|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 項目 | No. | 手順 | 図 |
| RC8の初期設定 |  | RC8の電源ボタンをONにする | C:\Users\81078AD17117\Desktop\2017.10.17\download_20171017_180433\20171017103010.jpg |
|  |  | ティーチングペンダントの「設定」を押す | C:\Users\81078AD17117\Desktop\2017.10.17\download_20171017_180501\20171017101708.jpg |
|  |  | 「メンテナ」を押した後にパスワードを入力する  (パスワードは5596060) | C:\Users\81078AD17117\Desktop\2017.10.17\download_20171017_180501\20171017101722.jpg |
|  |  | 最初の画面に戻り「設定」をクリック |  |
|  |  | 「システム情報」を押す | C:\Users\81078AD17117\Desktop\2017.10.17\download_20171017_180515\20171016113209.jpg |
|  |  | 「VRC設定」を押す |  |
|  |  | 「Slave motion有効設定」- 「編集」から有効にする  ※これを有効にしないとEtherCAT ボードに接続できない | C:\Users\81078AD17117\Desktop\2017.10.17\download_20171017_180448\20171017102102.jpg |
|  |  | 「Slave Motion 通信周期」- 「編集」から「250」にする | C:\Users\81078AD17117\Desktop\2017.10.17\download_20171017_180448\20171017102102.jpg |
|  |  | 「Slave Motion 制御Mode 1」- 「編集」から「速度制御」にする  ※VRC設定項目に”SlaveMotion制御モード”, ”SlaveMotion制御モード2”とが存在しなかったら， SlaveMotion速度制御設定手順書.pdfに従ってコントローラの設定を変える | C:\Users\81078AD17117\Desktop\2017.10.17\download_20171017_180448\20171017102033.jpg |
|  |  | 「Slave Motion 制御 Mode 2」- 「編集」から「Pulse」にする | C:\Users\81078AD17117\Desktop\2017.10.17\download_20171017_180448\20171017102033.jpg |
| キャルセット値の表示 |  | 最初の画面に戻り「アーム」を押す | C:\Users\81078AD17117\Desktop\2017.10.17\download_20171017_180515\20171016134244.jpg |
|  |  | 「SHIFT」-「保守」を押す |  |
|  |  | 「CALSET」- 「CALSET値入力」を押しキャルセット値を表示させる |  |
|  |  | ロボットを動作させるプログラムにキャルセット値を入力する |  |
|  |  | RC8の電源をOFFにする |  |
| ケーブル類の接続 |  | ティーチングペンダントの代わりにダミープラグを接続する | C:\Users\81078AD17117\Desktop\2017.10.17\download_20171017_180433\20171017104936.jpg |
|  |  | RC8にLANケーブルを接続する | C:\Users\81078AD17117\Desktop\2017.10.17\download_20171017_180433\20171017103110.jpg |
|  |  | RC8に接続したLANケーブルをPCに接続する  (このときINtimeに使用権を渡したポートに接続すること) | C:\Users\81078AD17117\Desktop\2017.10.17\download_20171017_180433\20171017105046.jpg |
|  |  | ロボット間の同期とソケット通信を行うためにハブとPC3台をLANケーブルでそれぞれ接続する. |  |