

Kitagawa URCaps



危険

- ・ この取扱説明書は製品の操作を担当する生産技術者および保守担当者を対象に記載しています。初心者が使用する場合は、必ず経験者、販売店あるいは当社の指導を受けてください。
- ・ 本製品の使用、保守の前に、本書の警告事項を注意深く読み、内容を理解してから作業してください。本書の指示、警告事項に従わなかった場合、重大な人身事故や死亡、物的損害に結びつくことがあります。
- ・ 本書は、すぐに取り出せる所定の場所に大切に保管し、必要な都度再読し、末永くご活用ください。
- ・ 本書の内容について不明、疑問を生じた場合は、販売元にご連絡ください。

まえがき

本書は、Universal Robots 製の協働ロボットに、弊社グリッパを搭載した場合のみ使用いただけるアプリケーションの取扱説明書です。本アプリケーションをご使用いただく前に、必ずこの取扱説明書をよく読み、アプリケーションの操作方法を正しくご理解ください。そして、本アプリをインストール場合は、Universal Robots スタートアップ ガイドに従ってください。

<polyscope 推奨バージョン>

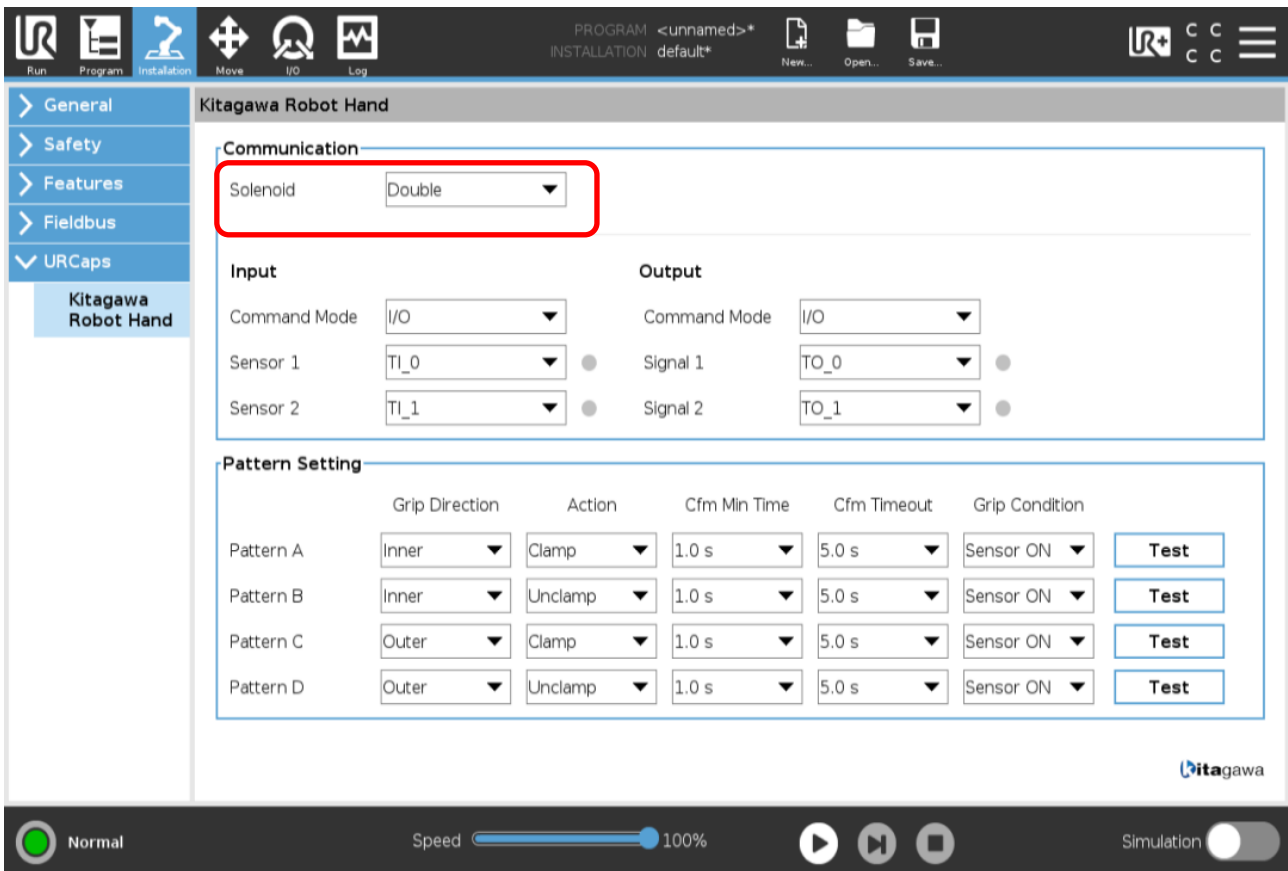
Ver. 5.11 以上

目次

1. 設置設定.....	2
1-1. ソレノイドバルブ選択	
1-2. I/O 設定	
1-3. パターン設定・登録	
2. プログラムコマンド設定.....	6
2-1. 登録パターン選択	
2-2. プログラムコマンド編集	
2-3. 試運転	
3. 手動操作.....	9

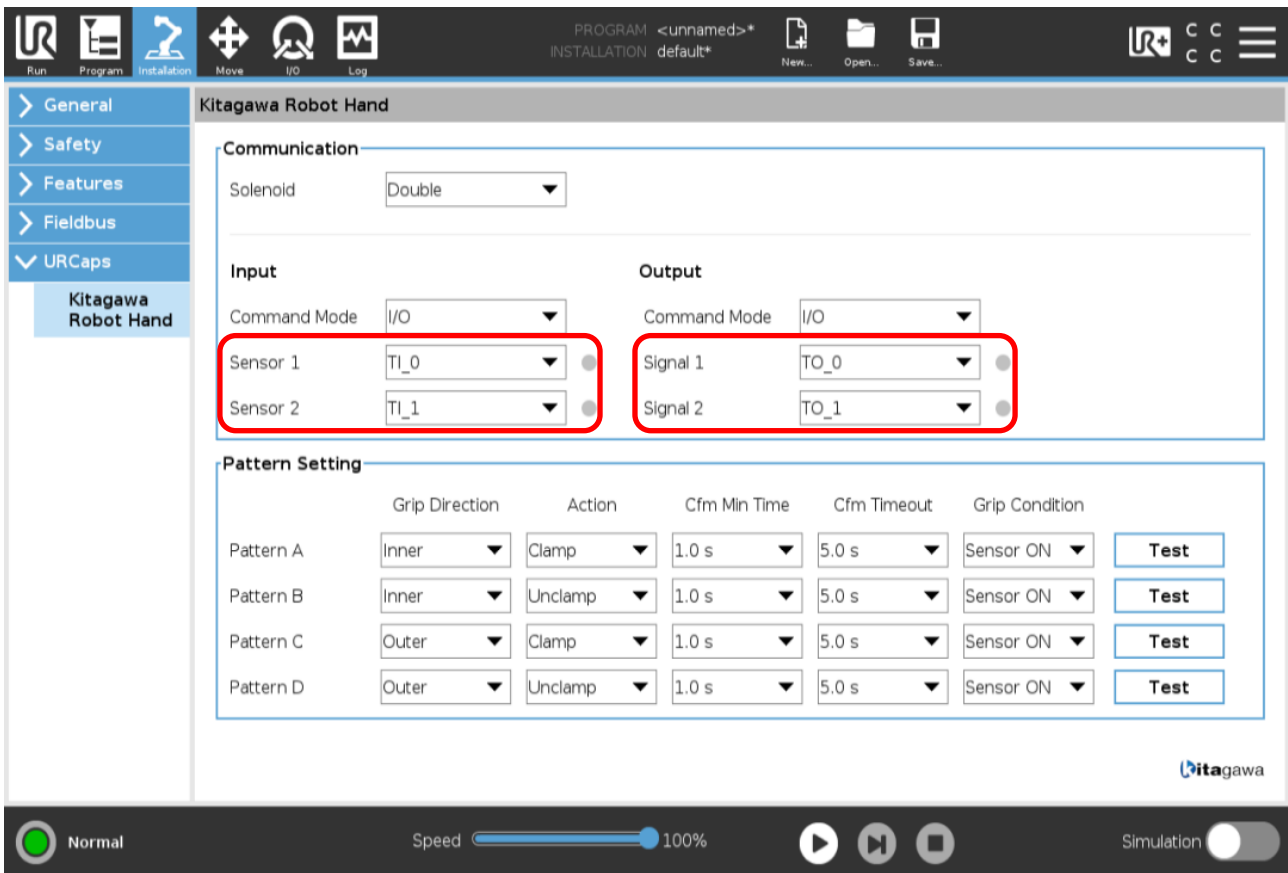
1. 設置設定

1-1. ソレノイドバルブ選択



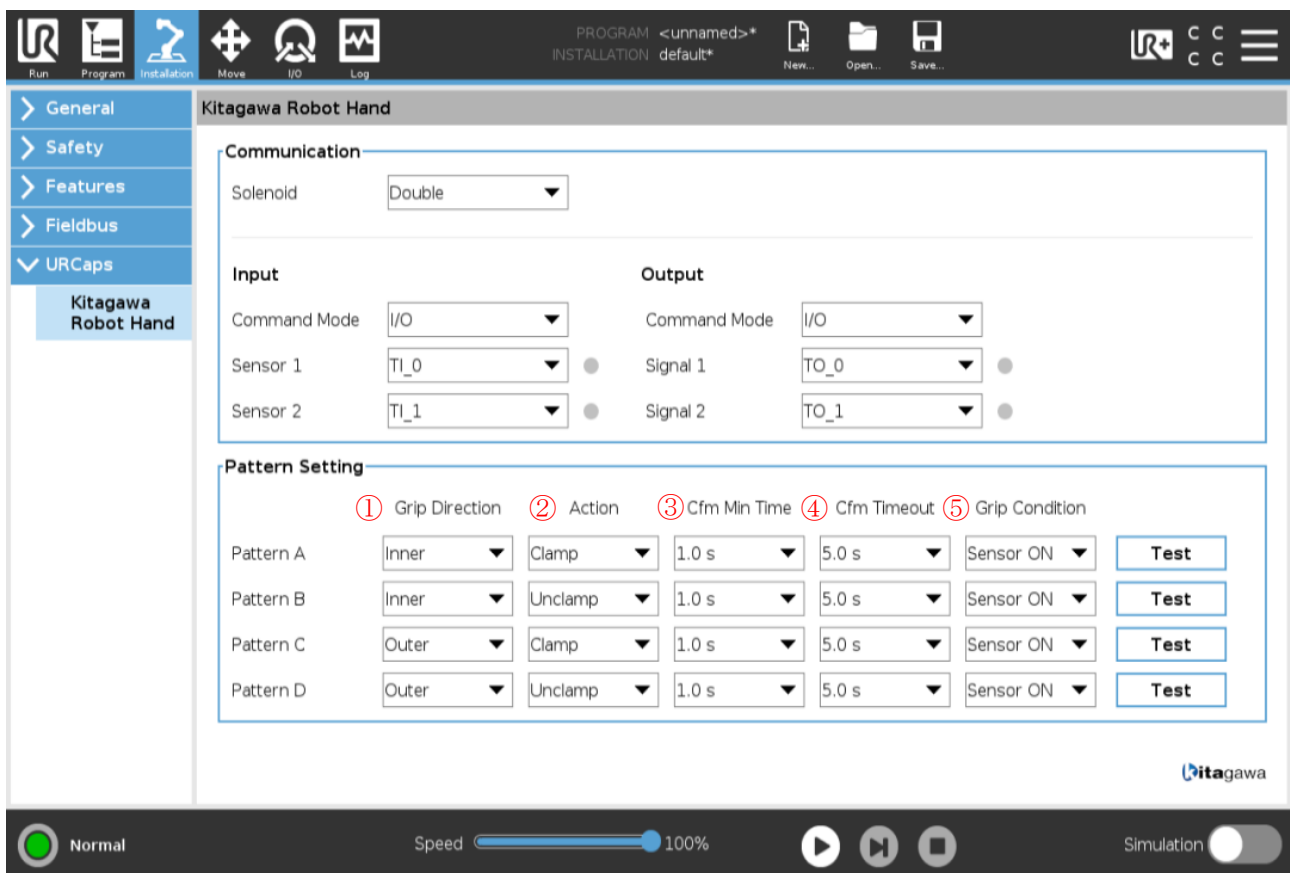
- ・使用するソレノイドバルブを選択できます。
- ・シングルソレノイドとダブルソレノイドでは、使用する I/O の点数が変わる為、お間違いのないよう設定ください。

1-2. I/O 設定



- ・コントローラボックス内のデジタル I/O 端子台に接続したソレノイドバルブとオートスイッチに合わせて、ドロップダウンリストにて選択・設定ください。
- ・本画面では、通電している場合ランプが点灯し状態を表します。

1-3. パターン設定・登録



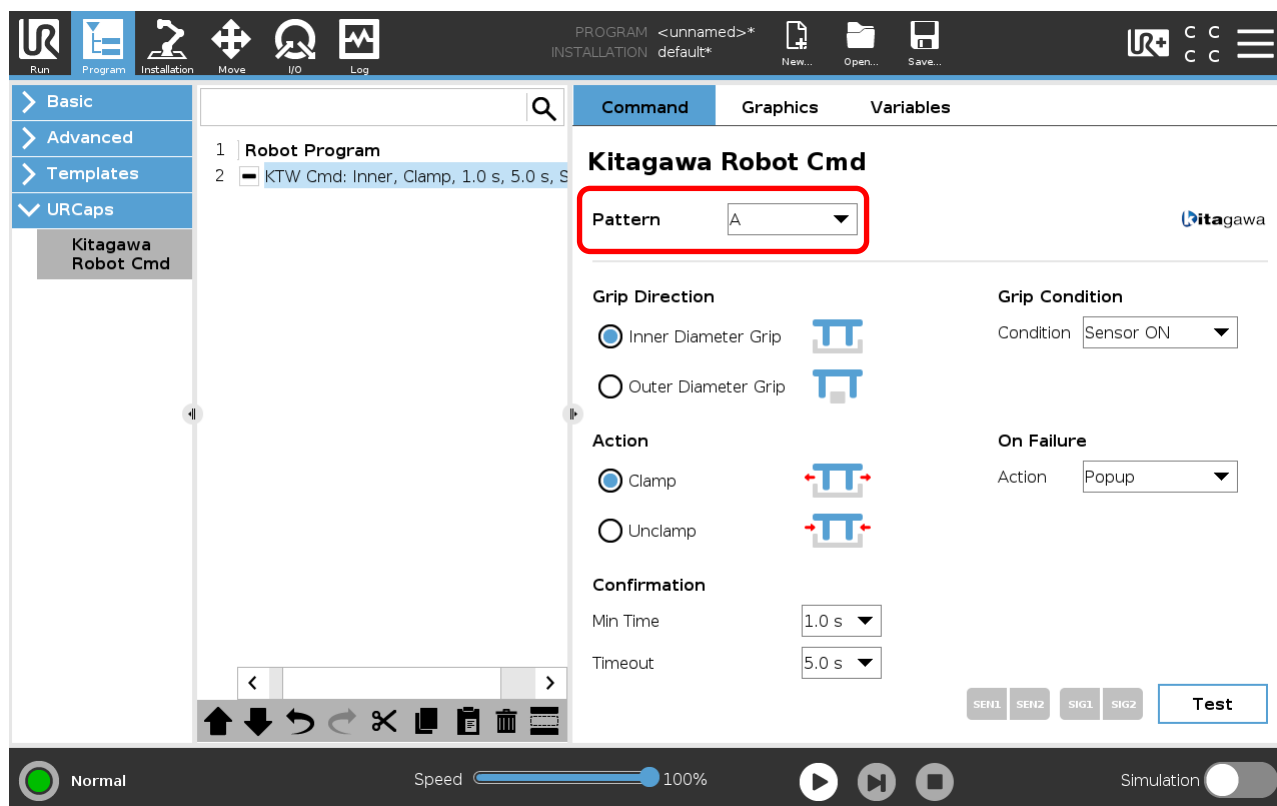
・動作パターンを最大4つ登録可能です。

- ① 把持方向
 - ✓ 内径把持
 - ✓ 外形把持
- ② ソレノイドバルブ動作
 - ✓ クランプ
 - ✓ アンクランプ
- ③ 把持確認時間
(クランプ・アンクランプ指令が出てリードスイッチが検知するまでの時間)
- ④ タイムアウト時間
(クランプ・アンクランプ指令が出てリードスイッチが検知するまでの待ち時間)
- ⑤ 把持条件

・リードスイッチの状態を条件として設定できます。

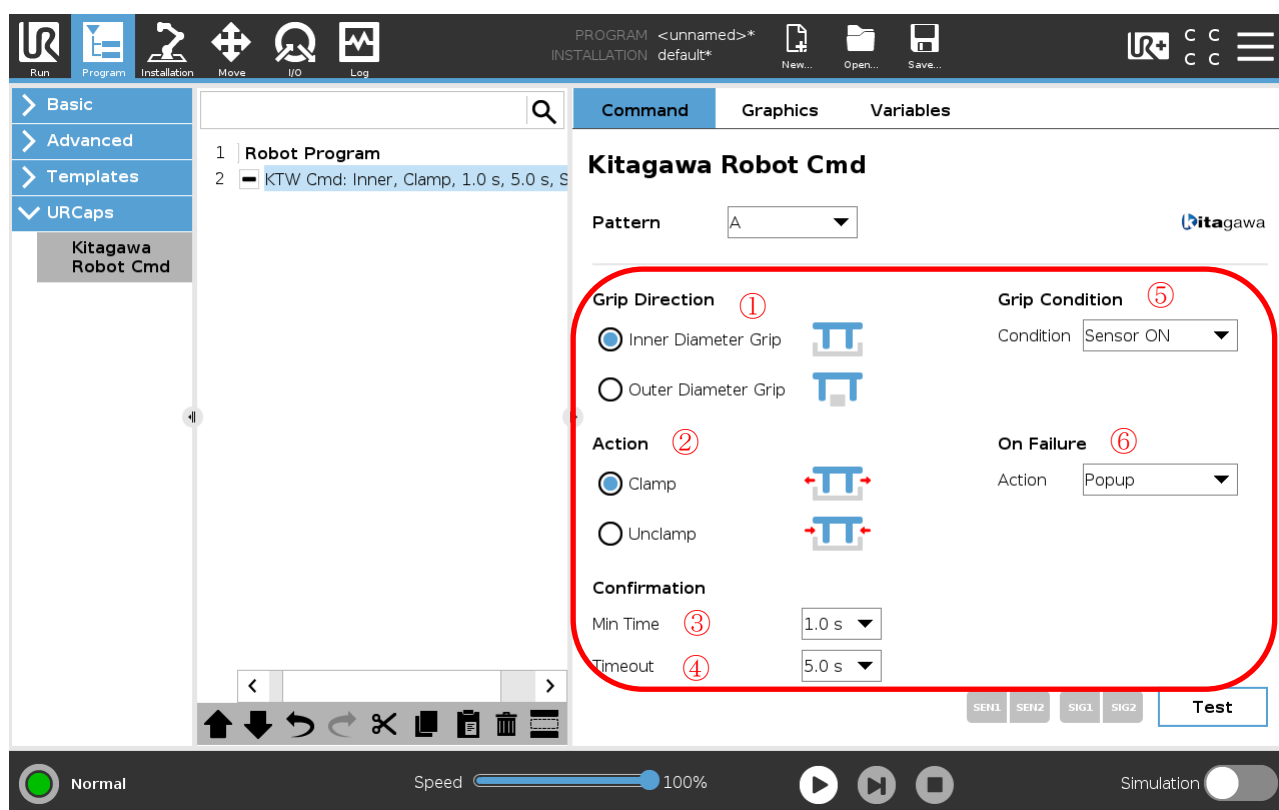
2. プログラムコマンド設定

2-1. 登録パターン選択



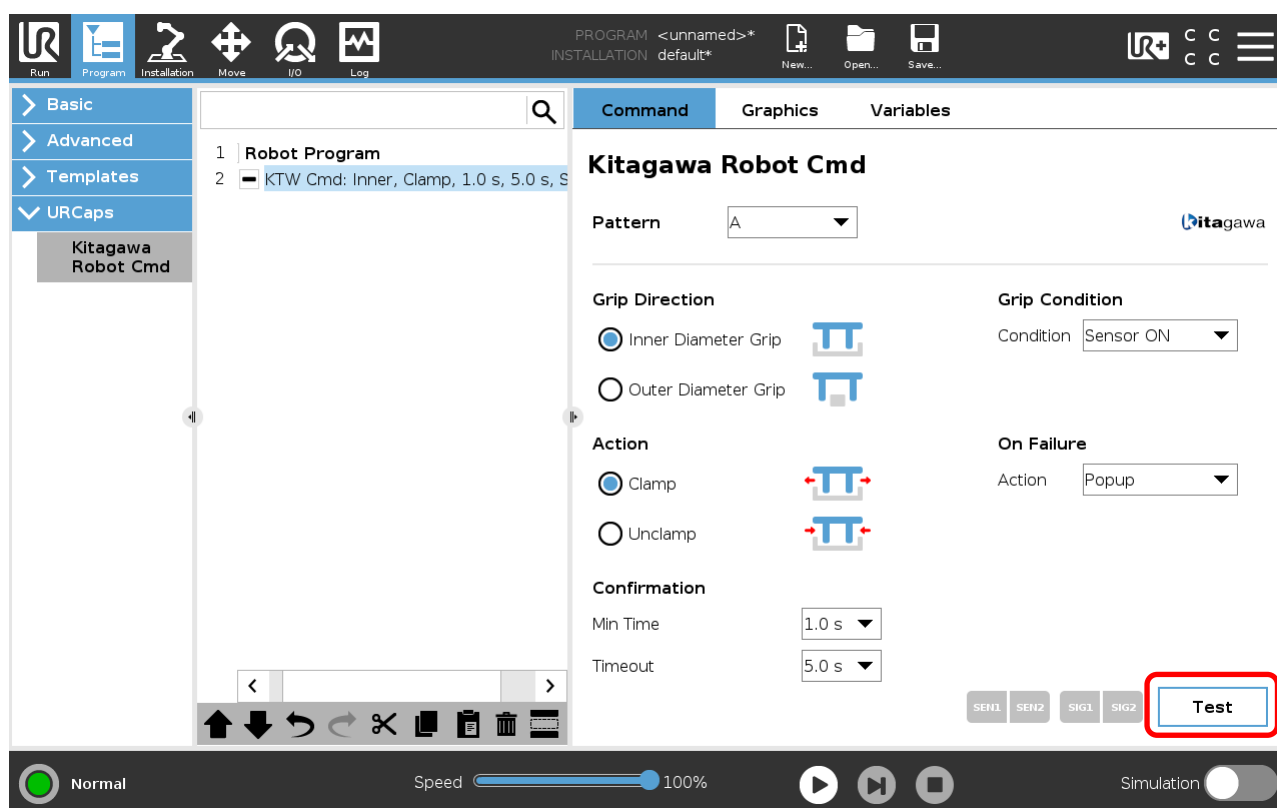
- ・“1-3”で設定したパターンを選択でき、簡単にコマンド設定することができます。
- ・パターン選択すると“1-3”で設定したパターンにコマンド内容が変更されます。

2-2. プログラムコマンド編集



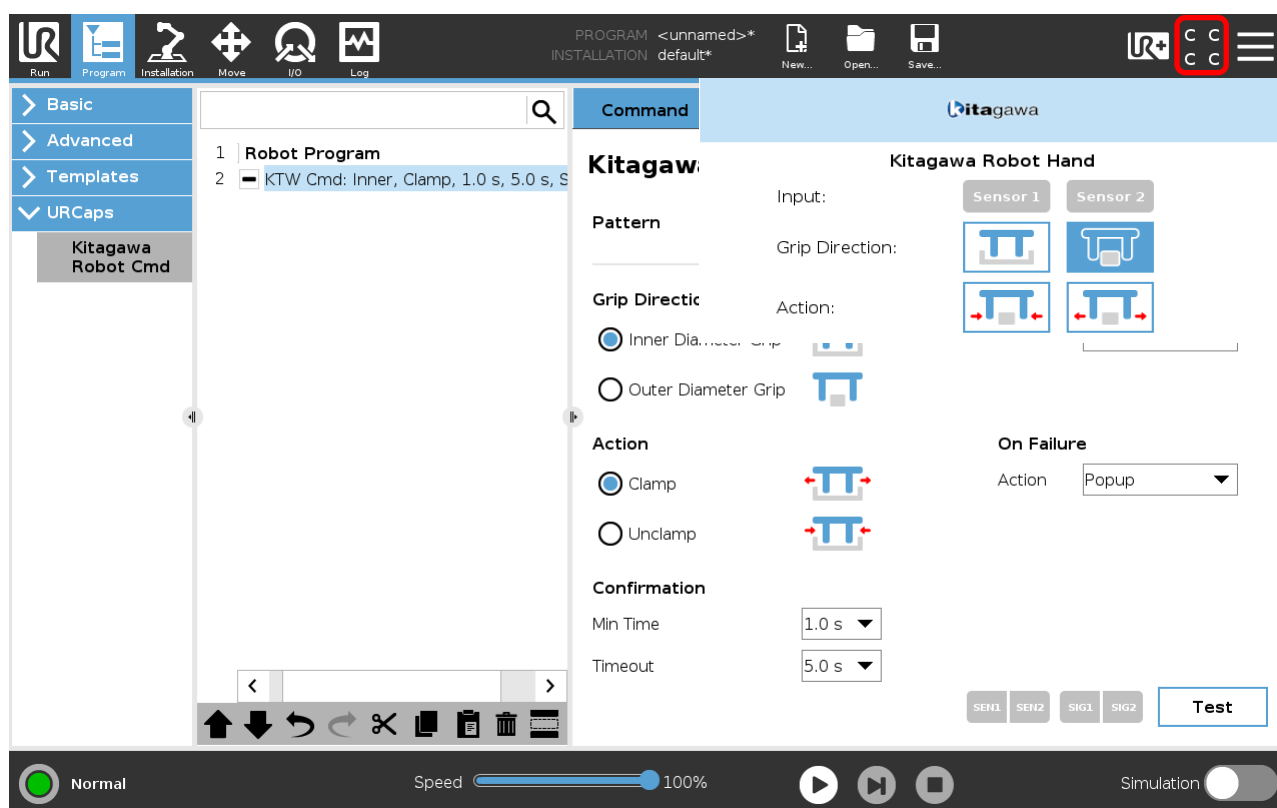
- “1-3”で設定したパターンが反映されます。
- プログラムコマンド内容も本画面で編集可能です。内容は“1-3”と同様です。
- 把持、非把持判定が行われなかった場合、次の動作を設定できます。
 - ✓ 停止
 - ✓ ポップアップ表示
 - ✓ 信号出力
 - ✓ 次動作

2-3. 試運転



- ・設定したコマンドに従ってテスト動作を行います。
- ・テストボタン左の"SEN1","SEN2"はリードスイッチ信号、"SEN1","SEN2"はソレノイドバルブの信号の状態を表示します。

3. 手動操作



- ・ハンバーガーメニュー左のアイコンから、手動操作が可能です。
- ・“内径把持”または“外径把持”どちらかを選択し操作ボタンを押すとアイコンと同様の動作を行います。