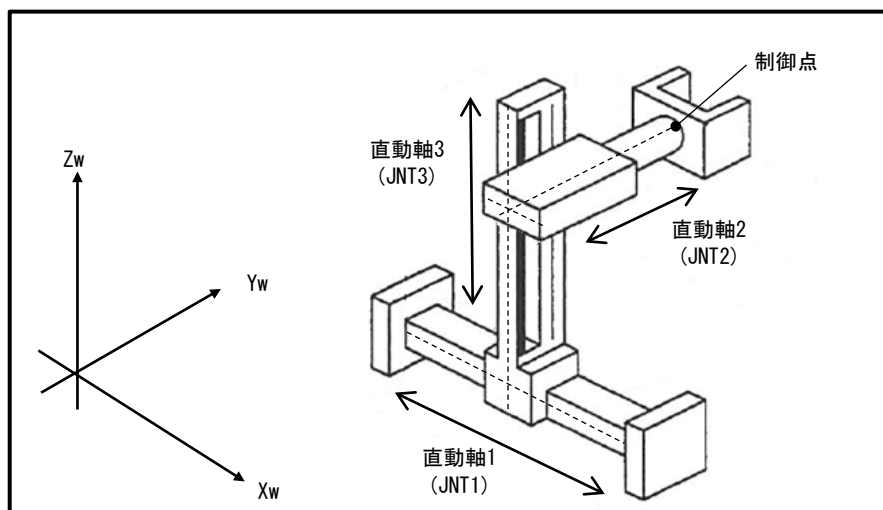


マシンライブラリ (マシンタイプ R3)

ライブラリ仕様

(1) マシンタイプ R3 では、下図のような 3 軸構成の直交型ロボットを制御することができます。



制御対象のロボット

(2) マシンタイプ R3 の仕様を下記に示します。

マシンタイプ R3 仕様一覧

項目		仕様
マシンタイプ		3
動作範囲タイプ		—
関節軸構成	関節軸1 (JNT1)	直動軸 動作範囲 : -214748364.8 ~ 214748364.7 [μ m]
	関節軸2 (JNT2)	直動軸 動作範囲 : -214748364.8 ~ 214748364.7 [μ m]
	関節軸3 (JNT3)	直動軸 動作範囲 : -214748364.8 ~ 214748364.7 [μ m]
	関節軸4 (JNT4)	—
	関節軸5 (JNT5)	—
	関節軸6 (JNT6)	—
マシン制御	制御単位	mm
	制御座標 (ワールド座標系)	X_w : -214748364.8 ~ 214748364.7 [μ m] Y_w : -214748364.8 ~ 214748364.7 [μ m] Z_w : -214748364.8 ~ 214748364.7 [μ m] FL1 : 姿勢フラグなし
座標変換	ベース変換	あり
	ツール変換	あり
JOG運転	関節JOG	各関節軸の各軸JOG運転
	マシンJOG	ワールド座標系 (X_w, Y_w, Z_w) の各座標成分JOG運転