

SlaveMotion速度制御 設定手順書

2021/7/15 デンソーウェーブ FA・ロボット事業部 技術部

2017年の設定手順とは異なる，ティーチングペンダントの画面からにはなりますが，
下記手順にてコントローラ設定を変えることでお客様ご自身にて制御モード変更が実施いただけます．

処置手順：

- ①WincapsにてRC8コントローラよりプロジェクトを取得する
- ②添付のPac Script : ChangeAccessLevel.pcsを取得したプロジェクト内に格納する
保存先:<プロジェクト名>¥<プロジェクト名>¥Source Files内
- ③WincapsでRC8コントローラに添付のChangeAccessLevel.pcsを送信する
- ④RC8コントローラにペンダントを接続しSlaveMotion機能を無効化する(添付抜粋マニュアルID 002963)
- ⑤RC8コントローラの電源断⇒起動を実施する
- ⑥自動モード，モータOFF状態にてChangeAccessLevel.pcsを実行する

***非公開機能のためプログラム暗号化しております．Pac編集は行わないでください．**

- ⑦ペンダントで [F6 設定]-[F2 システム情報]-[一般タブ]-[F6 VRC設定]のリストに，下記が表示される
(マニュアルID:005801)

378 SlaveMotion制御モード

385 SlaveMotion制御モード2

*それぞれのパラメータを”1”に変更してください．

- ⑧ RC8コントローラにペンダントを接続しSlaveMotion機能を有効化する

- ⑨RC8コントローラの電源断⇒起動を実施する

以上

