUKA 的Windows 系统。有两种方法可以进入：

- 第一种是通过示教器直接进入，①、示教器中的【菜单键】->【配置】->【用户】->【管理员】；②、【配置】->【投入运行】->【售后服务】->【HMI 最小化】。
- 另外一个就是通过在控制柜中外接显示器进入，然后接入相应的鼠标和键盘，重启之后就可以外接显示器中输入相应的用户名和密码进入Windows 系统中。不同系统的用户名和密码如下图所示：

- WinXPe 1.0 用户名 = 管理员密码 = KUKA
- WinXPe 1.1 (VKSS 5.4) 用户名 = 管理员密码 = KUKA
- WinXPe 2.0 (KSS 5.2、KSS 5.3、KSS 5.4、KSS 5.5、KSS 5.6 和 KSS 7.0) 用户名 = 管理员密码 = KUKA
- WinXPe 2.2 (来自 KSS 5.2.19 Build85 HF03、KSS 5.5 和 KSS 5.6) 用户名 = 管理员密码 = kukarobxpe2
- WinXpe 3.0 (KSS 8.0, KSS 8.1, KSS 8.2) 用户名 = 管理员密码 = 68kuka1secpw59
- WES7 4.0 (KSS 8.3) 用户名 = KukaUser 密码 = 68kuka1secpw59

设置C3Bridge.exe开机自动启动：

1. 选择“**开始**”按钮，然后滚动查找你希望在启动时运行的应用。
2. 右键单击该应用，选择“**更多**”，然后选择“**打开文件位置**”。此操作会打开保存应用快捷方式的位置。如果没有“**打开文件位置**”选项，这意味着该应用无法在启动时运行。
3. 文件位置打开后，按 **Windows 徽标键 + R**，键入“**shell:startup**”，然后选择“**确定**”。这将打开“**启动**”文件夹。
4. 将该应用的快捷方式从文件位置复制并粘贴到“**启动**”文件夹中。

复制SRC程序

1. 复制下面的 `RoboDKsync562.src` 程序到机器人控制器，并选定程序；
2. 旋转示教器顶端右侧按钮，选择AUTO模式，再旋转回去；
3. 按示教器左侧的运行按钮，如果有BCO，继续按一次，等待程序进入循环体。



RoboDKsync562.src
3.85KB



参考资料：



C3.Bundle.2022.03.25.zip
9.45MB





Connect-KUKA-robots-with-
RoboDK.zip

1.66MB

