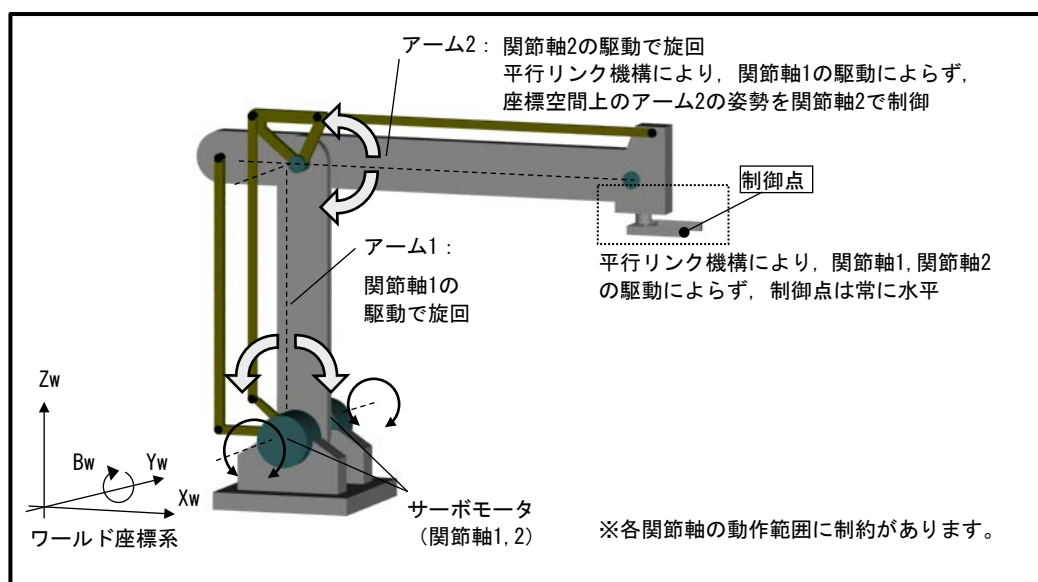


マシンタイプ R6

ライブラリ仕様

(1) マシンタイプ R6 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。

制御点は、平行リンク機構により、関節軸 1, 2 の駆動によらず、常に水平になります。



制御対象のロボット

(2) マシンタイプ R6 の仕様を下記に示します。

マシンタイプ R6 仕様一覧

項目		仕様
マシンタイプ		6
動作範囲タイプ		—
関節軸構成	関節軸1 (JNT1)	旋回軸 動作範囲 : -177.50000 ~ 177.50000 [degree]
	関節軸2 (JNT2)	旋回軸 動作範囲 : -87.50000 ~ 267.50000 [degree]
	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)	Xw : -214748364.8 ~ 214748364.7 [μ m] Zw : -214748364.8 ~ 214748364.7 [μ m] Bw : 0.00000 ~ 359.99999 [degree] *1 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 (Xw, Zw) の各座標成分JOG運転

*1 : 平行リンク機構により、ワールド座標系(Bw)は、常にベース変換(Bb)の値となります。