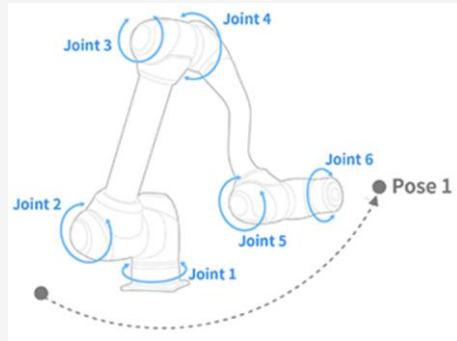


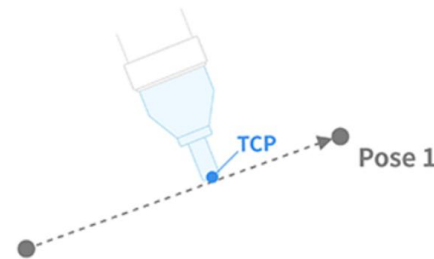
로봇 모션의 종류





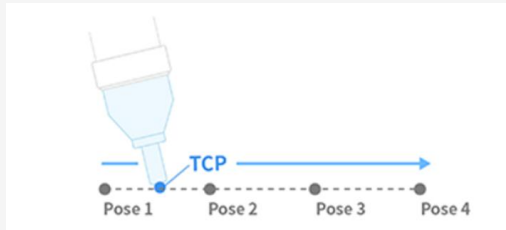
MoveJ

로봇의 각 관절이 현재 각도에서 목표 각도로 동시에 이동 후 동시에 멈춤
 •목표 관절 각도를 입력: Joint1, Joint2, Joint3, Joint4, Joint5, Joint



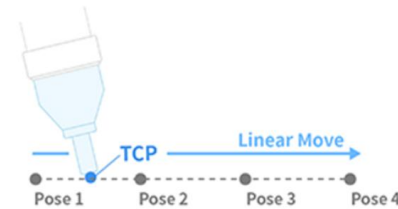
MoveL

로봇 TCP를 직선을 유지하며 목표점까지 이동
 •목표 위치 및 회전 값을 입력: X, Y, Z, A, B, C



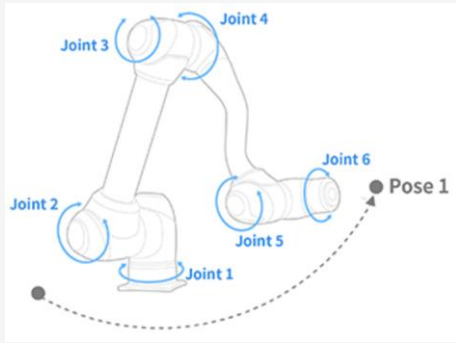
MoveSJ

로봇이 설정한 모든 각도를 경유하며 이동
 •MoveJ 모션 연속 이동
 •로봇 관절 이동이므로 경로를 예측할 수 없음



MoveSX

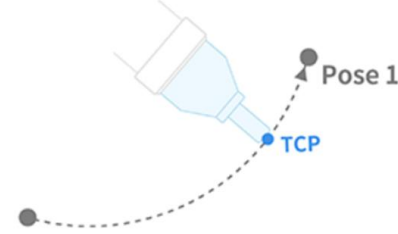
로봇 TCP가 모든 점을 경유하며 이동
 •MoveL 모션 연속 이동
 •경로가 선형으로 유지 됨



MoveJX

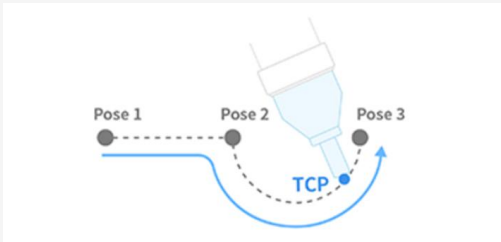
로봇 TCP가 목표점으로 이동할 때
로봇 자세를 임의로 지정하여 이동

- 목표 점(X, Y, Z, A, B, C)으로 MoveJ 모션 이동
- 로봇 관절 이동이므로 경로를 예측할 수 없음



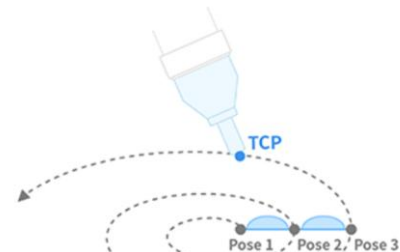
MoveC

로봇 TCP가 원호를 유지하며
목표점까지 이동



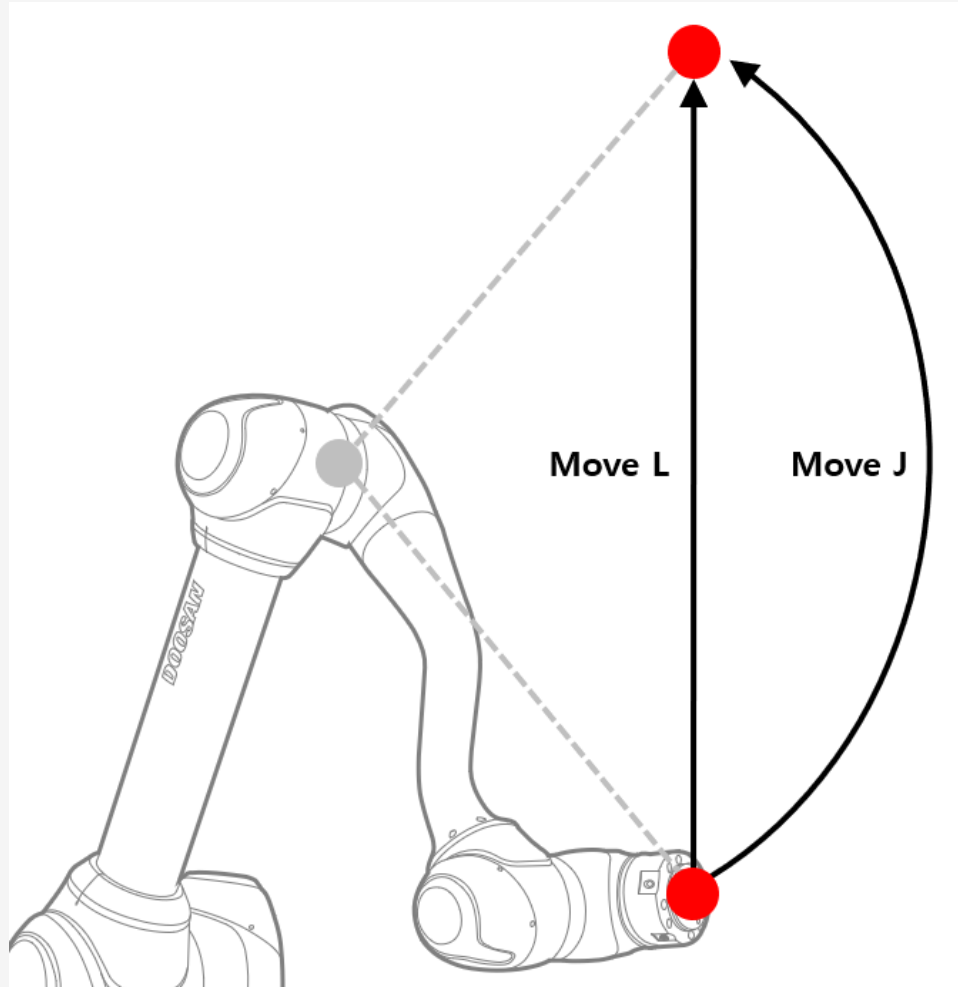
MoveB

직선 및 원호로 연속적으로
이루어진 구간을 최종 목표점까지
등속 이동



MoveSpiral

나선의 중심에서 시작해 최대
반경까지 이동



| Type | MoveJ | MoveL |
|-------|--|---|
| 이동 방식 | <ul style="list-style-type: none"> •로봇의 모든 관절이 현재 각도에서 목표 각도로 동시에 이동 후 동시에 멈춤 | <ul style="list-style-type: none"> •로봇 끝단의 TCP가 선택한 좌표계에 대해 선형 모션(Linear motion)으로 이동 |
| 장점 | <ul style="list-style-type: none"> •이동 속도가 빠름 •로봇 특이점(Singularity)의 영향을 받지 않음 | <ul style="list-style-type: none"> •TCP의 이동 경로를 직선으로 유지하므로, 로봇의 이동 경로를 미리 인지할 수 있음 •목표 위치를 위치 및 회전(X, Y, Z, A, B, C)으로 표기하므로 대략적인 로봇 끝단의 위치를 예측할 수 있음 |
| 단점 | <ul style="list-style-type: none"> •모든 축이 동시에 목표 각도로 회전하기 때문에 이동 경로를 예측할 수 없음 •목표 각도를 각 축의 각도로 표기하므로 로봇 끝단의 위치 및 로봇 자세를 예측하기 어려움 | <ul style="list-style-type: none"> •MoveJ에 비해 상대적으로 모션의 속도가 느림 •로봇 특이점(Singularity)의 영향을 받음 |
| 활용 | <ul style="list-style-type: none"> •로봇 특이점(Singularity)의 영향을 받지 않으므로 특이점 회피 시 사용 •원거리를 이동할 때에 적합함 | <ul style="list-style-type: none"> •물체 회피 및 미세한 이동에 적합함 |