Robostar Robot Controller N2 Series UNI-HOST Manual

Version: N2-HM-C02 Issued Data: May 07, 2020



Copyright 2020, ROBOSTAR Co., Ltd. All right reserved.

本使用说明书的制作权在Robostar 有限公司。 任何部分在没有得到Robostar的允许不能以其他形式或手段使用。

说明书中的内容可能在无预告的情况下变更。



产品保证相关

Robostar的产品在严格品质管理的监督下制造,其整体产品的保修期间自制造日起1年。在此期 只对Robostar侧的过失导致的机械故障或正常使用中的设计及制造商的问题导致的故障无常服 务。

以下几种情况无法保证无偿服务。

- (1) 已满保修期间
- (2) 因贵公司或第三者不适当的修理、改造、移动或其他使用不注意导致的故障
- (3) 配件及润滑油使用了本公司指定的产品以外的产品而导致的故障
- (4) 因火灾、灾害、地震、风水灾害以及其他天然灾害导致的故障
- (5) 因喷料及被水淹等本公司产品配置以外环境中使用导致的故障
- (6) 消耗品消耗而导致的故障
- (7) 因未按照使用说明书中记载的保修检验作业内容执行而导致的故障
- (8) Robot修理以外的费用损失

Robostar有限公司地址及联系方式

- 总公司及工厂 京畿道安山市常绿区水仁路 700 (沙士洞119-38)
 700, Suin-ro, Sangnok-gu, Ansan-City, Gyeonggi-do, Republic of South Korea (15523)
- 水原工厂 京畿道水原市劝善区产业路155号 37 (古索洞997)
 37, Saneop-ro 155beon-gil, Gwonseon-gu, Suwon-City, Gyeonggi-do, Republic of South Korea (16648)
- AS及产品咨询 -营业咨询 TEL. 031-400-3600 FAX. 031-419-4249 -顾客咨询 TEL. 1588-4428



www.robostar.co.kr



目录

第	1章 N2 FILE TRANSFER 使用说明	8
	1. Program 执行前	8
	2. 基本画面	9
	3. FILE 菜单	11
	3.1 Connect	11
	3.2 Disconnect	14
	3.3 Transfer	15
	3.4 Delete	17
	3.5 Recent File	17
	3.6 Option	18
	4. VIEW 菜单	19
	4.1 Toolbar	19
	4.2 Status bar	19
	4.3 Refresh	20
	5. ETC 菜单	21
	5.1 Download Log	21
	5.2 Upload Firmware	21
	6. Help 菜单	23
第	2章 N2 ROBOSTAR EDITOR 使用说明	24
	1. JOB 文件编辑画面	24
	1.1 New	25
	1.2 Open	25
	1.3 Save	25
	1.4 Print	26
	1.5 Cut / Copy / Paste	26
	1.6 Undo / Redo	26
	1.7 Find / Repeat / Find Previous	27
	1.8 Replace	28
	1.9 Find ALL	28
	1.10 Syntax	29
	1.11 Bookmark	30
	2. 通用参数设定文件编辑画面	31
	3. Robot参数设定文件编辑画面	31
	4. POINT 文件编辑画面	32
	4.1 Initialize	32
	4.2 Increase	34
	4.3 Parameter	35



	4.4 Coordinate	35
	5. 变量文件编辑画面	
第	§ 3章 修改历史	
A.	参考文献	
В.	危险级别及符号	



目录

Figure 1-1 PC和Robot控制器之间连接方法	8
Figure 1-2 File Transfer主画面	9
Figure 1-3 File Transfer 主画面	10
Figure 1-4 File Transfer 窗口中选择[File]-[Connect] 菜单	11
Figure 1-5 File Transfer Program [Connect] 对话框	12
Figure 1-6 Connect 成功画面状态	13
Figure 1-7 Connect 故障画面状态	13
Figure 1-8 File Transfer 窗口中选择[File]-[Disconnect] 菜单	14
Figure 1-9 File Transfer 窗口中传送文件的方法1	15
Figure 1-10 File Transfer 窗口中传送文件的方法2	15
Figure 1-11 File Transfer 窗口中文件传输中画面	16
Figure 1-12 File Transfer 窗口中删除文件的方法1	17
Figure 1-13 File Transfer 窗口中删除文件的方法 2	17
Figure 1-14 File Transfer 窗口中选择 [File]-[Option] 菜单	18
Figure 1-15 File Transfer Program [Option] 对话窗	18
Figure 1-16 File Transfer Program 下方 Status bar	19
Figure 1-17 File Transfer Program 下端 Status bar	19
Figure 1-18 File Transfer 窗口中选择 [View]-[Refresh] 菜单	20
Figure 1-19 File Transfer 窗口中选择 [ETC]-[Upload Firmware] 菜单	21
Figure 1-20 Upload Firmware 进行中画面	21
Figure 1-21 File Transfer Program 版本信息	23
Figure 2-1 Robostar JOB Editor 画面	24
Figure 2-2 打开Robostar Editor 文件	25
Figure 2-3 保存Robostar Editor 文件	25
Figure 2-4 Robostar Editor 文件打印例子	26
Figure 2-5 当前文件中查询文字	27
Figure 2-6 当前文件中查询文字结果	27
Figure 2-7 所有 JOB 文件中查询文字	28
Figure 2-8 所有JOB 文件中查询文字	28
Figure 2-9 所有JOB 文件中查询字符串的结果	28
Figure 2-10 JOB 文件编译成功的画面	29
Figure 2-11 JOB 文件编译失败的画面	29
Figure 2-12 JOB 文件中创建Bookmark 1	30
Figure 2-13 JOB 文件中创建Bookmark 2	30
Figure 2-14 通用参数设定文件编辑画面	31
Figure 2-15 Robot参数设定文件编辑画面	31
Figure 2-16 POINT 文件编辑画面	32
Figure 2-17 POINT 文件编辑画面中的Initialize Tab	32



Figure 2-18 "All Apply" 初始化进行情况询问窗口	33
Figure 2-19 Initialize 进行过程中POINT 文件编辑画面	33
Figure 2-20 POINT 文件编辑画面中的Increase Tab	34
Figure 2-21 Increase 进行后POINT 编辑画面	35
Figure 2-22 变量文件编辑画面	36



第1章 N2 FILE TRANSFER 使用说明

1. Program 执行前

此File Transfer Program可以完成 N2 Robot控制器和PC之间通信及文件/参数的发送和接收. 控制器和PC只能通过串口(RS-232C)通信收发信. 执行Program 前利用触摸Pendant设置控制器和PC的相同Baud Rate. 默认通信速度设置为115,200bps.



Figure 1-1 PC和Robot控制器之间连接方法

使用满足如下条件的电缆连接控制器和PC.

Pin Map

РС			控制	削器
Signal	Pin		Signal	Pin
Name	No.		Name	No.
RXD	2 -		RXD	2
TXD	3		– TXD	3
GND	5 -	-	- GND	5

■ 电缆规格

- 0.3mm² (最小线芯厚度)以上的包庇(Shield)的电缆.
- 请连接连接器的 Case 两侧 Shield (控制器, PC).
- 请设置相同控制器和主机的 FG(Frame Ground) Level.
- 请选择 10m 以内的串口线.
- 连接器规格 : D-Sub 9s (Socket Type)



2. 基本画面

双击FileTransfer.exe 文件执行 File Transfer Program,可以确认如 Figure 1-2的主画面. File Transfer Program的主画面由PC和控制器文件列表窗口和显示通信状态的Trace窗口组成.

A 1 2 Controller 4 Ver: Name Size Step Point 5 Size Step Point 5
Name Size Step Point 3 3
•
0 Object(s) 0 Object(s)

Figure 1-2 File Transfer主画面

- ① 显示PC的作业文件夹.
- ② 需要更改PC的作业文件夹时,点击弹出文件夹更改窗口.
- ③ PC的文件列表窗口,显示作业文件夹内的文件列表. 蓝色框表示当前用户选择了PC的文件列表窗口.
- ④ 显示控制器的Version.
- ⑤ 控制器的文件列表窗口,显示当前连接的控制器的文件列表.
- ⑥ 输出PC和控制器之间通信过程中发生的发送/接收数据及错误信息等的Trace 窗口.



■ 控制器File 说明

Figure 1-3为控制器内部存储的文件目录,由JOB 文件, Point 变量文件, Public 参数 及频道ROBOT 参数组成.

ontroller			
Ver: 01.00.01-C3			
Name	Size	Step	Point
🥁 BGTD.JOB	5 KB	186	0
📔 BGTF.JOB	1 KB	10	0
📔 BJ7.JOB	1 KB	0	0
📔 MASTER.JOB	1 KB	11	2
OUT.JOB	57 KB	26	901
INTEGER.GIT	4 KB	1000	
FLOAT.GFT	8 KB	1000	
🗋 GP.GPT	85 KB		2000
PUBLIC.PAR	8 KB		
SY0.PAR	8 KB		
SY1.PAR	8 KB		
SY2.PAR	8 KB		

Figure 1-3 File Transfer 主画面

FILE NAME	说明
INTEGER.GIT	控制器通用整数型变量文件
FLOAT.GFT	控制器通用实数型变量文件
GP.GPT	控制器通用Global Point 文件
PUBLIC.PAR	控制器通用参数设定文件
SY0.PAR	控制器Robot 1 参数设定文件
SY1.PAR	控制器Robot 2 参数设定文件
SY2.PAR	控制器Robot 3 参数设定文件



3. FILE 菜单

3.1 Connect

T/P Parameter Setup

DEPTH	PUB - HW_CONF(1) - COMM - SERIAL
TP 画面	<pre> <pub:serial> SERIAL PORT SETTING PROTOCOL :HOST BAUDRATE :115200 DELIMITER:CRLF </pub:serial></pre>
参数说明	设置RS-232C 通信规格的参数.
Detail	 Serial RS-232 端口仅有一个,因此使用 HOST 时需要将 PROTOCOL 设置为 HOST 才能正常通信,不一致时无法连 接通信. PROTOCOL 参数设置为STRCOM 后,使用Unihost时无需 更改参数,直接从主菜单移动到 3.HOST 菜单即可通过 PC 和 Unihost通信.

PC和Robot控制器之间没有连接通信时,如Figure 1-4激活 Connect 菜单, 需要连接通信时 选择连接通信 (Connect).



Figure 1-4 File Transfer 窗口中选择[File]-[Connect] 菜单



选择连接通信后,如Figure 1-5弹出连接通信的对话框. 设置端口编号后,按下连接按钮,开始PC和控制器之间通信. 默认通信速度设置为115,200bps.

		Х
COM4	~	
연결	닫기	
	COM4 연결	COM4 ~ 연결 닫기

Figure 1-5 File Transfer Program [Connect] 对话框



连接通信成功时,如 Figure 1-6显示控制器版本及控制器内部存储文件列表, Trace 窗口显示 Log 记录.

■ Trace 窗口

Request Controller Info OK Request Controller File List OK

		Folder	Ver : 01 00 01 02			
Neme	Size Step	Point	Name # BGTD_JOB # BGTF_JOB # MASTER_JOB # MASTER_JOB # OT_JOB # OT_JOB # OT_JOB # OT_JOB # OT_JOB \$ SYUE, PAR \$ SYUE, PAR \$ SYZE, PAR	Size 5 KB 1 KB 5 7 KB 4 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB	Step 186 10 0 11 26 1000 1000	Point 0 0 2 901
		D Object(s)			1:	2 Object(s

Figure 1-6 Connect 成功画面状态

Size Si	Foruer		Ver:		
	tep Point		Name	Size Step	Point
		*			
 		1			
			•	•	•

Figure 1-7 Connect 故障画面状态



- 1) 通信接入失败时请如下确认.
 - 请检查通信端口编号.
 - 请检查PC和控制器上连接的Serial Cable.



3.2 Disconnect

PC和Robot控制器之间连接通信的状态下如Figure 1-8激活, 需要结束连接时请选择连接通信 (Disconnect).

₩2 FileTransfer V1.0.0 File Vew ETC Help Connect Disconnect Disconnect Disconnect Transfer Delete Recent File Option Exit Exit	Folder Size Step Point	Controller Ver: 01.00.01-C3 Wer: 01.00.01-C3 Wer: 01.00 Wer: 000 Wer: 0	Size Step 5 KB 188 1 KB 11 1 KB 11 1 KB 11 1 KB 11 5 KB 100 8 KB 8 KB 8 KB 6 KB 8 KB 8 KB	- C X
	0 Object(s)			12 Object(s)
Request Controller Info OK Request Controller File List OK				NUM .

Figure 1-8 File Transfer 窗口中选择[File]-[Disconnect] 菜单

■ Trace 窗口

Disconnect			





3.3 Transfer

Figure 1-11为将控制器上的文件(INTEGER, FLOAT)传送到PC的画面,如Figure 1-9, Figure 1-10选择要传送的文件后选择 [File]-[Transfer] 菜单或鼠标点击右键选择菜单,或用鼠标拖 拽到PC 文件列表即可向PC传送文件. 从PC传送文件到控制器的方法相同.

Disconnect Transfer			Controller			
Delete Recent File		Folder	Ver: 01.00.01-C3			
Cotion Exit	Size S	lep Point	Nane W BGTD.JOB W BGTF.JOB W BJT.JOB W MSTER.JOB W OUT.JOB INTEGER.GIT FLOAT.GET GP.GPT GP.GPT SY0.FAR SY0.FAR SY1.FAR SY2.FAR	Size 5 KB 1 KB 1 KB 4 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8	Step 186 10 0 11 26 1000 1000	Point 0 0 2 901
		0 Object(s)			12	Object(s

Figure 1-9 File Transfer 窗口中传送文件的方法1

Controller			
Ver: 01.00.01-C3			
Name	Size	Sten	Point
BGTD.JOB	5 KB	186	0
BGTF.JOB	1 KB	10	0
📓 BJ7.J0B	1 KB	0	0
MASTER.JOB	1 KB	11	2
OUT.JOB	57 KB	26	901
INTEGER. Transfer	4 KB	1000	
FLOAT.GF Delete	8 KB	1000	0000
BUBLIC B Refresh	85 KB		2000
STURAR SYLPAR	8 KB		
SY2.PAR	8 KB		

Figure 1-10 File Transfer 窗口中传送文件的方法2



		Controller		
r C:₩N2_JOB	Folder	Ver: 01.00.01-C3		
Name	Size Step Point	Name BGTD.JOB BGTF.JOB SJ7.JOB	Size S 5 KB 1 KB 1 KB	itep Point 186 0 10 0 0 0
	Wait for a while until file copy compl New copy (DITEGER.GIT) to PC	carce	57 KB 57 KB 4 KB 11 8 KB 11 85 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB	11 2 26 901 000 2000 2000
	0 Object(s)			12 Object(s

Figure 1-11 File Transfer 窗口中文件传输中画面

文件传送成功时Trace 窗口生成Log 记录.

Trace 窗口
 Copy INTEGER.GIT file to PC
 OK
 Copy FLOAT.GFT file to PC
 OK

文件传送失败时, Trace 窗口生成Log 记录.

■ Trace 窗口 Error:Write file[1314]

上述Error Message在 Execute Path中没有执行文件 (REditor.exe)时发生. 因此, 请确认 [File]-[Option] 菜单的Execute Path 设置.





3.4 Delete

Figure 1-12为删除PC中文件 (INTEGER)的画面,如Figure 1-12,Figure 1-13选择要删除的 文件后,选择[File]-[Delete] 菜单或使用鼠标右键显示的菜单删除选择的文件. 从控制器删除文件的方法相同.

Disconnect Transfer Delete Recent File Option Exit UPEDAT.GPT	Size 8 KB 15 KB	Step 1000 1000	Foider	Controller Ver: 01.00.01-C3 Name BGTD_JOB BGTJ_JOB BGTJ_JOB BJT_JOB MASTER_JOB WASTER_JOB WASTER_JOB COT_JOB INTEGER.GIT FLOAT.GFT GG.GPT	Size 5 KB 1 KB 1 KB 57 KB 4 KB 8 KB 85 KB	Step 186 10 0 11 26 1000 1000	Point 0 0 0 2 901 2000
equest Controller File List		2	Object(s)	PUBLCPAR SYUPAR SYLPAR SY2PAR	8 KB 8 KB 8 KB 8 KB	12	? Object(s

Figure 1-12 File Transfer 窗口中删除文件的方法1

Name		Size	Step	Point
INTEGE ^P		8 KB	1000	
FLOAT.	Transfer	15 KB	1000	
	Delete			
	Refresh			
_		1		

Figure 1-13 File Transfer 窗口中删除文件的方法 2

3.5 Recent File

※ 目前不支持的功能.



3.6 Option

设置File Transfer Program通信超时及执行文件路径, Firmware路径等时,如Figure 1-14选择 [File]-[Option] 菜单.

N2 FileTransfer V1.0.0 File View ETC Help Connect Disconnect Transfer Delete Recent File Option Exit	Folder Controller Size Step Point 15 KB 1000 Point BGTF_JOB 1 KB BGTF_JOB 1 KB BGTF_JOB 1 KB BGTF_JOB 1 KB DUT_JOB 5 KB PUBLIC_PAR 1 KB SVLPAR 8 KB SVLPAR 8 KB SV2_PAR 8 KB	Step 186 10 0 11 26 16 1000 1000	-
Request Controller Info OK Request Controller File List DK	1 Object(a)	13	3 Object(s)

Figure 1-14 File Transfer 窗口中选择 [File]-[Option] 菜单

Option 窗口中各设置项拥有如下含义.

Option			×
Communication			
Time Out :	15 ~	Retry Count :	3 ~
Path			
Excute Path :	C:₩Users₩jachoi₩E	iownloads₩N2_UNIHOS	T_19010
Firmware Path :	c:₩		
ОК			Cancel

Figure 1-15 File Transfer Program [Option] 对话窗

OPTION NAME	说明	单位
Time Out	超时基准	sec
Retry Count	超时时重复次数	次
Execute Path	执行文件的文件夹位置	-
Firmware Path	Firmware文件的文件夹位置	-



1) 设置Execute Path 时请务必先移动到FileTransfer.exe 执行文件所在的文件夹位置.



4. VIEW 菜单

4.1 Toolbar

选择[View]-[Toolbar] 菜单激活,如Figure 1-16扩展 Toolbar.



Figure 1-16 File Transfer Program 下方 Status bar

1	Refresh	刷新选择的文件列表窗口
2	Version	确认File Transfer Program的版本信息

4.2 Status bar

选择[View]-[Status bar] 菜单激活,如Figure 1-17的右下方显示当前键盘状态 (Caps Lock, Num Lock, Scroll Lock).

AA			Controller			
Dir C:#N2_JOB		Folder	Ver: 01.00.01-C3			
Name	Size Step 15 KB 1000	Point	Name W BGTD.J0B W BGTLJ0B W JDTLJ0B W JDTLJ0B W JDTLJ0B W JDTLJ0B W JDTLJ0B W JDTLJ0B W JDTLJ0B PLOAT.GFT GP.GPT PUBLIC.PAR SYDLPAR SY2LPAR	Size 5 KB 1 KB 1 KB 57 KB 1 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB	Step 186 10 0 11 26 16 1000 1000	Point 0 0 2 901 0
		1 Object(s)			13	Object(s

Figure 1-17 File Transfer Program 下端 Status bar



4.3 Refresh

刷新用户选择的文件列表窗口. 当控制器文件列表窗口刷新失败时,有可能发生了断链或PC和 控制器之间无法传输正确数据,错误发生时的处理方法也相同.

Status Bar Refresh F5 Dir Cimn2_3015		Folder	Controller Ver: 01.00.01-C3			
Name	Size Step 15 KB 1000	Point	Name BGTD_JOB BGTF_JOB MASTER_JOB VOT_JOB V_0_0_0_JOB V_0_0_JOB V_0_0_0_JOB V_	Size 5 KB 1 KB 1 KB 57 KB 1 KB 4 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8	Step 186 10 0 11 26 16 1000 1000	Point 0 0 2 901 0
		1 Object(s)			13	Object(

Figure 1-18 File Transfer 窗口中选择 [View]-[Refresh] 菜单



5. ETC 菜单

5.1 Download Log

※ 目前不支持的功能.

5.2 Upload Firmware

N2 控制器的Firmware有改版时, 需要将控制器的Firmware更新到最新版本. 可以通过以下 菜单变更控制器的Firmware. Firmware的上传作业对控制器的动作有很大影响,请务必与本 公司客户服务部门联系后进行.

Name Size Step Point □ FLOAT.GFT 15 KB 1000 5 KB 166 0 □ FLOAT.GFT 15 KB 1000 1 KB 10 0 □ GGTD.JOB 1 KB 10 0 1 KB 10 0 □ GGTD.JOB 5 KB 166 0 1 KB 0	View EIC Help Download Log Upload Firmware Dir C:#N2_JOB	Folder	Controller Ver: 01.00.01-C3			
	Name	Size Step Point 15 KB 1000	Name	Size 5 KB 1 KB 1 KB 5 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB	Step 186 10 0 11 26 16 1000 1000	Point 0 0 2 901 0
i ubjectjej 13 Objectjej		1 Object(s)			13	Object(s)
						NUM

Figure 1-19 File Transfer 窗口中选择 [ETC]-[Upload Firmware] 菜单

Figure 1-20为Firmware上传过程中的画面.

Name Size Step Point IFLOAT.GFT 15 KB 1000 IS KB 100 Watt for a while until file copy complete IKB IKB 1 Hew copy (Firmware) to Controler (*N) IKB 1 16 KB 1000 IKB 1 100 KB I I IKB 1 KB I IKB 1 1 KB I IKB 1 1 KB I IKB 1 1 KB I I IKB 1 KB I I I I KB I I I I KB I I I I I KB I I I I I I KB I I I I I I I KB I I I I I	NA Dir C:#N2_JOB	Folder	Controller Ver: 01.00.01-C3		
Wait for a while until file copy complete For Kop 1 For Kop 2 F	Name	Size Step Point 15 KB 1000	Name BGTD.JOB BGTF.JOB BJT.JOB	Size Ste 5 KB 18 1 KB 1 1 KB 1	p Point 6 0 0 0 0 0
		Wait for a while until file copy complet New copy (Pirmware) to Controller [4%]	à Corret	57 KB 2 1 KB 100 8 KB 100 85 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB 8 KB	6 901 6 0 0 0 2000

Figure 1-20 Upload Firmware 进行中画面



Firmware更新执行程度100%表示Firmware上传完成. 成功更新Firmware后, Trace 窗口中输出以下Log 记录.

■ Trace 窗口

Firmware uploading start... Firmware upload complete!

Firmware上传失败时, Trace 窗口中输出以下Log 记录.

■ Trace 窗口

Unable to open firmware file[C:₩₩ecat]

发生如上图中的Error Message时,表示设定的Firmware Path中没有Firmware文件(ecat). 请确认 [File]-[Option] 菜单的Firmware Path 设定.



6. Help 菜单

选择[Help]-[About FileTransfer...] 菜单,如Figure 1-21可以确认程序的版本.



Figure 1-21 File Transfer Program 版本信息



2)

1) 初始上传Firmware时,请与本公司客户服务部门联系后进行.

上传错误的Firmware将无法启动控制器.

3) 请熟悉上传顺序后进行.



第2章 N2 ROBOSTAR EDITOR 使用说明

此 Robostar Editor可以创建或变更 N2 Robot控制器的JOB 文件, POINT 变量文件及参数值.

1. JOB 文件编辑画面

Figure 2-1为 JOB Editor 画面,可以创建及编辑 JOB 文件. 此外,内置编译器,JOB程序制作完成 后可以检查是否有Syntax 错误.



Figure 2-1 Robostar JOB Editor 画面

1		New	创建新文件	2	<u>à</u>	Open	开启JOB 文件
3		Save	保存JOB 文件	4		Print	打印JOB 文件
5	≥€	Cut	剪切部分内容	6	細	Сору	复制部分内容
7	Ū	Paste	粘贴复制的内容	8	Ω	Undo	恢复到上一个作业前状态
9	12	Redo	恢复到原状态	10	M	Find	检索特定文字
11	\$2	Repeat	从当前位置向下检索	12	R	Find Previous	从当前位置向上检索
13	1	Replace	字符串变更	14	ď	Find ALL	所有JOB 文件中检索
15	- 111	Syntax	语法检查	16	1	Bookmark	创建Bookmark
17	℁ ℁ Bookmark 之间的移动(前,后)			18	*	删除	所有 Bookmark



1.1 New

选择 [New] 按钮或 [File]-[New] 菜单可以创建新JOB 文件. 目前的Editor 版本仅允许创 建新JOB 文件.

1.2 Open

选择 [Open] 按钮或 [File]-[Open] 菜单, 如 Figure 2-2 加载现有文件到Editor中.

-						
N2 RobostarEditor V1.0.0)				_	×
File View Help						
🗅 📽 🖬 💩 🕺 Pa	6 2 2 A A A A	M Q E 1 1 76 76 76				
🙆 열기						×
← → · ↑ □ · 내 PC · 로컬 티스크 (C:) · N2_JOB			✓ Č N2	JOB 검색	9	
구성 ▼ 새 몰더					111 -	0
CneDrive ^	이름	수정한 날짜	유형	크기		
	📔 11.JOB	2019-01-03 오후	JOB 파일	1KB		
u PC	🔐 22.JOB	2019-01-03 오후	JOB 파일	1KB		
🧊 3D 개제	BGTD.JOB	2019-01-03 오후	JOB 파일	5KB		
Autodesk 360	BGTFJOB	2019-01-03 오후	JOB 파일	1KB		
🔸 다운로드	BJ7.JOB	2019-01-03 오후	JOB 파일	1KB		
📕 동영상	MASTER.JOB	2019-01-03 오후	JOB 파일	1KB		
🔮 문서	OUT.JOB	2019-01-03 오후	JOB 파일	58KB		
바탕 화면	TEMP.JOB	2019-01-04 오전	JOB 파일	1KB		
▶ 사진						
♪ 음악						
- 로컬 티스크 (C1)						
- 세 복류 (61)						
Term:(wwpian)						
🥔 네트워크 🗸 🗸						
파일(이름(N):			ol v	b Files (*.job)	~
				Jol	o Files (*.job)	
				Po	int Files (*.job) Files (*.got)	
				Pa	rameter Files (*.par)	
				Int	eger Files (*.git) llet Files (*.nlt)	
				Flo	pat Files (*.gft)	
				Dr	iver Files (*.drv)	
				All	rites (***)	

Figure 2-2 打开Robostar Editor 文件

1.3 Save

选择 [Save] 按钮可以保存创建的文件. 新制作的JOB时,如 Figure 2-3弹出 POINT INFO 设置窗口.

输入适当的 Robot ID(频道CH)和Robot DOF设置,并输入JOB 文件名.

dol 🗐	4		×
0 1	MAIN SVON		4
2	VEL 200 TMOV PO		
4	DLAY 500 JMOV P1	Robot ID: 0	
6	DLAY 500 JMOV P2	Robot DOE: 6	
8 9	DLAY 500 EOP		
		OK CANCEL	

Figure 2-3 保存Robostar Editor 文件



1.4 Print

选择 [Print] 按钮可以输出当前处于激活状态的文件.

例如,如Figure 2-4, PUBLIC.PAR 文件激活的状态下选择[Print] 按钮仅打印PUBLIC.PAR 文件.

N2 RobostarEditor V1.0.0 - PUBLIC.PAR						-		×
File View Function Window Help								
「「「「」」「「」」「「」」「」」「」」「」」「」」「」」「」」「」」「」」「	\$							
MASTERJOB	8	PUBLIC.P	AR				•	×
0 MAIN 1 SVON	4	GROUP	ITEM1	ITEM2	ITEM3	DESCRIPTION	MIN	MAX
2 WHILE 1		HW_CONF	BGT	ENABLE(0)		Run mode		
3 DLAY 1000 4 VEL 200		HW_CONF	BGT	NAME(1)		BGT job name		
5 JMOV PO		HW_CONF	COMM	USED(2)		Communication used		
7 JMOV P1		HW_CONF	COMM	TYPE(3)		String Command type		
8 DLAY 1000		HW_CONF	COMM	PROTOCOL(4)		RS232 Protocol		
10 EOP		HW_CONF	COMM	BAUD(5)		RS232C Baud Rate		
		HW_CONF	COMM	DELIMITER(6)		RS232C Delimiter		
		HW_CONF	COMM	ETHERNET PORT1(7)	IP	Ethernet IP address		
		HW_CONF	COMM	ETHERNET PORT1(7)	GATE	Ethernet GATE address		
		HW_CONF	COMM	ETHERNET PORT1(7)		Ethernet monitoring enable		
		HW_CONF	COMM	ETHERNET PORT2(8)	IP	Ethernet IP address		
		HW_CONF	COMM	ETHERNET PORT2(8)	GATE	Ethernet GATE address		
		HW_CONF	COMM	ETHERNET PORT2(8)		Ethernet monitoring enable		
		HW_CONF	TP	JOG_DEADMAN(11)		Jog deadman enable		
		HW_CONF	TP	RUN_DEADMAN(12)		Manual run deadman enable		
		HW_CONF	TP	ORG_DEADMAN(13)		Origin deadman enable		
		HW_CONF	TP	OPERATION(14)		Deadman operation mode		
		HW_CONF	TP	MODEL(15)		TP model		
		HW_CONF	OPTION	DIO(16)		DIO board count	0	2
		HW_CONF	OPTION	TYPE(17)		Fieldbus type		
		HW_CONF	OPTION	ENDIAN(18)		Fieldbus endian		
		HW_CONF	OPTION	IPCONF(19)	IP	Fieldbus IP address		
		HW_CONF	OPTION	IPCONF(20)	GATE	Fieldbus GATE address		
/L'	Ln 1, C	ol 5			MAC	1	IUM	_

Figure 2-4 Robostar Editor 文件打印例子

1.5 Cut / Copy / Paste

₩ 选择血 [Cut] 按钮剪切特定字符串.
选择 [Copy] 按钮复制特定字符串.
选择 [Paste] 按钮粘贴Cut 或Copy的特定字符串

1.6 Undo / Redo

- 选择 [Undo] 按钮恢复到之前状态.
- 选择 📿 [Redo] 按钮恢复到原状态.



1.7 Find / Repeat / Find Previous

选择 [Find] 按钮,从当前文件检索需要的字符串. 如Figure 2-5,输入 "JMOV"字符串后选择 [Find Next] 按钮.

0 1 2 3 4 5 6 7 8 9	MAIN SVON VEL 200 JMOV P0 DLAY 500 JMOV P1 DLAY 500 JMOV P2 DLAY 500 FOD	Find Find what: UMOV Match whole word only Match case Up Direction Direction	Find Next Cancel
Ĩ			▼ ▶ <i>//</i>

Figure 2-5 当前文件中查询文字

如Figure 2-6, 寻找的字符串 "JMOV"的背景有所不同.

接下来按下资[Repeat] 按钮和资[Find Previous] 按钮,寻找上一个或下一个方向的字符串.

Job4		
0 MAIN 1 SVON 2 VE	L 200	
3 DL 4 DL 5 JM 6 DL 7 JM 8 DL	0W PU AY 500 DV P1 AY 500 DV P2 AY 500	
9 EOP		V

Figure 2-6 当前文件中查询文字结果



1.8 Replace

选择 Mail [Replace] 按钮,如Figure 2-7输入要查找的字符串和要替换的字符串,可以将当前 文件中的字符串替换为要替换的字符串.

Replace		×
Find what:		Find Next
Replace with:		Replace
Match whole word only	Replace in	Replace All
	C Selection • Whole file	Cancel

Figure 2-7 所有 JOB 文件中查询文字

1.9 Find ALL

选择^Q[Find All] 按钮,可以在设定路径下所有JOB 文件中查询特定字符串.如Figure 2-8输入需要查询的在字符串"DLAY",并选择 [FIND] 按钮.

III FIND	×	C
Find What : DLAY	FIND	
	Close	

Figure 2-8 所有JOB 文件中查询文字

如Figure 2-9,通过输出列表确认所有JOB 文件中包含特定字符串的位置,双击列表可以打开 JOB 文件.

III FIND	×
Find What : DLAY	FIND
BGTD.JOB(117) : DLAY 100 MASTER.JOB(3) : DLAY 1000 MASTER.JOB(6) : DLAY 1000 OUT.JOB(20) : DLAY 1000 OUT.JOB(20) : DLAY 100 TEMP.JOB(4) : DLAY 500 TEMP.JOB(6) : DLAY 500	

Figure 2-9 所有JOB 文件中查询字符串的结果



1.10 Syntax

制作JOB 文件后,选择^[][Syntax] 按钮或 "F5" 按钮执行编译. 编译成功时,如Figure 2-10弹出 "Compile succeed!" 窗口.

M INS KODOSTAFEDITOR A LIVIA - [MIASTEK.JOB]	_	
😥 File Edit Compile View Window Help		- 8 ×
D 📽 🖩 🚭 🕺 🖻 🛍 🕰 😂 🖊 🖓 🔏 👫 🗳 🗮 🔍 🗟 🦽 🌾 🦄 🦘		
0 MAIN 1 SVON 2 WHILE 1 3 DLAY 1000 4 VEL 200 5 JMOV P0 6 DLAY 1000 7 JMOV P1 8 DLAY 1000 9 ENDWL 10 EOP Compile Message × € Compile succeed!! € 212 € 212		
Ready Ln 5, Col 9		

Figure 2-10 JOB 文件编译成功的画面

Figure 2-11为编译失败时显示的画面. 编译输出窗口发生Error的 JOB 文件名和行位置, 以 及Error Message 信息.



Figure 2-11 JOB 文件编译失败的画面



编译作业前,请务必保存JOB 文件后执行作业.
 编译作业前,如果有更改过JOB 文件,请务必保存后执行作业.



1.11 Bookmark

选择 [Bookmark] 按钮可以使用JOB 文件内 Bookmark 功能.

长按 ▲ 按钮,以当前位置为基准生成Bookmark.

如Figure 2-12, Figure 2-13按下 🔺 按钮创建 Bookmark.

N2 RobostarEditor V1.0.0 - 8GTD.JOB	
File Edit Compile View Window Help	
🗊 вотриов	
21 OFF - 0 22 SVS IN DATA - 0	-
23 OLD_SYS_IN = 0	
24 NEW_SYS_IN = 0 25 SYS_FILTER_ONT = 0	
26 //*******	
28 //***********************************	
29 INT INPUT_FILTER 30	
31 INT SYS_IN_JOB_START	
33 INT SYS_IN_JOB_PAUSE	
34 INT SYS_IN_JOB_RSESTART 35 INT SYS_IN_RESET	
36 37 INT TH START	
38 INT JOB_STOP	
40 INT JOB_RESTART	
41 INT ALARM_RESET	
43	_
44 INI DII_FLAG[5] 45 //*******//	
46 // SYS IN TODO 47	
48 INPUT_FILTER - 1	
50 SYS_IN_JOB_START = 0	
51 SYS_IN_JOB_STOP = 1 52 SYS_IN_JOB_PAUSE = 2	
53 SYS_IN_JOB_RSESTART = 3	
55 55	
56 BIT_FLAG[0] = (0H0001< <sys_in_job_start) 57 BIT_FLAG[1] = (0H0001<sys_in_job_stop)< td=""><td></td></sys_in_job_stop)<></sys_in_job_start) 	
58 BIT_FLAG[2] = (DHOODI<(SYS_IN_JOB_PAUSE) 50 PIT_FLAG[2] = (DHOODI<(SYS_IN_JOB_PAUSE)	
60 BIT_FLAG[4] = (0H0001< <sys_in_reset)< td=""><td></td></sys_in_reset)<>	
62 //***********************************	
64 // SYS OUT DEFINITION	
65 INT SYS_OUT_READY // 0 : MC ON 1 : MC OFF	
67 INT SYS_OUT_JOB_PAUSE // 0 : STOP(PAUSE) 1 : NOT STOP	
68 INT SYS_OUT_ALARM // 0 : ALARM 1 : NOT ALARM 69 //INT SYS OUT ORG // 0 : ORG OK 1 : NOT ORG	
70 INT SYS_OUT_MODE // 0 : MANUAL 1 : AUTO	
72	
73 74 // SYS OUT TODO	
25 //***********************************	•
Mand Nook	10 170 CM 1

Figure 2-12 JOB 文件中创建Bookmark 1

N2 RobostarEditor V1.0.0 - BGTD.JOB		
File Edit Compile View Window Help		
□ ☞ 월 월 3 월 16 12 12 14 14 14 14 12 1 1 1 1 1 1 1 1		
Betto Job		
147 IF NODE AUTO THEN 148 R_STATE - RSTATE (1,6)		-
149 IF (R_STATE == 0) THEN 150 SVON		
151 ENDIF		
153 PRESTART (1)		
154 ELSE JOB RESTART = OFF		
156 ENDIF		
158 ENDIF		
160 LABL START_OUT		
161 162 DATA = 0		
163 164 (CT STRITE - TH STRITE(1 1)		
165 T_STATE - PSTATE(1)		
165 SERVO_SIALE = RSIALE(1,6) 167 IF T_STATE == T_RUN THEN		
168 DATA = (DATA (DHODO1< <sys_out_job_run)) 169 ENDIF</sys_out_job_run)) 		
170 IF T_STATE T_STOP && (SERVO_STATE 1) THEN		
172 DATA = (DATA (OHODOI< <sys_out_job_rause))< td=""><td></td><td></td></sys_out_job_rause))<>		
173 ENDIF 174		
175 R_STATE = RSTATE(1,0) 176		
((0H0002&R_STATE)>>1) (DHTD002&R_STATE)>>1)		
179 OUT(SYS_OUT_JOB_PAUSE) = (DATA>>SYS_OUT_JOB_PAUSE)&OHOOO1		
180 OUT (SYS_OUT_ALARM) = ((0H00016R_STATE)>>0) 181 //OUT (SYS_OUT_ORG) = ((0H00046R_STATE)>>2)		
182 OUT(SYS_OUT_MODE) = ((OHO2006R_STATE)>>9) 182 OUT(SYS_OUT_MODE) = ((OHO2006R_STATE)>>14)		
163 COLONIZATION COLONIZATION COLONIZATION COLONIZATION COLONIZATION		
105 202		
		_
		• • //:
Ready	Ln 178, Col 1	MAC

Figure 2-13 JOB 文件中创建Bookmark 2

此外,按下 🌤 漆 按钮,以当前游标位置为基准向上或向下移动到Bookmark 位置,按下 🏂 按钮删除所有创建的Bookmark.



2. 通用参数设定文件编辑画面

Figure 2-14为通用参数设定画面,可以编辑控制器内使用的通用参数.参数相关详细内容,请参照 N2-OM(Operating Manual).

N2 Rob	N2 RobostarEditor V1.0.0 - [PUBLIC.PAR] - X										
GROUP	ITEM1	ITEM2	ITEM3	DESCRIPTION	MIN	MAX	UNIT	VALUE1	VA	UE2	\neg
HW_CONF	сомм	ETHERNET PORT2(8)		Ethernet monitoring enable				DIS	•		
HW_CONF	TP	JOG_DEADMAN(11)		Jog deadman enable				DIS	-		
HW_CONF	TP	RUN_DEADMAN(12)		Manual run deadman enable				DIS	~		
HW_CONF	TP	ORG_DEADMAN(13)		Origin deadman enable				DIS	-		
HW_CONF	TP	OPERATION(14)		Deadman operation mode				MC_OFF	-		
HW_CONF	TP	MODEL(15)		TP model				TPI9000	-		
HW_CONF	OPTION	DIO(16)		DIO board count	0	2		0			
HW_CONF	OPTION	TYPE(17)		Fieldbus type				NONE	~		
HW_CONF	OPTION	ENDIAN(18)		Fieldbus endian				BIG	~		
HW_CONF	OPTION	IPCONF(19)	IP	Fieldbus IP address				192.168.1.193			
HW_CONF	OPTION	IPCONF(20)	GATE	Fieldbus GATE address				192.168.1.4			
HW_CONF	OPTION	TRACKING(21)		Tracking board count	0	2		0			
HW_CONF	OPTION	SIZE(22)		Fieldbus Data Size	0	4		0			
HW_CONF	SAFETY	CATEGORY(31)		Safety category type				CAT3_STD	~		
HW_CONF	ALARM	FAN(35)		Fan alarm enable				DIS	-		
HW_CONF	ALARM	BUZZER(36)		Buzzer enable				DIS	-		
HW_CONF	ALARM	BATTERY(37)		Battery alarm enable				DIS	-		
HW_CONF	XML	NUMBER(38)		Driver number	0	8		1			
HW_CONF	XML	NAME(39)		Driver name				N2_V10_774111			
HW_CONF	MB_OVH	VALUE(40)		Main board over heat	0	110		85			
HW_CONF	TMR	TMR1(41)		Timer 1 setting	0	60000		100			
HW_CONF	TMR	TMR2(41)		Timer 2 setting	0	60000		100			
ETC	TIME	WTIME(50)	day	Working time day				0			
Ready	eady										

Figure 2-14 通用参数设定文件编辑画面

3. Robot参数设定文件编辑画面

Figure 2-15问Robot参数设定画面,可以编辑控制器内使用的Robot参数.参数相关详细内容,请参考N2-OM(Operating Manual).

N2 Ro	bostarEditor V1.0	1.0 - [SY0.PAR]									×
File	View Function	Window Help	~ 0 =								- 6
1 🖻 I		9 16 1 22 22 1 89 -	首角网				_		_	_	_
GROUP	ITEM1	ITEM2	ITEM3	DESCRIPTION	MIN	MAX	UNIT	VALUE1		VALUE2	
CONF	RENB	ENABLE(100)		Robot enable				ENB	•		
CONF	USAX	1_axis(101)		1_axis driver ID	0	6		0			
CONF	USAX	2_axis(101)		2_axis driver ID	0	6		0			
CONF	USAX	3_axis(101)		3_axis driver ID	0	6		3			
CONF	USAX	4_axis(101)		4_axis driver ID	0	6		0			
CONF	USAX	5_axis(101)		5_axis driver ID	0	6		0			
CONF	USAX	6_axis(101)		6_axis driver ID	0	6		0			
CONF	XENB	1_axis(102)		Robot axis1 enable				DIS	-		
CONF	XENB	2_axis(102)		Robot axis2 enable				DIS	*		
CONF	XENB	3_axis(102)		Robot axis3 enable				ENB	•		
CONF	XENB	4_axis(102)		Robot axis4 enable				DIS	•		
CONF	XENB	5_axis(102)		Robot axis5 enable				DIS	*		
CONF	XENB	6_axis(102)		Robot axis6 enable				DIS	•		
CONF	ROBOT SPEC	(105)		Robot spec				VAR			
CONF	DOF	(106)		Degree of freedom				6			
CONF	Pos Axis	(107)		The number of dimensions				3			
CONF	Ori Axis	(108)		The number of orientations				3			
CONF	Ext DOF	(109)		Degree of freedom for external axis				0			
CONF	ROBOT NAME	(110)		Robot name				NONE			ilen.
BODY	RANGE	SW LIMIT(125)	1_axis	1_axis Software limit	-999999.000	999999.000		-170.000		170.000	
BODY	RANGE	SW LIMIT(125)	2_axis	2_axis Software limit	-999999.000	999999.000		-80.000		110.000	
BODY	RANGE	SW LIMIT(125)	3_axis	3_axis Software limit	-999999.000	999999.000		-500.000		500.000	
BODY	RANGE	SW LIMIT(125)	4 axis	4 axis Software limit	-999999.000	999999.000		-190.000		190.000	_

Figure 2-15 Robot参数设定文件编辑画面



4. POINT 文件编辑画面

Figure 2-16为 Point Editor 画面,可以生成及编辑控制器内使用的Global Point 文件. 各 Point 可以定义8个轴值及Robot的姿势 (R_CONF),可以设置安装在Robot上的使用Tool和相应坐标系 (TOOL) 及用户坐标系 (USER).

File View Edit	Window Help										
	% % ® 🖻 으 :	2 4 8 1	4 M Q [i /4 % :	36 76 						
1	2	3	4	5	6	7	8	R_CONF	T	00L L	JSER '
GP00000								NO_FORM	-		_
GP00001								NO_FORM	-		
GP00002								NO_FORM	-		
GP00003								NO_FORM	•		
GP00004								NO_FORM	•		
GP00005								NO_FORM	•		
GP00006								NO_FORM	•		
GP00007								NO_FORM	-		
GP00008								NO_FORM	-		
GP00009								NO_FORM	-		
GP00010								NO_FORM	•		
GP00011								NO_FORM	•		
GP00012								NO_FORM	-		
GP00013								NO_FORM	•		
GP00014								NO_FORM	•		
GP00015								NO_FORM	•		
GP00016								NO FORM	•		
GP00017								NO FORM	-		
GP00018								NO_FORM	-		
GP00019								NO_FORM	-		
GP00020								NO FORM	•		
GP00021								NO FORM	•		
GP00022								NO FORM	•		
GP00023								NO FORM	-		
<									_		

Figure 2-16 POINT 文件编辑画面

4.1 Initialize

Figure 2-17为初始编辑Point 时可以对使用Point执行初始化的Tab. Pc Point和 End Point设置,也可以对各别轴及所有轴进行初始化设定.

Point范围设定通过Start

6	7	8	R_CONF	ľ	TOOL	USER	^	=				
			NO_FORM	•			-11		Initia	alize point data -		
			NO_FORM	-				_			0	
			NO_FORM	-			Ģ	IJ	1:	0	2	apply
			NO_FORM	-					2:	0	-	apply
			NO_FORM	•					3:	0	-	apply
			NO_FORM	-							- 1	and a
			NO_FORM	-						I.		appry
			NO_FORM	-					5:	0		apply
			NO_FORM	-					6:	0		apply
			NO_FORM	-					7:	0	-	apply
			NO_FORM	-					g .	0	- 1	amly
			NO_FORM	-						°		oppry
			NO_FORM	-					9:	0		apply
			NO_FORM	-					10 :	0		apply
			NO_FORM	-					11:	0		apply
			NO_FORM	-					12 :	0	-	apply
			NO_FORM	*						3		4
			NO_FORM	-					Star	rt Point : 0	End P	Point : 1999
			NO_FORM	-							~	
			NO_FORM	•							(5)	All apply
			NO_FORM	•								
			NO_FORM	•				-	Coordi	nate Paramete	r Incre	ease Initialize
			10 50014	+				-				

Figure 2-17 POINT 文件编辑画面中的Initialize Tab



■ Initialize 设定Tab相关详细说明

1	1号轴初始位置设定值(Angle)	2	1号轴初始位置值各别应用
3	Start Point 设定值	4	End Point 设定值
5	1~8号初始位置值应用到所有		

应用"All Apply" 按钮时,如 Figure 2-18通过 Message Box再次询问用户是否进行初始化.



Figure 2-18 "All Apply" 初始化进行情况询问窗口

Figure 2-19为进行初始化的画面.

N2 Rol	oostarEditor V1.	0.0 - [GP.GPT]												- 0
File	/iew Edit Wi	ndow Help		1.0.1.										-
<i>1</i>	3 4 1 1 1 1	🖻 🖻 🗅 🖸	2 4 6 7	MQ	1 / % %	1 76								
	1	2	3	- 4	5	6	7	8	R_CONF	TO	DL USER	^		
P00000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	-			Initialize point data	
00001	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	*				_
P00002	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	-			1: 0	apply
P00003	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	*			2: 0	apply
P00004	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	•			3: 0	apply
P00005	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	*			4: 0	acolu
P00006	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	*				арруу
P00007	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	•			5: 0	apply
P00008	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	-			6: 0	apply
SP00009	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	-			7: 0	apply
3P00010	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	-			8.0	amly
3P00011	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	-		1	u. o	
GP00012	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	-		1	9: 0	apply
GP00013	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	•		1	10: 0	apply
3P00014	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	•			11: 0	apply
GP00015	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	*		1	12: 0	acciv
GP00016	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	•				
GP00017	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	*		1	Start Point : 0	End Point : 1999
GP00018	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	•		1		
GP00019	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	-		1		All apply
GP00020	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	*				
GP00021	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	-			Coordinate Paramete	Increase Initia
GP00022	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	-				
GP00023	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	•				
3P00024	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	•				
SP00025	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	•				
3P00026	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	*				
3P00027	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	•				
5P00028	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	NO_FORM	*				
												×		

Figure 2-19 Initialize 进行过程中POINT 文件编辑画面



4.2 Increase

Figure 2-20为 Point 编辑时,在设定范围内可以增加设定数据量的编辑Tab. Point范围设定通过 Start Point和 End Point设定,也可以对各别及所有轴增加指定Point值.

6	7	8	R_CONF		TOOL	USER	^	=			
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	-					Initia	lize point data	
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	•							
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	٠				1)\$ ¹	0	(2) ₄ Japply
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	•					2:	0	apply
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	•					3:	0	apply
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	٠					4.	0	where
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	•					1.	l.	
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	•					5:	0	apply
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	•					6:	0	apply
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	•					7:	0	apply
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	٠					8:	0	anniv
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	•						•	
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	•					9:	0	apply
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	•					10 :	0	apply
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	٠					11:	0	apply
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	٠					12 :	0	apply
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	•						3	н <u>(</u>
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	٠					Star	t Point : 0	End Point : 1999
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	•							
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	•						(5 ← All apply
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	•							
0.0000	0.0000	0.0000	NO_FORM	•				1	Coordi	nate Parameter	Increase Initialize

Figure 2-20 POINT 文件编辑画面中的Increase Tab

■ Increase 设定Tab详细说明

(1)	1号轴增加位置设定值(Angle)	2	1号轴增加位置值各别应用
3	Start Point 设定值	4	End Point 设定值
5	1~8号增加位置值应用所有		

Figure 2-21为各位置值增加1号轴: -2.098, 2号轴: 4.483, 3号轴: 32.687, 4号轴: -91.268, 5号轴: -91.671, 6号轴: 52.813的画面.



) 🗳 🖥	1 🚳 🕹 🖣	a ⊫ Ω ⊆	488	M Q E	1 1 76 76	76							
	1	2	3	4	5	6	7	8	R_CONF	тоо	USER ^		
P00000	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	-		Increase point data	
P00001	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	*			
P00002	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	*		1: -2.098	apply
P00003	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	*		2: 4.483	apply
P00004	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	*		3: 32.687	apply
00005	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	*		4. 01.000	
900006	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	-		4: -91.200	appry
P00007	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	-		5: -91.671	apply
P00008	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	-		6: 52.813	apply
00009	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	-		7: 0	apply
00010	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	-		8.0	
00011	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	-		0.10	appry
00012	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	-		9: 0	apply
00013	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	-		10: 0	apply
00014	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	•		11: 0	apply
00015	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	•		12: 0	annha
00016	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	•			oppiy
00017	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	•		Start Point : 0	End Point : 1999
00018	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	•			
00019	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	•			All apply
00020	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	•			
00021	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	•		Coordinate Paramete	r Increase Initialize
00022	-2.0980	4.4830	32.6870	-91.2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO_FORM	•			
00023	-2.0980	4,4830	32.6870	-91,2680	-91.6710	52.8130	0.0000	0.0000	NO FORM	-			

Figure 2-21 Increase 进行后POINT 编辑画面

4.3 Parameter

※ 目前不支持的功能.

4.4 Coordinate

※ 目前不支持的功能.



5. 变量文件编辑画面

		2 6	M	£ 2	<i>1</i> 44	9,814	% %	6
E FLOAT.GFT		83	Ì		EGER.GIT			×
INDEX	VALUE	^		IN	DEX	VALUE		^
F000	9999.999000				1000		130	Ľ
F001	9999999.000000				1001		10	
F002	-9999999.000000				1002		32760	
F003	-9999.999000				1003		0	
F004	0.123456				1004		0	
F005	0.000000				1005		0	
F006	0.000000				1006		0	
F007	0.000000				1007		0	
F008	0.000000				1008		0	
F009	0.000000				1009		0	
F010	0.000000				1010		0	
F011	0.000000				1011		0	
F012	0.000000				1012		0	
F013	0.000000				1013		0	
F014	0.000000	×			1014			v

Figure 2-22为变量Editor 画面,可以编辑控制器内使用的FLOAT, INTEGER 变量.

Figure 2-22 变量文件编辑画面

第3章 修改历史

版本	日期	修改内容
1	2019-01-07	初始版本
2	2020-05-07	执行FileTransfer Connect时添加了T/P参数设置



A. 参考文献

此章节指定使用本产品的所有Robot系统服务、修理或安装中需要的所有文献. 所有文献ID的第一个词表示控制器名称,第二个词表示相应文献的省略名.最后,标记语言和相应 文献版本.

语言按照以下规则表示.

- 韩语: K
- 英语: E
- 中文: C
- 越南: V

Document ID	说明					
N2-IM-Cロロ	安装及使用说明书(Installation and handling manual) 控制器结构及安装,外部设备之间接口方法的说明.					
N2-OM-C□□	操作及运行说明书 (Operation manual) 控制器及Teach Pendant的使用方法及参数设置, JOB 程序编辑, 附加功 能等说明.					
N2-PM-C□□	开发说明书(Programming manual) Robostar Robot程序RRL(Robostar robot language)制作方法及提供 的命令相关说明.					
N2-HM-C□□	Unihost说明书(Unihost manual) Robostar Online PC 程序Unihost相关说明.					
N2-AM-C□□	Alarm及维护保修说明书(Alarm and maintenance manual) 相应控制器为基础的Robot系统中发生的问题相关信息及解决方法、处理 步骤相关说明.					



B. 危险级别及符号

符号	级别	含义
	DANGER	如不遵守指南可能发生事故、重伤或致命伤害及/或严重产 品损坏.
	WARNING	如不遵守指南可能发生事故,因此有可能发生严重受伤、 致命伤或产品损坏.
\bigwedge	CAUTION	如不遵守指南有可能发生事故,导致产品损坏.
	ELECTRICAL SHOCK	触电或触电符号表示存在重伤或死亡的电气性危险.
i	NOTE	告知重要事实及条件.
\bigcirc	PROHIBITION	为正常使用产品禁止的事项.

N2 Series Controller

UNI-HOST Manual Second edition, May 07, 2020

> ROBOSTAR CO., LTD. ROBOT R&D CENTER

