

第六章、机器人与焊机的登记及初使化

先将机器人与焊机的各类连接线连接好确认后 将机器人开机，开机这后出现在机器人正常画面之后。如图 1（焊机保持关断状态）。



图1



图2

按下R 输入 314 后会叫输入等级密码 12345 按下确定出现如图2。出现图2后，按下 F5 键(电弧常数设定)如图3。

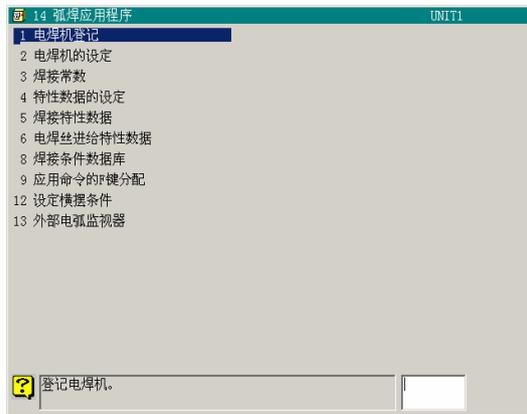


图3



图4

选择第一项电焊机登记如图4。

然后选择你选择的焊机如 (DP、DM 等等) 以下是现在所用的设备如图5。



图5



图6

这个完成之后你按下 F12 写入，写入后机器人，会回到上一画面 选择电焊机的设定如图6。将机构选择成现在机器人本体的机构。连接类型为单独。如图7。



图7



图8

按下 F12(写入) 写入后会回到上一画面。如图 8。
选择特性数据设定如图 9。



图9

图10

移动光标如图10。

按下 F8 选择如图11。

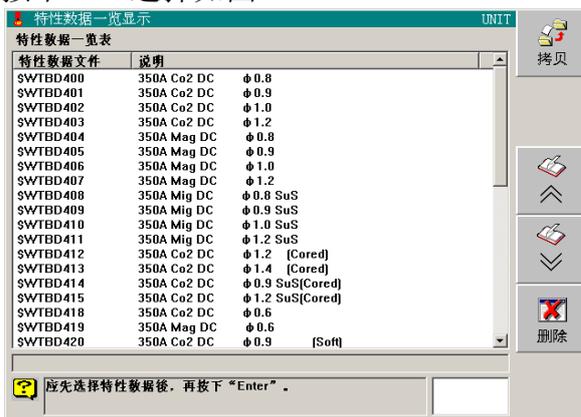


图11

图12

选择你需要的数据（数据是根据客户用的焊丝，气体和焊接方法来选择的）然后按下 Enter 如图 12。

移动光标如图13。



图13



图14

按下 F8(选择)如图14. 选择机器人上安装的送丝机的型号最接近的项。
按下 ENTER 如图15.



图15



图16

选择好之后按下 F12(写入)如图16当出现以上画面时, 有可能会报警只需要按下 R 复位键即可 再次按下 R 复位。
回到机器人启动之画面如图17.



图17



图18

选择之后将焊机电源打开, 开机是按下收弧+F(内部功能)必须同时按下保持, 开机之后出现 LP 为止放开如图18. 放开之后在示教器上选择按下动作可能+F5 键(必须同时按下).

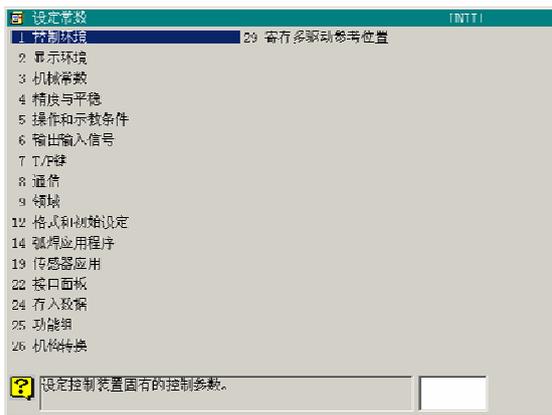


图19

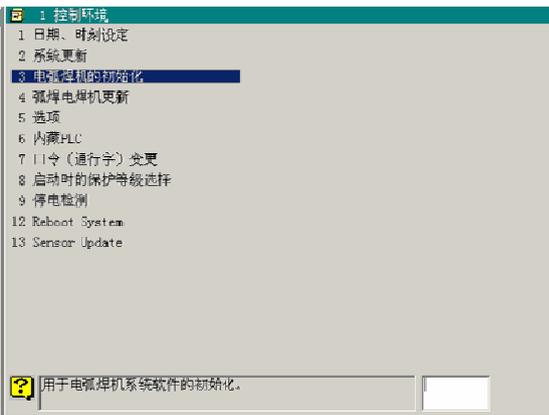


图20

选择控制环境如图19选择电弧焊机的初使化如图20. 电焊机初使化进入以后机器人会出现机器 ROM 现在的版本跟焊机现在的版本更新的版本.

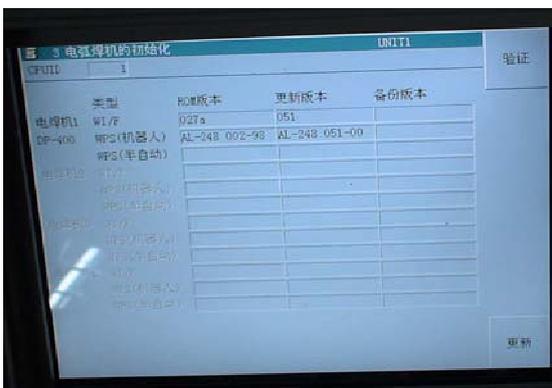


图21

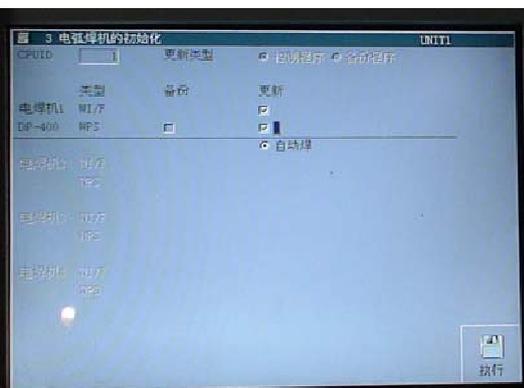


图22

出现以上画面之后按下 F12 更新如图21 按下更新之后会出现一个画面必须全部选中如图22.

选中之后再按下 F12 执行会出现是否继续更新电焊的电源。按下可行如图23.



图23

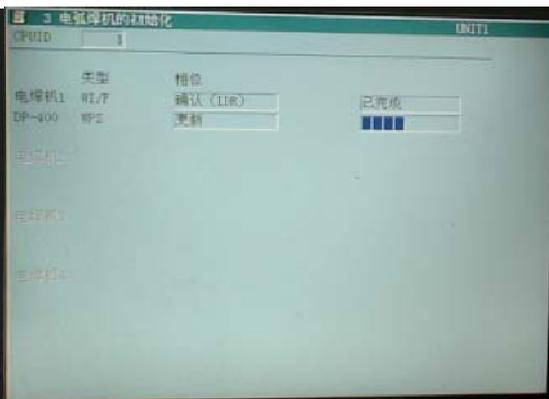


图24

机器人会自动验证，更新如图24, 完成之后会出现完成如图25.

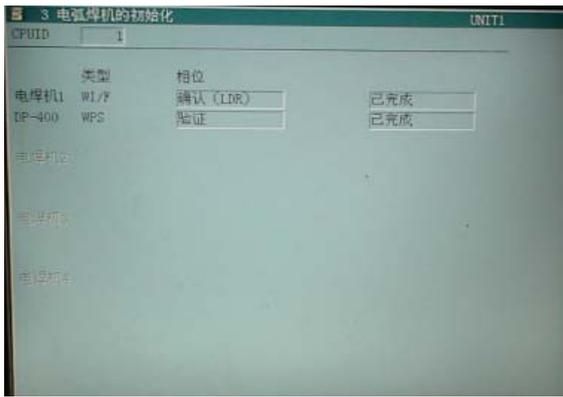


图 2 5

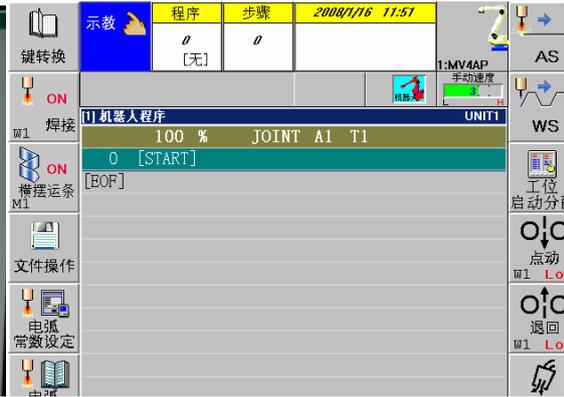


图 2 6

完成后按下 R 复位退回到机器人开机的画面如图26. 然后将焊机电源关闭三秒后按下检气+F(内部功能)同时按下保持, 开机出现在 END 之后才可 放开再次关机。如图27.

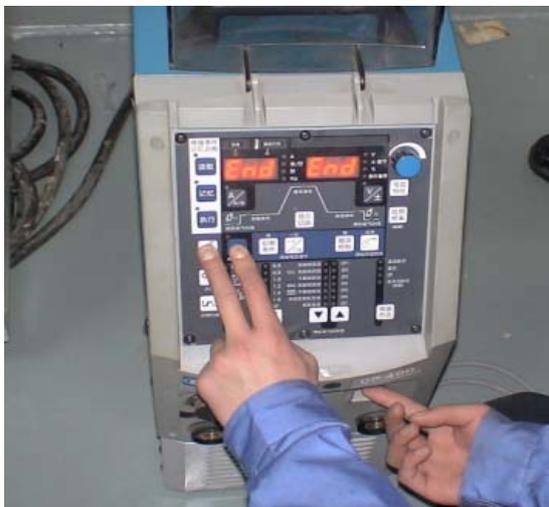


图27



图28

重新再开机如图28.

按下 F10(点动)看送丝机是不是会动作。如会动作就说明已经连接成功, 如不能的话检查线路 是否有接错、或接触不良的情况。完成后重新再做一次初使化。