

Q1: 机器人如何做好周期维修保养?

A: 请在这个链接中下载各型号机器人的具体周期维修保养说明
<http://www.robotarget.com/Item/107.aspx>

Q2: 什么情况下要做备份?

A: 1、新机器第一次上电后。2、在做任何修改之前。3、在完成修改之后。4、如果机器人重要，定期1周一次。5、最好在U盘也做备份。6、太旧的备份定期删除，腾出硬盘空间。

Q3: 如何开始机器人的安装调试?

A: 请参考以下的视频说明
http://v.youku.com/v_show/id_XMTg5MjMwODQw.html?f=5008409

Q4: 如何正确使用摇杆?

A: 摇杆就象汽车油门一样，幅度大则机器人动作快。所以一开始要小幅度的控制摇杆使机器人运动。如果在增量模式下，则机器人动作为步进形式与幅度无关。请参考以下的视频:

http://v.youku.com/v_show/id_XMTg4NzA5OTY4.html?f=5008409
http://v.youku.com/v_show/id_XMTg4Nzc0NDIw.html?f=5008409
http://v.youku.com/v_show/id_XMTg4NzgxMzEy.html?f=5008409
http://v.youku.com/v_show/id_XMTg4Nzg1OTQ0.html?f=5008409

Q5: 什么是三个重要的程序数据?

A: 三个重要的程序数据是工具数据tooldata, 工件坐标数据wobjdata, 有效载荷loaddata。不正确设定会影响机器人伺服电机寿命和节拍时间，详细设定请看以下的视频
http://v.youku.com/v_show/id_XMTg5MDYzMDMy.html?f=5008409
http://v.youku.com/v_show/id_XMTg5MDkxMDY4.html?f=5008409
http://v.youku.com/v_show/id_XMTg5MDY4Njg4.html?f=5008409
http://v.youku.com/v_show/id_XMTg5MDc1ODcy.html?f=5008409

Q6: 报警提示信息10106维修时间提醒的处理方法是?

A: 这个是ABB机器人智能周期保养维护提醒，请按以下视频进行操作
http://v.youku.com/v_show/id_XNDk5MzQwMDU2.html?f=4977720

Q7: 机器人进入了急停状态怎么办?

A: 当机器人进入了急停，一般请按以下的操作：急停开关复位----示教器中报警确认复位---按一下控制柜上的白色按钮。详细的原理，请参考以下的视频 说明
http://v.youku.com/v_show/id_XMTg5NDI2MTIw.html?f=5008409

Q8: 机器人开机进入了系统故障状态怎么办?

A: 1、重新启动一次机器人。2、如果不行，在示教器查看是否有更详细的报警提示，并进行处理。3、重启。4、如果还不能解除则尝试 B 启动。5、如果还不行，请尝试 P 启动。6、如果还不行请尝试 I 启动（这将机器人回到出厂设置状态，小心）。重启的说明如下
http://v.youku.com/v_show/id_XMTg5MjM4NDY0.html?f=5008409

Q9: 如何通过PLC调用机器人程序?

A: 请参考此视频http://v.youku.com/v_show/id_XMjM1MDQ3MDU2.html?f=4977720

Q10: 如何限定轴运动范围?

A: 请参考此视频http://v.youku.com/v_show/id_XMjk0ODYyNDI0.html?f=4977720

Q11: 如何设定示教器用户权限?

A: 请参考此视频http://v.youku.com/v_show/id_XMjAwNzgZMTQ0.html?f=4977720

Q12: 机器人备份可以多台机器人共用吗?

A: 不行, 比如说机器人 A 的备份只能用于机器人 A, 不能用于机器人 B 或 C, 这样会造成系统故障。

Q13: 机器人备份中什么文件可以共享?

A: 如果两个机器人是同一型号, 同一配置。则可以共享RAPID程序和EIO文件, 但共享后也要进行验证方可正常使用, 请参考以下的视频

http://v.youku.com/v_show/id_XMjlyMjM1MjIw.html?f=4977720

Q14: 什么是机器人的奇异点?

A: 请参考以下的视频 http://v.youku.com/v_show/id_XMjlxNDkyOTM2.html?f=4977720

Q15: 什么是机器人机械原点? 机械原点在哪里?

A: 机器人六个伺服电机都有一个唯一固定的机械原点, 错误的设定机器人机械原点将会造成机器人动作受限或误动作, 无法走直线等问题, 严重的会损坏机器人。具体的设定方法请看

http://v.youku.com/v_show/id_XNTAxOTYyNTg0.html

http://v.youku.com/v_show/id_XMTg4ODE0Mzgw.html?f=5008409

Q16: 机器人50204动作监控报警如何解除?

A: 1、修改机器人动作监控参数(控制面板----动作监控菜单中)以匹配实际的情况。2 用AccSet指令降低机器人加速度。3 减小速度数据中的v_rot选项。

Q17: 机器人第一次上电开机报警“50296, SMB 内存数据差异”怎么办?

A: 1 ABB主菜单中选择校准。2 点击ROB_1进入校准画面, 选择SMB内存。3 选择"高级", 进入后点击"清除控制柜内存"。4 完成后点击"关闭", 然后点击"更新"。5 选择"已交换控制柜或机械手, 使用SMB内存数据更新控制柜"。

Q18: 如何在 RAPID 程序里自定义机器人轨迹运动的速度?

A: 1、在示教器主菜单中选择程序数据。2、找到数据类型 Speeddata 后, 点击新建。3、点击初始值, Speeddata 四个变量含义分别为: v_tcp 表示机器人线性运行速度, v_rot 表示机器人旋转运行速度, v_leax 表示外加轴线性运行速度, v_reax 表示外加轴旋转运行速度, 如果没有外加轴则后两个不用修改。4、自定义好的数据就可在 RAPID 程序中进行调用了。



Q19: ABB 机器人的接入电源线的规格是怎么样的呢?

A: 请看以下的图示

Robot	Rated power
IRB 120, 140, 1410, 1600, 2400, 2600, 260, 360, 4400	4 kVA
IRB 4600, 660, 460, 760, 66XX, 7600	13 kVA
Additional Drive module	4 or 13 kVA

Q20: 拆装不当造成控制柜里模块的损坏?

A: 请正确使用静电手环 http://v.youku.com/v_show/id_XMjMyNTk3MzE2.html