

ロボット動作設定画面の仕組みと割付

<システム構成>

このシステムは、X - Z 直交 2 軸の簡易ロボットを、ワークによってあらかじめ動作パターンをタッチパネルから登録し、ワーク変更のタッチと登録データの変更で、ロボットの制御を、より自由に変更できるようにしたものです。

<設定データの流れ>

設定画面で書き込まれた動作モードごとのコード化されたデータは、次表のアドレスのレジスタに書き込まれます。

各データは、モード選択によって選択されたモードのデータが一括して転送先のレジスタに送られます。ロボットは、転送先のデータと、現在の状況と比較して、一致するまで、動作を行います。

<制限事項>

設定は、横移動の位置と停止時間・縦移動と停止時間の各項目とも 20 ステップ登録が可能です。

設定画面の第一ステップは、待機位置から、次の移動位置への動作（横移動か、縦移動）です。

最初の動作の前に、待機時間を設定する場合は、ただし、A ロボットに限ってですが、最終ステップの停止時間に指定できます。

また、B ロボットは、タッチパネル画面に設定画面はありません。

シーケンサーのレジスタ上に、ラダーツールソフトからデータを書き込んで有ります。動作を変更される場合は、ラダーツールソフトから、オンラインで接続し、変更下さい。

<移動動作のコード>

ステップコード

原点位置 = 0

原点から待機位置への移動 = 1 から 9 9

待機位置 = 1 0 0

通常動作 = 1 0 1 から 1 2 0

位置設定コード

縦移動は、上限 = 5 中断 = 3 下限 = 1

横移動は、停止位置の番号に 10 倍した値

ただし、次停止位置手前の L S 位置など、ラダー上では適意に設定

時間コード

停止している時間を 0 . 1 秒単位で設定（10 秒の場合は 1 0 0）

最終ステップ設定コード

「エンドステップ」は、設定ステップ数を入力します。

設定画面の他のステップは、+ 1 0 0 したラダー上で演算する値を設定します。

ロボット動作設定画面の仕組みと割付

Aロボット（転送先 D2001～2081）

	動作内容記憶アドレス				
モード	横移動位置	停止時間	縦移動位置	停止時間	最終ステップ
A	D2101～2120	D2121～2140	D2141～2160	D2161～2180	D2181
B	D2201～2220	D2221～2240	D2241～2260	D2261～2280	D2281
C	D2301～2320	D2321～2340	D2341～2360	D2361～2380	D2381

Bロボット（転送先 D2401～2481）

モード	横移動位置	停止時間	縦移動位置	停止時間	最終ステップ
A	D2501～2520	D2521～2540	D2541～2560	D2561～2580	D2581
B	D2601～2620	D2621～2640	D2641～2660	D2661～2680	D2681
C	D2701～2720	D2721～2740	D2741～2760	D2761～2780	D2781