

No. T-OAI131028

アーム伸びインター口ック説明書

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、アーム伸びインターロックが標準仕様に追加されています。

1.アーム伸びインターロックについて

「アームの原点サーチが未完了」もしくは「アームが原点でない(± 256 パルス以上)」の場合、旋回軸・Z軸の絶対位置移動に制限がかかります。

上記条件の場合に設定パルス以上の絶対位置移動のコマンドを受けたとき、コマンドエラーとなります。エラーコードは08、ロボット状態は5bitがONとなります。

設定パルスのパラメータは旋回軸：A042、Z軸：A043となります。

コマンドAで設定の変更・確認が可能です。

パラメータの変更・確認はバンク0で行って下さい。

- シリアル通信の場合

\$1 > \$120 [CR]

- パラレルI/Oの場合

ステータス 02h