

爱普生机器人软件安装及使用教程

一、 EPSON RC+ 5.0 开发软件的安装

打开 EpsonRC50 文件夹，双击 setup.exe 开始安装。



出现上面显示的界面后，按 **下一步(N) >** 按钮。



出现上面显示的界面后，再接着按 **下一步(N) >** 按钮。



目标驱动器不必选择，直接按 **Next >** 按钮。



上面可勾选部分为手册和模拟器实例，可以按默认安装，直接按 **Next >** 按钮进行到安装的下一步。



按 **是(Y)** 按钮选择继续安装。

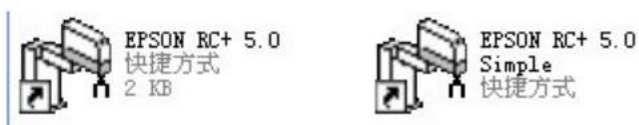
会出现下面的安装进度界面，大约需要等待几分钟，整个EpsonRC50 软件安装完成。



安装完成后，将弹出下面的窗口。按 **完成** 按钮完成软件的安装。



此时，在用户的桌面上会出现下面两个图标



前一个图标用于软件的开发和调试，后面的图标用于对工作流程的监视。

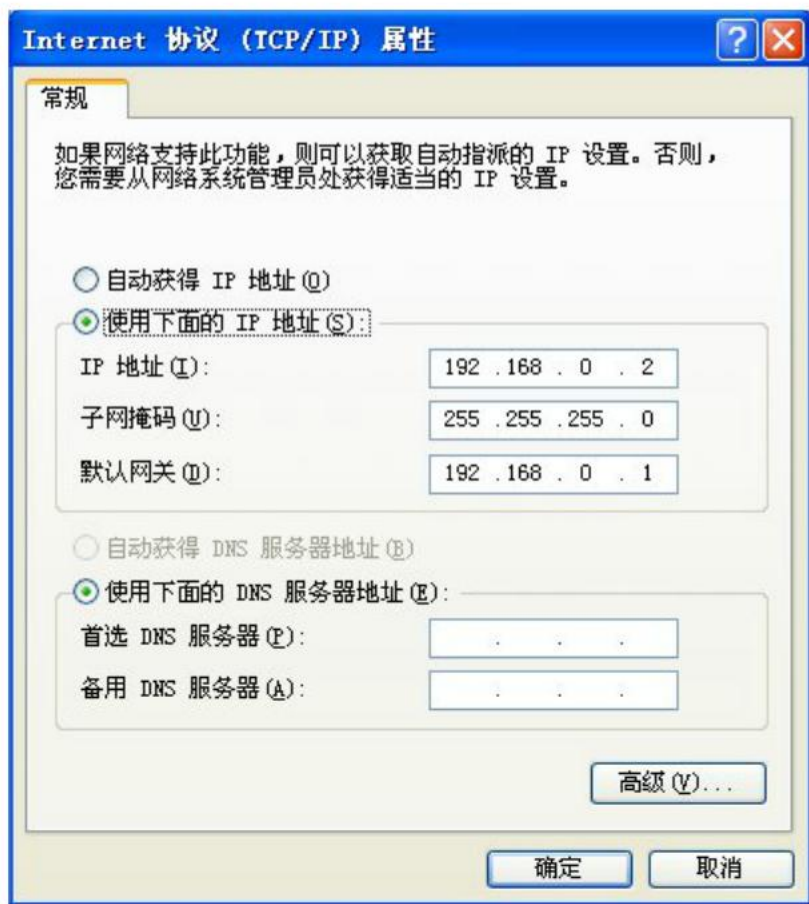
二、 IP 地址的设置

用普通网线连接机器人和开发用电脑。

打开本地连接，弹出“本地连接 属性”页面。



双击 ☒ **Internet 协议 (TCP/IP)** 项，将打开 Internet 协议(TCP/IP) 属性 页面，修改 IP 地址等项为下图的值。按 **确定** 键。完成 IP 的设置。



三、 EPSON RC+ 5.0 软件使用



双击

图标，启动 EPSON RC+ 5.0 软件。

1. 网络通讯的设置

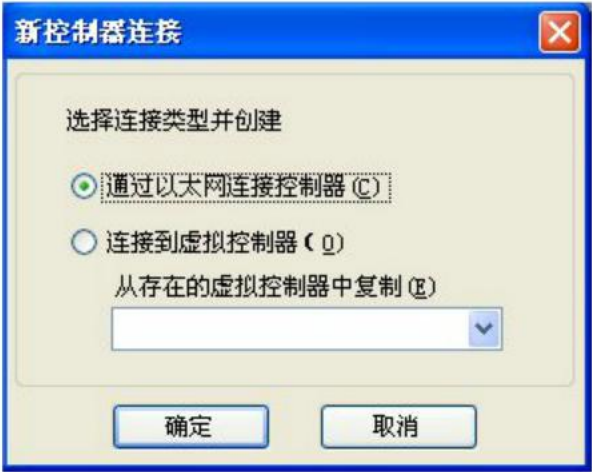


在 EPSON RC+ 5.0 软件菜单中点击“设置”菜单项，单击选择 **电脑与控制器通信 (C)...** 项目。将弹出下面“电脑与控制器通信”

页面。



点击 **增加 (I)** 按钮。



选择 **通过以太网连接控制器 (C)** 选项，按 **确定** 键，完成添加网络通讯功能。

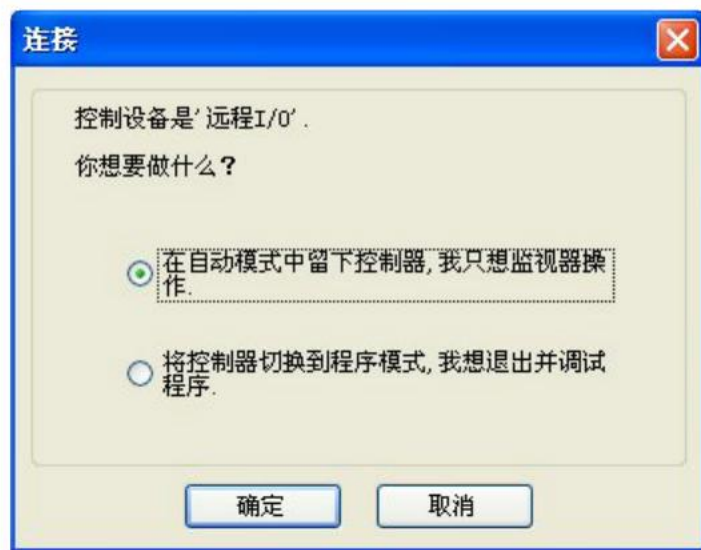


点击 IP 地址单元项，将里面机器人控制器对应的 IP 改为 192.168.0.1，单击 **应用 (A)** 按钮，完成软件中连接 IP 的设置。设置完成后页面显示为下图。



检查网线连接是否正常，正常则单击新添加的 Ethernet 项，

按  按钮，弹出下面页面。



 在自动模式中留下控制器, 我只想监视器操作。

选项表示电脑只作为监视器

使用，不能进行程序的编制、修改等操作，不能对机器人控制点进行示教，也不能对外部 I/O 进行控制。不影响已经存在的网络连接。

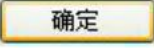
 将控制器切换到程序模式, 我想退出并调试程序。

选项将首先中断目前和控制

器的网络连接，将软件切换到程序模式，在此模式下可以进行控制程序的编制、修改工作，机器人控制点的示教和对外部 I/O 进行实时控制。

为了进行控制程序的编写、修改和调试，我们需要选择

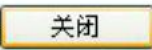
 将控制器切换到程序模式, 我想退出并调试程序。

项目并按  键切换到程

序模式。

此后 EPSON RC+ 5.0 软件将开始尝试连接 RC170 机器人控制器，连接成功后页面为下图状态。



按  按钮离开设置界面。

2. 控制器的设置

在菜单项里单击“设置”项，再单击“控制器”选项。



将弹出下面界面。



单击“配置”项，弹出下面界面



修改“控制设备(O)”项目。如果需要本机调试，可修改为PC，如需要使用按钮盒，则需要修改为“远程 I/O”状态。修改

完成后，按 关闭 键关闭设置页面。

完成上面设置后，机器人已经处于可操作状态。

3. 机器人的示教

在菜单项里单击“设置”项，再单击“机器人管理器”选项。



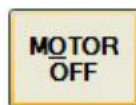
将进入机器人管理器页面。其中可进行多种操作，目前我们可使用控制面板、步进示教和点数据三个项目。

(1). 控制面板

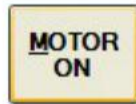
单击控制面板，弹出下面页面



在此页面可以关闭或者开启机器人，在急停后可以按“重置”按钮恢复机器人的可运行状态。



按钮：关闭机器人



按钮：启动机器人



按钮：在按下“急停”后，机器人进入锁定，必须按下



按钮来解除机器人的锁定，重新进入运行状态。

(2). 步进示教

