



文字サイズ



設定にあたって

この機能で設定する負荷条件値（先端負荷質量、重心位置）とモードには、ティーチングペンダント、WINCAPSⅢから設定する外部負荷条件値、外部モードと、プログラム内で設定する内部負荷条件値、内部モードがあります。

~~外部負荷条件値、外部モードを設定すると、内部負荷条件値、内部モードも同じ値になります。~~

~~ロボットは、内部負荷条件と内部モードから最高速度、加速度を設定し、動作します。~~

~~現在の内部負荷条件値と、内部モードは、ティーチングペンダントにて確認できます。~~



注意

1. 負荷条件値は、負荷に応じた正しい値を必ず設定してください。
設定値が正しくないと、動作中に過電流エラーや偏差過大エラー、過負荷エラーなどが発生します。またロボット故障の原因にもなり、異常発生時、ロボット停止入力時などに停止距離が伸び、周辺設備に衝突する危険があります。
2. ロボットの設置条件を正しく設定してください。設定は、ティーチングペンダント、WINCAPSⅢにて設定します。設定値が正しくないと、動作中に過電流エラーや偏差過大エラー、過負荷エラーなどが発生します。またロボット故障の原因にもなり、異常発生時、ロボット停止入力時などに停止距離が伸び、周辺設備に衝突する危険があります。

コントローラ電源立ち上げ時のモードについて

コントローラ電源立ち上げ時の設定を、最適可搬質量設定モードの「モード0」に初期化するか、現在の設定モードを保持するかが選択できます。