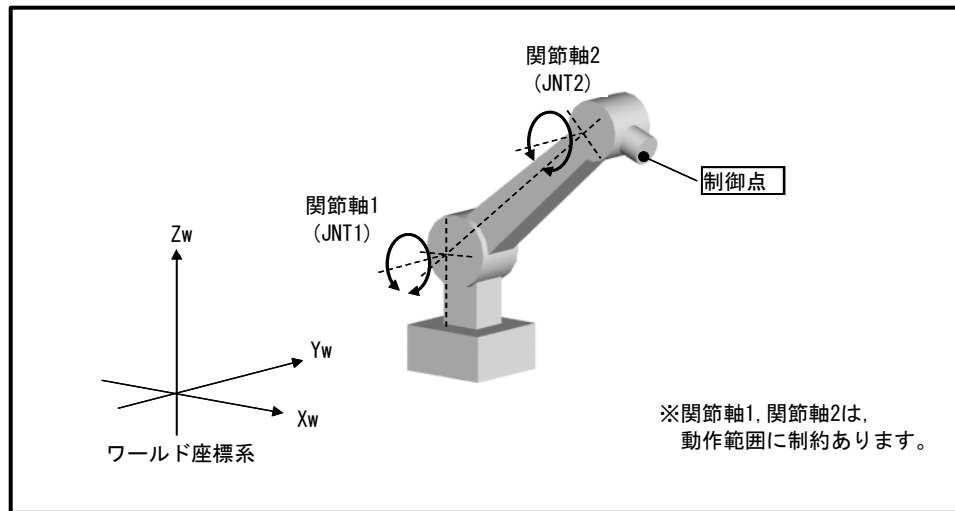


マシンライブラリ (マシンタイプ R4)

ライブラリ仕様

(1) マシンタイプ R4 では、下図のような 2 軸垂直多関節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 R4 の仕様を下表に示します。

マシンタイプ R4 仕様一覧

| 項目 | | 仕様 |
|---------|-------------------|---|
| マシンタイプ | | 4 |
| 動作範囲タイプ | | 0:Type0, 1:Type1 |
| 関節軸構成 | 関節軸1 (JNT1) | 回転軸 動作範囲 : Type0:-177.50000 ~ 177.50000 [degree] Type1:任意 *1 |
| | 関節軸2 (JNT2) | 回転軸 動作範囲 : Type0:-177.50000 ~ 177.50000 [degree] Type1:任意 *1 |
| | 関節軸3 (JNT3) | — |
| | 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] Z_w : -214748364.8 ~ 214748364.7 [μ m] FL1 : 姿勢フラグあり |
| 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, Z_w) の各座標成分JOG運転 |

*1:1 回転以内で、動作範囲外を 5.00000[degree]以上設けた設定としてください。