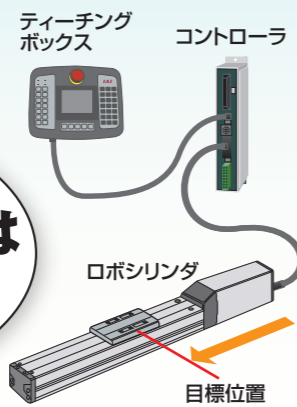




位置データ入力は
とても簡単。



ロボシリンダ[®]って簡単!!!

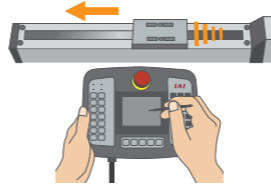
ロボシリンダは、コントローラに目標位置を入力するだけで動かすことができます。
用途・状況に応じて下の3つの方法から目標位置のデータ入力方法を選択できます。

1 数値入力



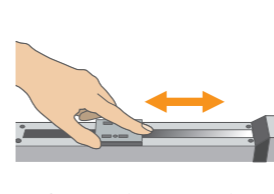
ティーチングボックスまたはパソコンソフトで目標位置を数値で入力する。

2 ジョグティーチ



ティーチングボックスまたはパソコンソフトでジョグ動作を行い、ロボシリンダを動かし停止位置を取り込む。
注) 対応できない機種もあります。

3 ダイレクトティーチ



ロボシリンダのスライダ/ロッド部(可動部)を手で動かし停止位置を取り込む。
注) 対応できない機種もあります。

数値入力の方法 (ティーチングボックスの場合)

ティーチングボックスを、コントローラに接続し、位置データ入力画面(ポジション編集)を開きます。下図のような画面が表示されますので、目標位置を入力します。

| #ポジション編集 | | 軸No. 00 | |
|---------------|--------|------------|------|
| #ポジションNo. 001 | クリア | スマートチューニング | |
| 目標位置(mm) | 300.00 | ゼロ+ (mm) | 0.00 |
| 速度(mm/s) | 100.00 | ゼロ- (mm) | 0.00 |
| 加速度(G) | 0.30 | しきい(%) | 0 |
| 減速度(G) | 0.30 | 加減速モード | 0 |
| 押付け(%) | 0 | 停止モード | 0 |
| 位置決幅(mm) | 0.10 | 搬送負荷 | 0 |
| インクリメント | 0 | 制振No. | 0 |

位置データを入力します。

速度・加速度は自動的に入力されますが、変更もできます。

圧入やカシメを行う場合は、アクチュエータ推力の割合を入力します。