

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。

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ORGセンサの検出状態により、CW方向、CCW方向に、OO(オーオー)値のスピードで移動します。

ORGセンサを検出後、ロースピードOL値で停止パルス数OS(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。



