

机器人示教 器



T30示教器

- 采用TI Cortex-A8 32位高性能工业控制处理器，在图形处理、工业以太网和灵活外设等方面具有非常突出的优势。
- 专业的人机工程学设计，结构美观，整体布局和设计充分考虑了人性化，为用户提供良好的操作体验；
- 按键、指示灯可扩展性好，方便用户自定义；
- 方便地实现对机器人的手动操作、示教编程、机器人运行等人机对话功能。8inch TFT大屏幕，提供丰富、清晰的人机交互窗口，提升产品档次；
- 完全自主知识产权设计，软硬件平台成熟、稳定；
- 功能部件齐全，使能开关、触摸笔等可选配，可以完全满足不同用户的应用需求。
- 整机工业级设计，高可靠性。

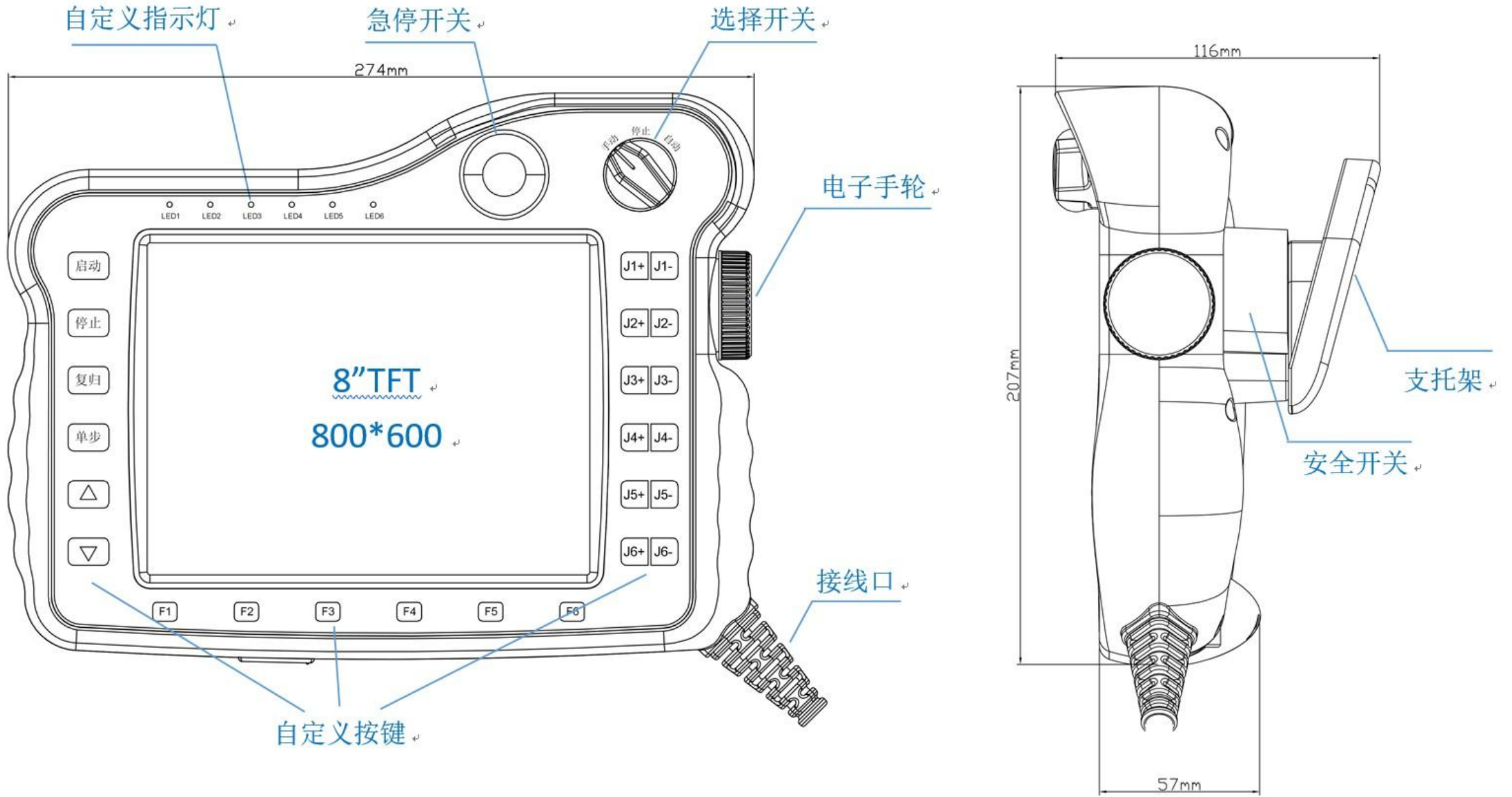


显示效果

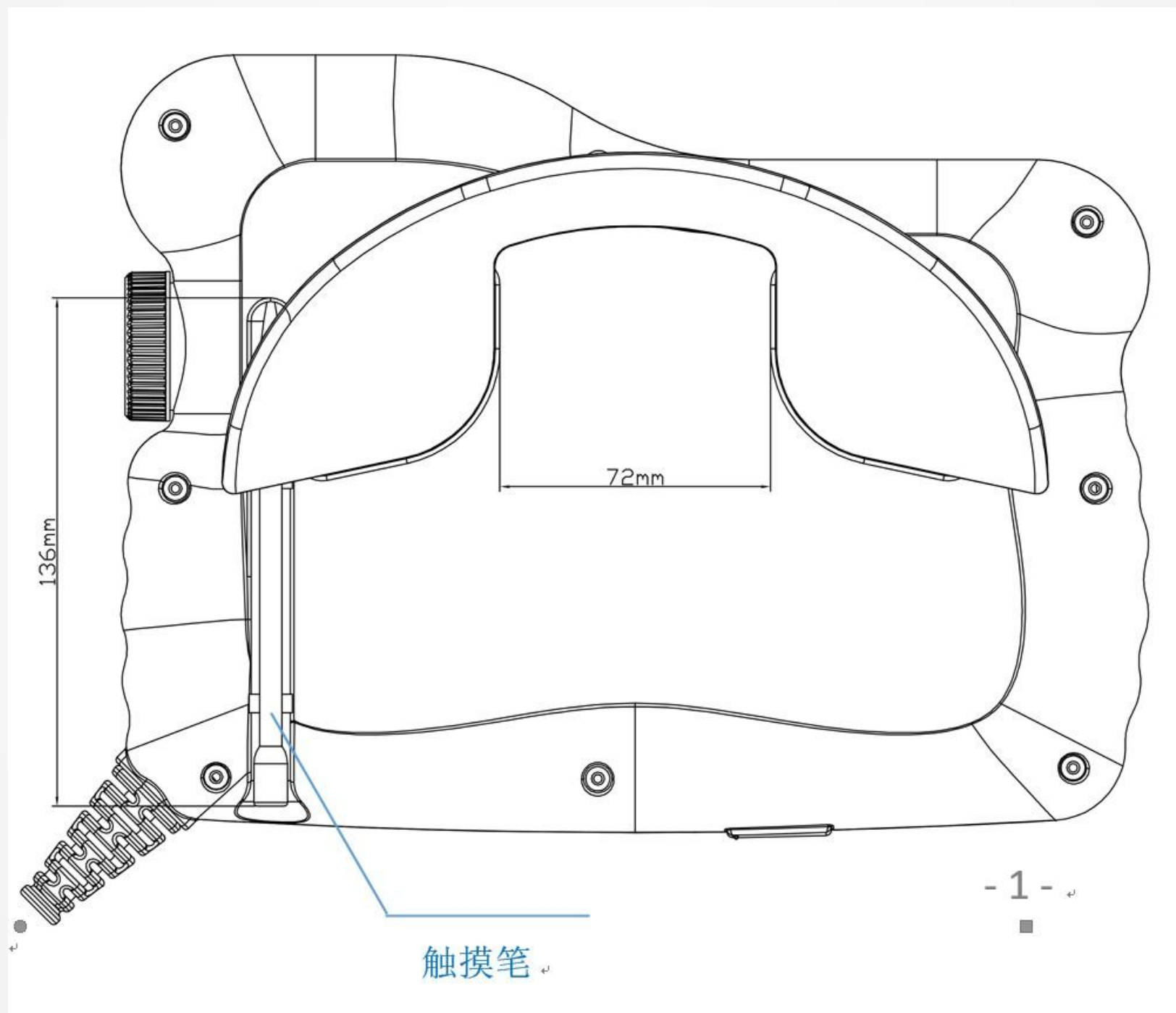
- 系统预置Linux操作系统，用户只需采用QT开发工具，可自主开发不同的行业工艺应用界面。



外型尺寸



外型尺寸



功能部件

- **急停开关**

用于紧急情况下的停车处理，例如：人身危险、机器或工件损坏风险等。当按下急停开关后，通过向右旋转可以解锁。用户可选择 2 线常闭急停或 4 线常开急停+常闭急停。

- **选择开关**

用于手持器状态选择和切换，例如手动、停止、自动三种状态选择。
用户可选择通讯连接或 IO 连接

- **电子手轮**

用于对机器轴进行位置微调，手轮为20脉冲/圈

- **触摸笔**

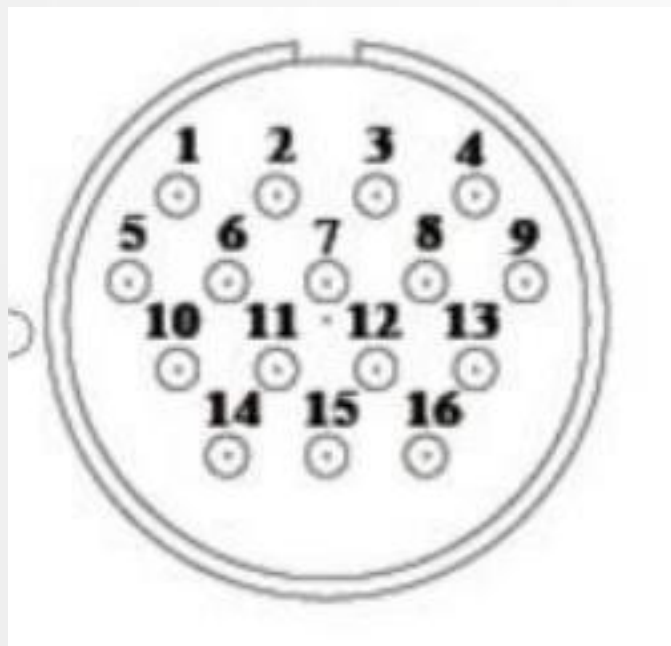
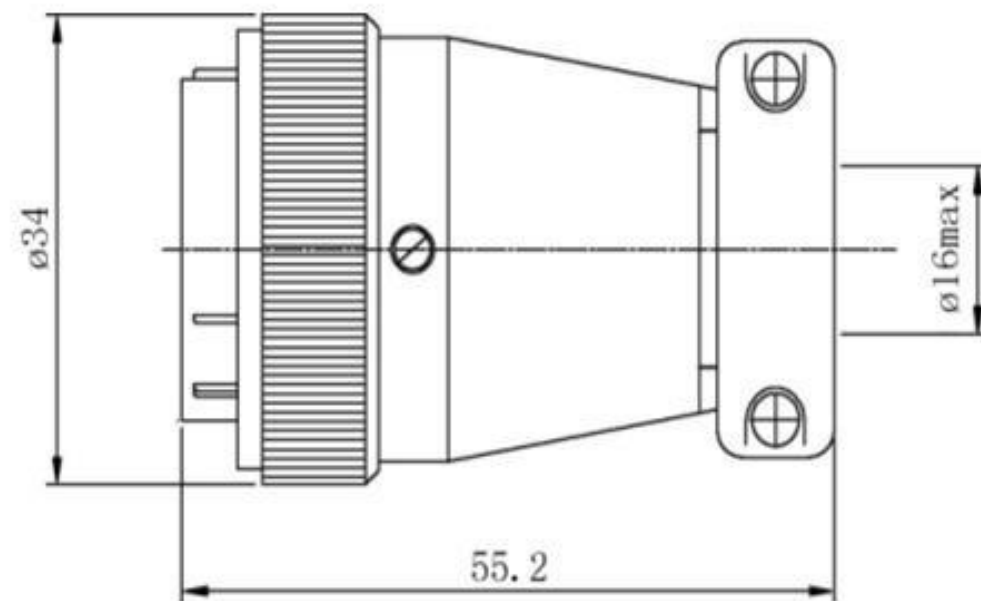
选配件，方便用户操作触摸屏。

- **使能开关**

选配件，包括三种位置：未激活、使能（中间位置）、惊慌（完全按下）。使能开关信号线连接在手持器内部，不需要另外配线。
用户可选择通讯连接或 IO 连接

接线端口

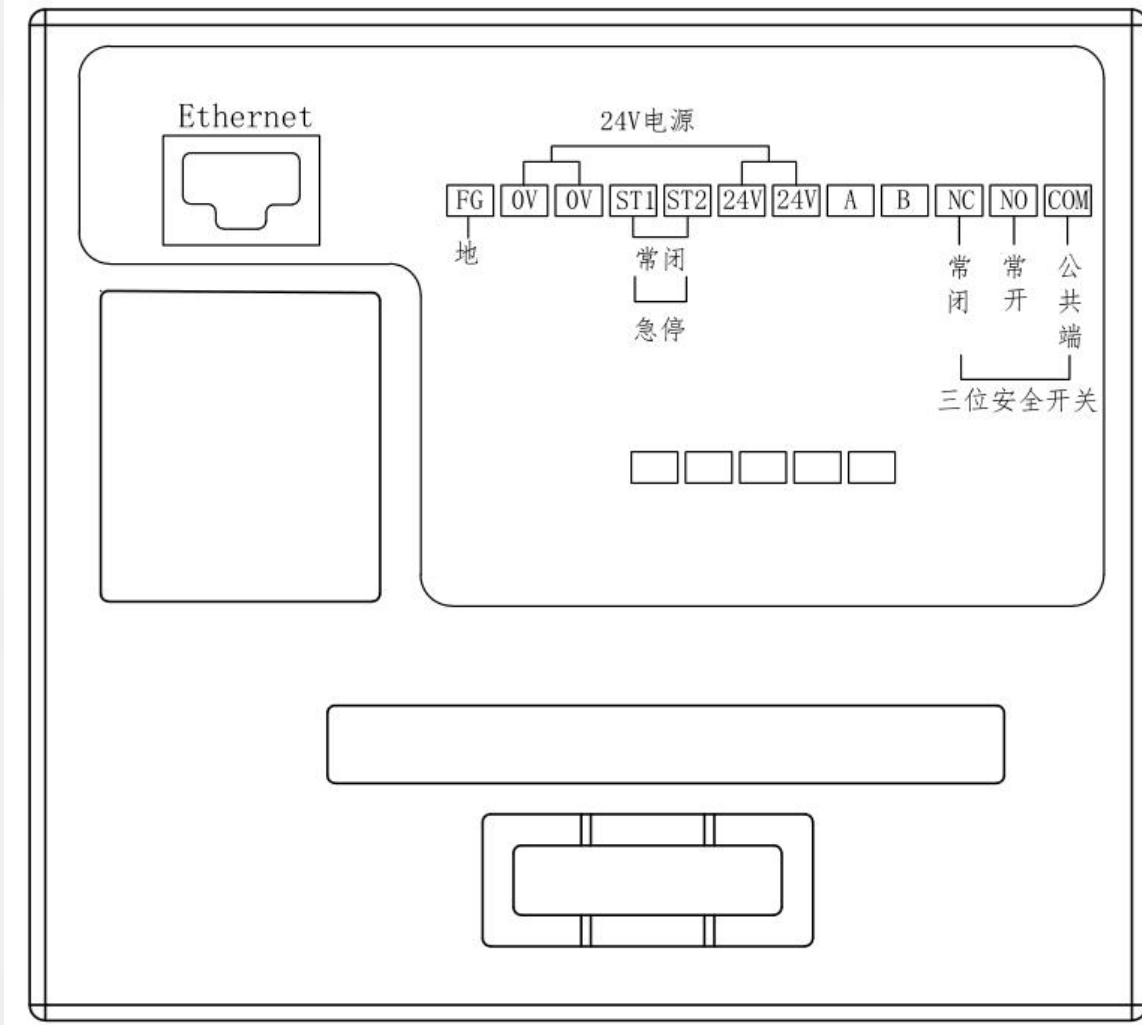
航空插头规格尺寸:



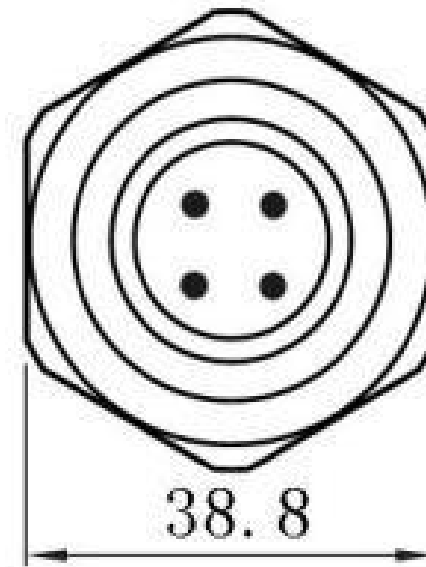
| | | |
|-----------------------------|-----------------------------|-------------------------------|
| 1. EtherNet TX+ | 2. EtherNet TX- 使能公共端 | 3. EtherNet RX+ |
| 4. EtherNet RX- | 5. | 6. RS422 T+/CAN_H/ 使能开关常开点 |
| 7. RS422T-/CANL/使能 开关常闭点 | 8. RS422R-/RS485B/急 停常开点 | 9. RS422R+/RS485A/ 急停常开点A |
| 10. 电源24V | 11. 电源24V | 12. 电源0V |
| 13. 电源0V | 14. 外壳接地 | 15. 急停常闭点2 |
| 16. 急停常闭点1 | | |

接线转接盒

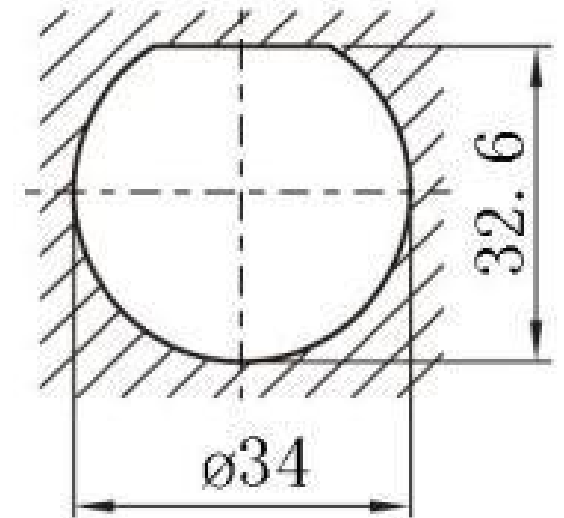
外接转接盒示意图



转接盒航插安装图



安装开孔
Panel cutout



产品特性

| | |
|----------------|---|
| 处理器(Processor) | TI Sitara AM335x ARM Cortex-A8 32-bit RISC Microprocessor, up to 1GHz |
| 内存(Memory) | 512MB DDR3, 4GB eMMC |
| 液晶屏(LCD) | TFT 8inch 800*600 |
| 触摸(Touch) | 加固型4线电阻屏 |
| 操作系统(OS) | LINUX 2.6 |
| 面板(Panel) | 功能按键：15键 轴按键：14键 指示灯：6个 |
| USB端口 | USB 2.0: 1个 |
| 通信接口 | RS485,RS422, CAN, Ethernet |
| 功能部件 | 急停开关：1个；选择开关：1个；电子手轮：1个；触摸笔：1支； 使能开关（三位）：选配； |
| 额定输入电压/电流 | DC 24V / 0.5A |
| 线长 | 5m |
| 工作环境温度 | -40~85℃ |
| 工作环境湿度 | ≤90% |
| 重量 | 1.2Kg |