

No. T - OOS080731

SCRタイプ / STCRタイプ用
ロボット原点復帰動作説明書

この取扱説明書は、最終的に本製品をお使いになる方の手元に確実に届けられるよう、
お取り計らい願います。

製品ご使用の際は、本説明書を必ずご一読頂きました上、
標準取扱説明書と合わせてご確認ください。

JEL 株式会社 ジェーイーエル

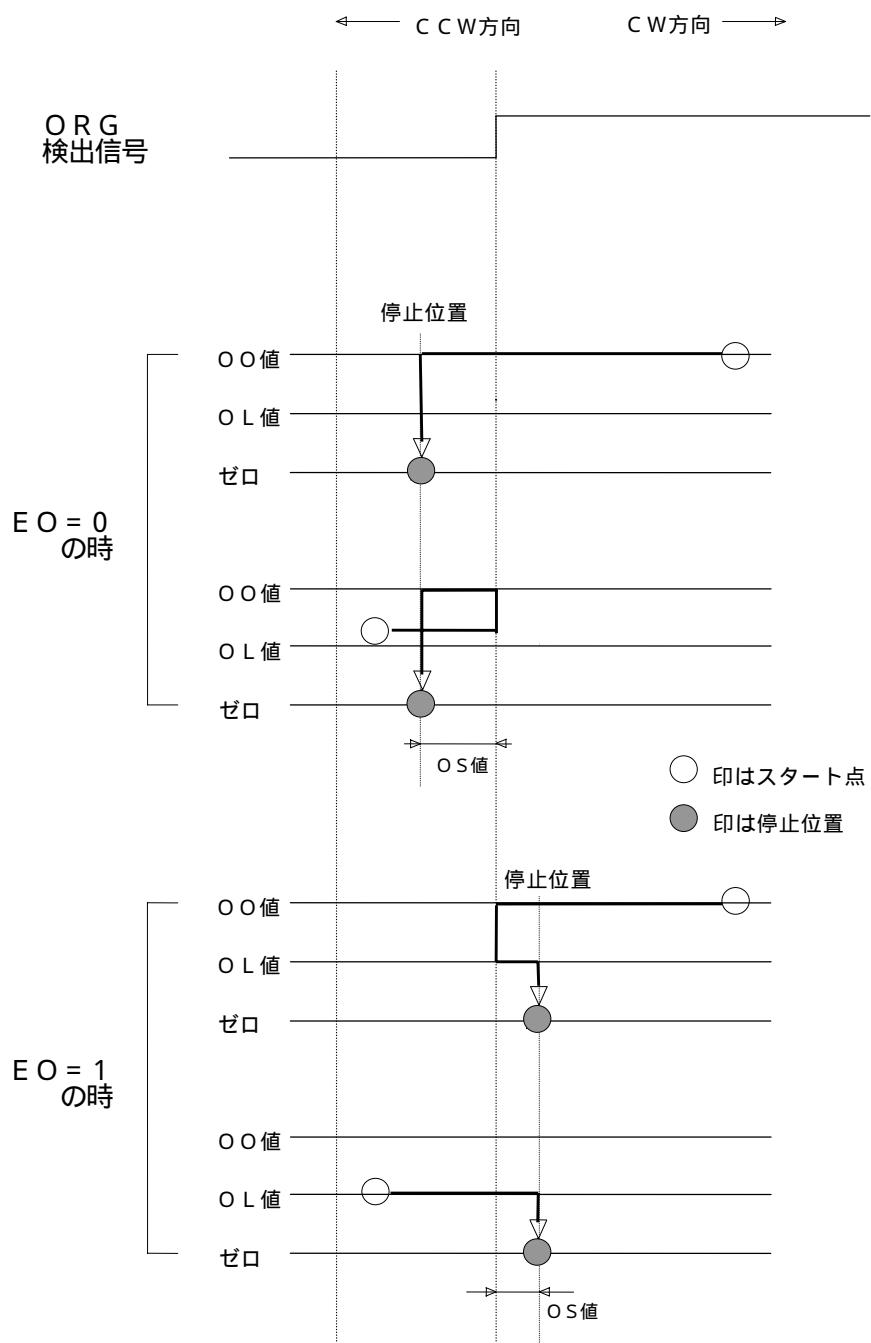
本ロボットは、原点復帰動作の際に使用するスピードパラメータが標準取扱説明書と異なります。

1.原点サーチ

電源投入時、原点サーチを行なうとロボットは O R G センサの検出状態により、 C W 方向、 C C W 方向に、 O O (オーオー) 値のスピードで移動します。

O R G センサを検出後、ロースピード O L 値で停止パルス数 O S (ゼロエス) 分、移動して停止します。この位置がロボットの原点位置になります。

コマンドで原点サーチを行なう時、必ずアームから行なってください。



コマンド	内 容	入力範囲値
O O (オーオー)	原点サーチスピード	1 ~ 8 1 9 1
O L (オーエル)	ロースピード	1 ~ 8 1 9 1
E O (イーオー)	原点サーチ時、停止位置方向の指定 C C W方向 C W方向	0 1
O S (ゼロエス)	原点サーチ時、停止位置パルス数	1 ~ 6 5 5 3 5

! 注意：原点サーチにかかるコマンドの値は、ロボットに設定されている値が最適値になります。変更することによって、ロボットの仕様が変わる場合(原点位置など)がありますので、注意してください。