

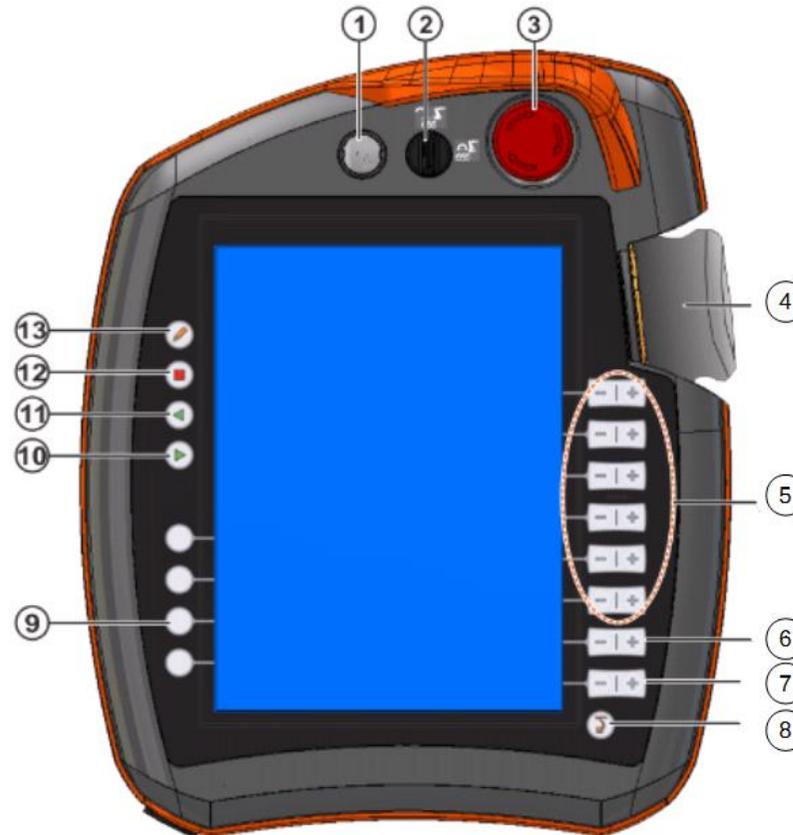
Programmierhandgerät KUKA smartPAD

Vorderseite

Funktion Das smartPAD ist das Programmierhandgerät für den Industrieroboter. Das smartPAD hat alle Bedien- und Anzeigemöglichkeiten, die für die Bedienung und Programmierung des Industrieroboters benötigt werden.

Das smartPAD verfügt über einen Touch-Screen: Die smartHMI kann mit dem Finger oder einem Zeigestift bedient werden. Eine externe Maus oder externe Tastatur ist nicht notwendig.

Übersicht



Pos. Beschreibung

- 1: Knopf zum Abstecken des smartPADs
- 2: Betriebsarten-Wahlschalter. Der Schalter kann in folgenden Varianten ausgeführt sein: (Mit Schlüssel oder ohne Schlüssel)
Über den Betriebsarten-Wahlschalter ruft man den Verbindungs-Manager auf. Über den Verbindungs-Manager kann die Betriebsart gewechselt werden.
- 3: NOT-HALT-Gerät. Zum Stoppen des Roboters in Gefahrensituationen. Das NOT-HALT-Gerät verriegelt sich, wenn es gedrückt wird.
- 4: Space Mouse: Zum manuellen Verfahren des Roboters
- 5: Verfahrtasten: Zum manuellen Verfahren des Roboters
- 6: Taste zum Einstellen des Programm-Overrides
- 7: Taste zum Einstellen des Hand-Overrides
- 8: Hauptmenü-Taste: Sie blendet auf der smartHMI die Menüpunkte ein
- 9: Statustasten. Die Statustasten dienen hauptsächlich zur Einstellung von Parametern aus Technologiepaketen. Ihre genaue Funktion ist abhängig davon, welche Technologie-Pakete installiert sind.
- 10: Start-Taste: Mit der Start-Taste startet man ein Programm
- 11: Start-Rückwärts-Taste: Mit der Start-Rückwärts-Taste startet man ein Programm rückwärts. Das Programm wird schrittweise abgearbeitet.
- 12: STOP-Taste: Mit der STOP-Taste hält man ein laufendes Programm an
- 13: Tastatur-Taste: Blendet die Tastatur ein. In der Regel muss die Tastatur nicht eigens eingeblendet werden, da die smartHMI erkennt, wenn Eingaben über die Tastatur erforderlich sind und diese automatisch einblendet.

