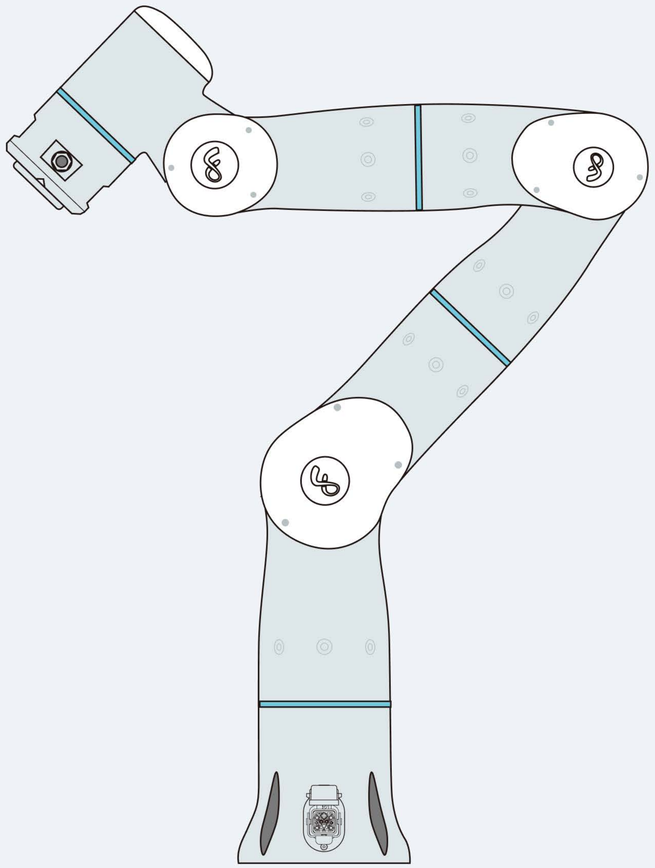
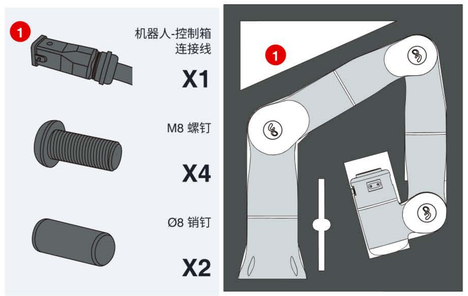
非夕自适应机器人拂晓(Rizon)快速使用指南



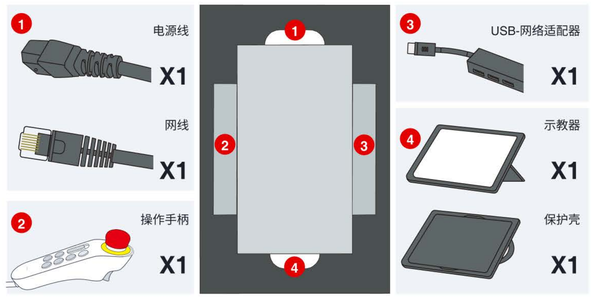
感谢您选择非夕！本快速使用指南能够帮助您完成拂晓（Rizon）自适应机器人的安装并在 Flexiv Elements 软件上通过图形化编程来控制机器人。有关产品的详细信息和具体说明，请参阅用户手册。

包装清单

拂晓
机器人



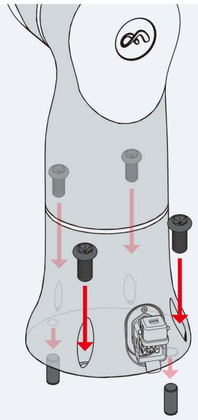
启明星
控制箱



硬件安装

01 安装机器人

使用 4 个 **M8螺钉** 将机器人稳定地安装在坚固的平面上。为了精确安装，除螺钉外，还应使用 2个 **Ø8 销钉** 进行定位

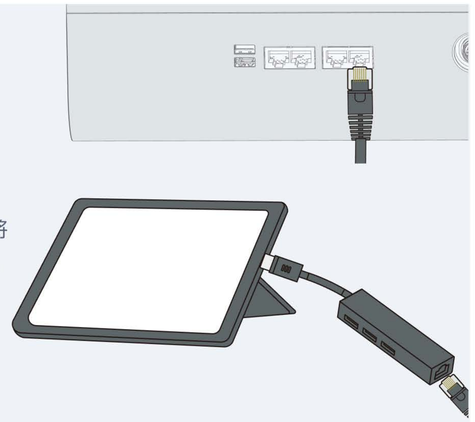


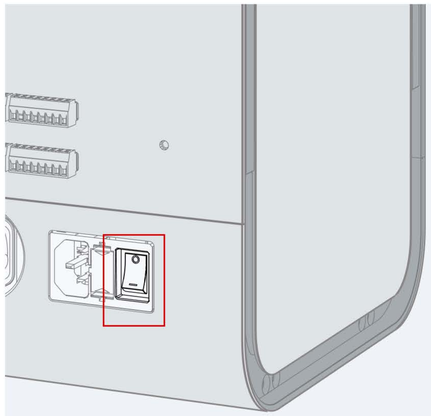
注意：确保所有线缆连接紧固，避免影响机器人的正常运行

02 连接控制箱

03 连接示教器

使用 **适配器** 创建有线连接（将网线另一端连接至控制箱最右侧端口）





04 控制箱上电

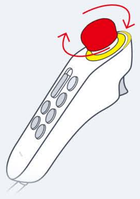
打开控制箱上的开关进行控制箱上电，然后控制箱上的灯条会变为蓝色，表示已上电

操作机器人

01 连接机器人，并在 非夕 选项卡中按照 用户操作 中的步骤启动机器人

1.1 在 Flexiv Elements **机器人连接** 弹窗中打开 **连接** 开关进行机器人连接。 连接成功后，用户操作步骤 1 的 **“已连接”** 会自动显示为蓝色，表示机器人已连接

1.2 机器人连接后，即可松开操作手柄上的急停按钮，步骤 2 的 **“解除急停”** 会从黄色变为蓝色，表示急停已解除



1.3 点击步骤 3 的 开启 按钮进行机器人伺服上电，然后关节会发出轻微的咔哒声，表示刹车已解除

02 机器人上电完成后，您就可以开始图形化编程了。在 工程 选项卡中创建 “home_position” 工程

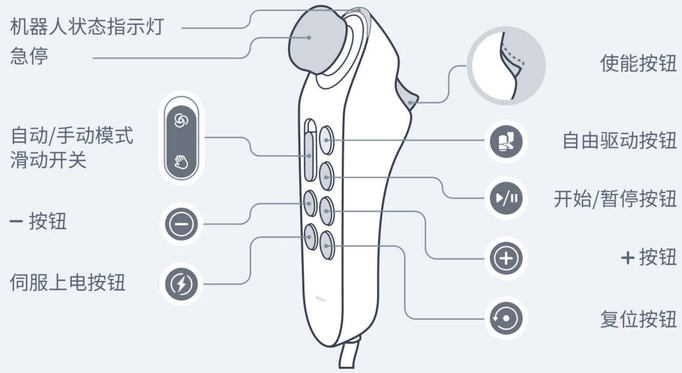
2.1 将 **初始位置** 和 **结束** 从元操作列表中拖拽到编辑界面中

2.2 连接 **开始** 和 **初始位置**

2.3 连接 **初始位置** 和 **结束**

2.4 点击右上角 保存工程 以保存工程

03 “home_position” 工程编辑完成后，您就可以在 Flexiv Elements 上将 编辑 切换到 执行 以运行此工程



3.1 确保在 **操作手柄** 上将模式开关切换到手动模式（下滑位置）

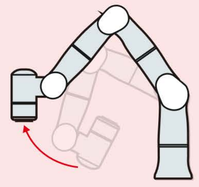
3.2 在 Flexiv Elements 上点击

下发工程

3.3 按住 **使能按钮**

3.4 按下 **操作手柄** 上的 按钮，机器人会运动到初始位置

警告



确保机器人沿上图轨迹路径运动到起始位置时不会与任何障碍物相撞

恭喜！

您已成功在 Flexiv Elements 上完成第一次图形化编程，轻松操控机器人！