

FICHE N°37

Présentation du pupitre

1 Présentation du pupitre

■ Vue globale du pupitre

4 touches personnalisables de pilotage d' E/S

Arrêt d'urgence

Choix de l'unité mécanique
(IRB ou axes externes)

Choix du mode de déplacement
- Ré-orientation
- Linéaire
- Articulaire
- Mouvement du coude

Gâchette de mise sous puissance

Joystick pour le pilotage du robot

Activation du mode incrémental

Touches d'exécution du programme

Port USB



2 Présentation des écrans

▪ Écran initial

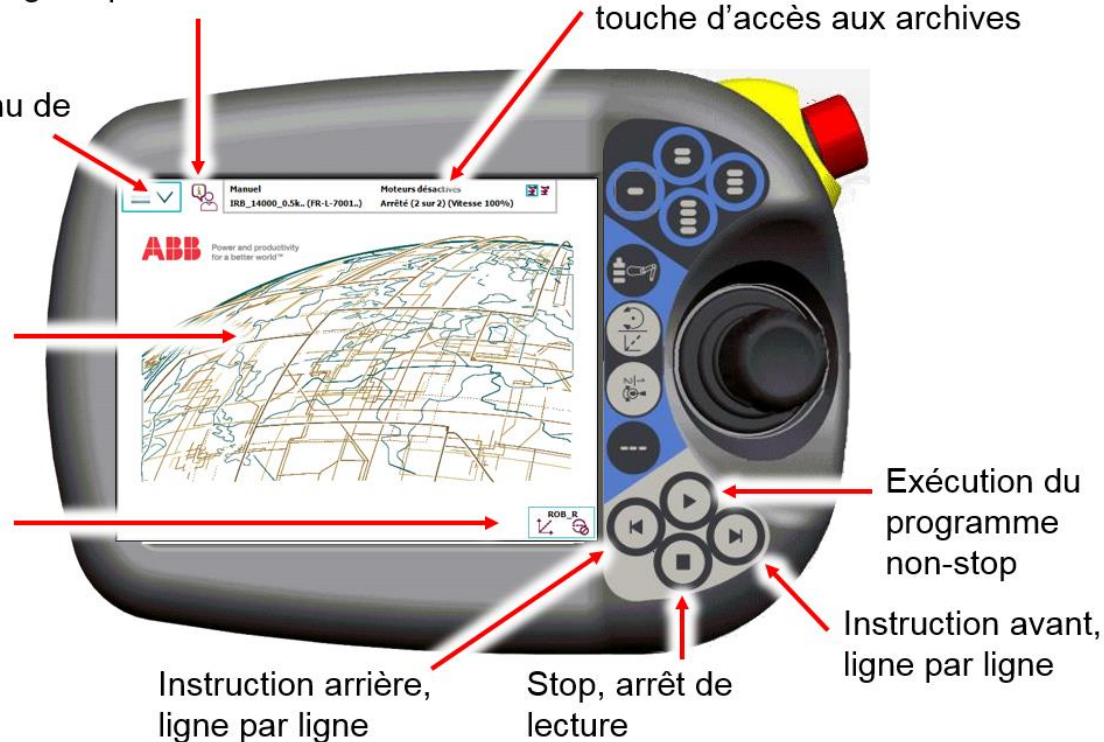
Touche d'écrans de dialogue opérateur

Touche d'accès au menu de sélection des écrans

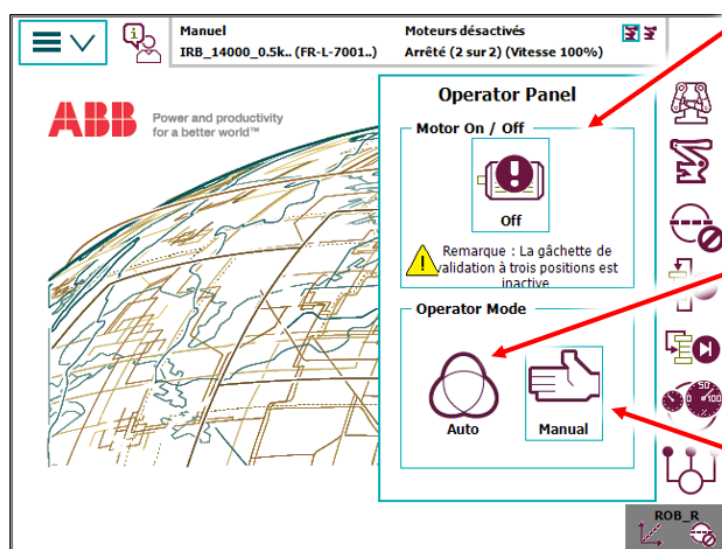
Écran de démarrage

Barre d'outils rapide

Barre d'état et touche d'accès aux archives



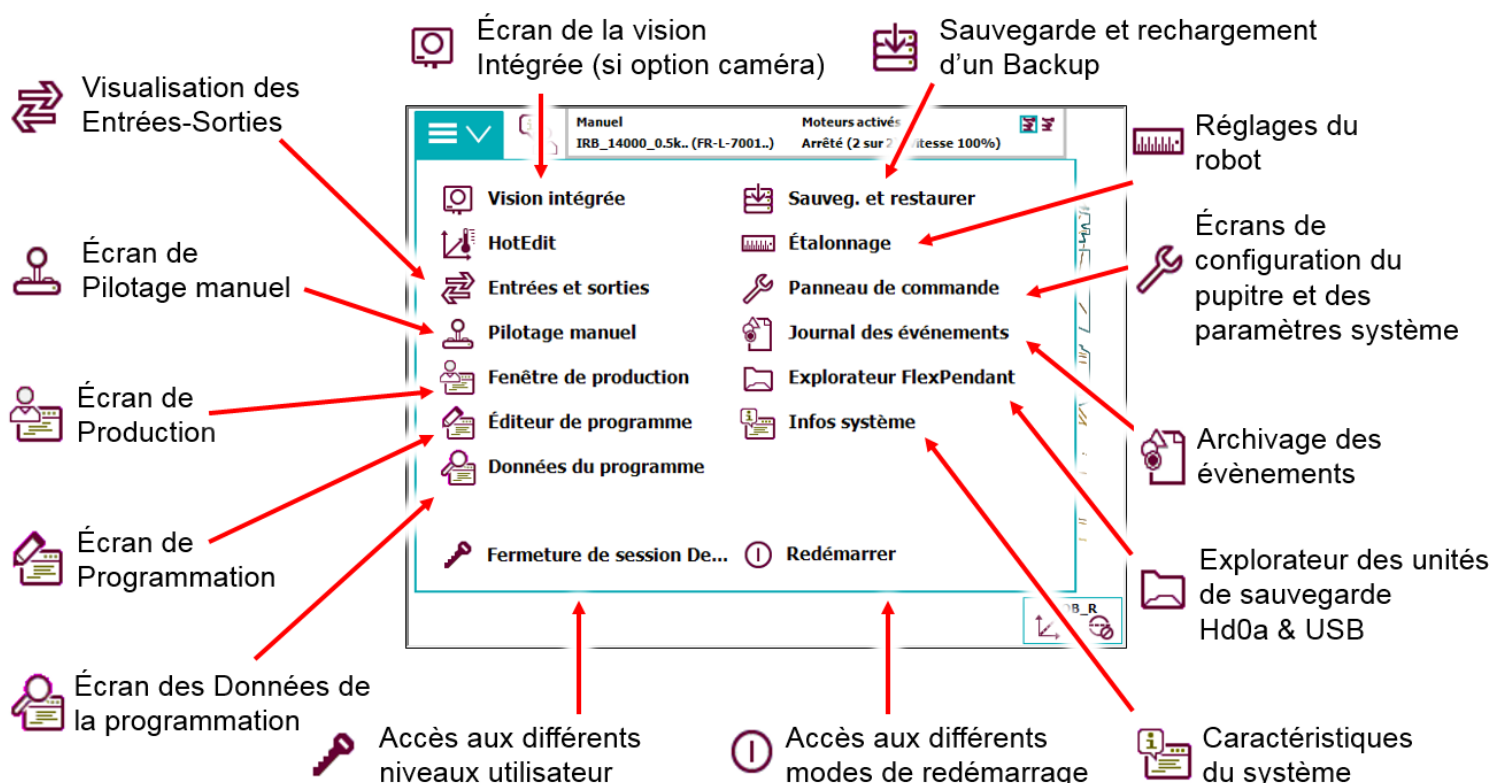
Activation des moteurs



Passage en mode automatique

Passage en mode manuel

Menu des fenêtres



La barre d'état

