

ロボット対応ディスク適用表

No.	ロボット対応ディスク名	対象ロボット型式
1	標準 4 軸ロボット対応ディスク	①直角座標型ロボット XY-42***C, XY-45***C ②水平多関節型ロボット HM-4270*B, HM-4570*B, HM-4070*B HS-4255*B, HS-4555*B, HS-4055*B ③水平天吊りタイプロボット HMS-4270*B, HMS-4570*B, HMS-4070*B HSS-4255*B, HSS-4555*B, HSS-4055*B
2	ねじ締めロボット対応ディスク	①水平多関節型ねじ締めロボット HMN-40702B-05, HMN-40702B-10, HMN-40702B-20 HSN-40552B-05, HSN-40552B-10, HSN-40552B-20 ②直角座標型ねじ締めロボット XYN-45222C-05, XYN-45352C-05, XYN-45462C-05 XYN-45222C-10, XYN-45352C-10, XYN-45462C-10
3	小型垂直多関節型ロボット 対応ディスク	VS-6354B
4	加工用ロボット テトラム対応ディスク	TA-4*182B, TA-4D182B
5	小型円筒座標ロボット ACミニ対応ディスク	CS-4230B
6	直角座標ロボット XYCシリーズ対応ディスク	XYC-4***2A

1996年10月

株式会社デンソー FA事業部

ACサーボタイプ **デンソーロボット**
オフラインプログラミング Ver. 1

取扱説明書

(インストールガイド)

はじめに

このたびは「デンソーロボット オフラインプログラミング」をお買い上げいただき、誠にありがとうございます。

「デンソーロボット オフラインプログラミング」は、下記のように“基本ソフト”と“各ロボット対応ディスク”から構成され、それぞれ別売されています。

基本ソフトがインストール済のオフラインプログラミングシステムに「各ロボット対応ディスク」をインストールすることにより、各対象ロボットのユーザプログラムの作成・編集が可能になります。

デンソーロボット オフラインプログラミングの構成

基本ソフト	①ディスク（基本ソフト）
各ロボット対応ディスク	②標準4軸ロボット対応ディスク ③ねじ締めロボット対応ディスク ④小型垂直多関節型ロボット対応ディスク ⑤加工用ロボットテトラム対応ディスク ⑥小型円筒座標ロボットACミニ対応ディスク ⑦直角座標ロボットXYCシリーズ対応ディスク

本書は、お買い上げの「各ロボット対応ディスク」をインストールするための方法について説明してあります。

1 インストールの前に

（1）パッケージの内容 各ロボット対応ディスクのパッケージには下表に示す構成品が梱包されていますので確認してください。

	品 名	数 量
1	各ロボット対応ディスク	1
2	インストールガイド	1

（2）お願い
デンソーロボットをご使用前に、必ずデンソーロボット取扱説明書A（操作・設置・保守）の「安全にご使用いただくために」をよくお読みいただき、安全にデンソーロボットをご使用いただきますようお願いいたします。

注意：安全確保のため、オフラインプログラミングで作成・編集したプログラムをデンソーロボットにロードしてお使いになる場合は、ロードする毎に必ず低速で動作確認を行なって安全を確認した後に、お使いください。

2 インストール手順

- (1) オフラインプログラミング基本ソフトがインストール済であることを確認してください。
インストールされていない場合は、各ロボット対応ディスクより先にインストールしてください。
- (2) MS-DOSを立ち上げ、各ロボット対応ディスクをフロッピードライブにセットしてください。そしてカレントドライブをフロッピードライブにします。
- (3) MS-DOSプロンプトよりSETUPと入力してリターンキーを押してください。

例： B : ¥ > SETUP 

図1が表示されます。  キーを押します。

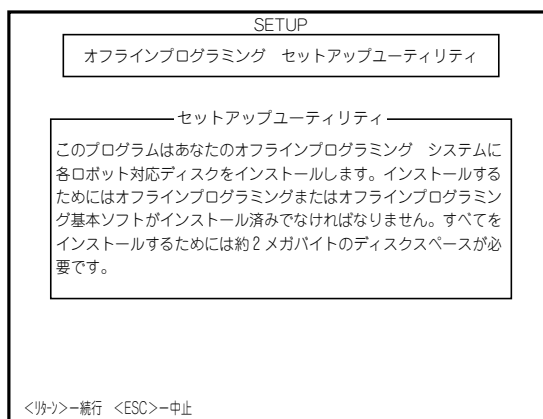


図1：インストール開始画面

- (4) 図2が表示されます。
オフラインプログラミングのディレクトリには、オフラインプログラミング基本ソフトのインストール先ディレクトリを入力してください。
インストール先ディレクトリが“A : ¥CAPS2”の場合は変更する必要ありません。
以上の操作のうえ  キーを押します。

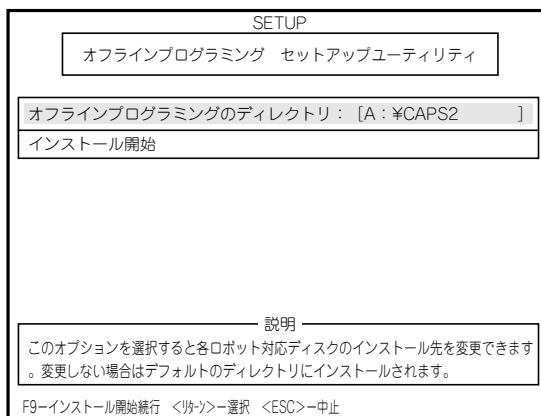


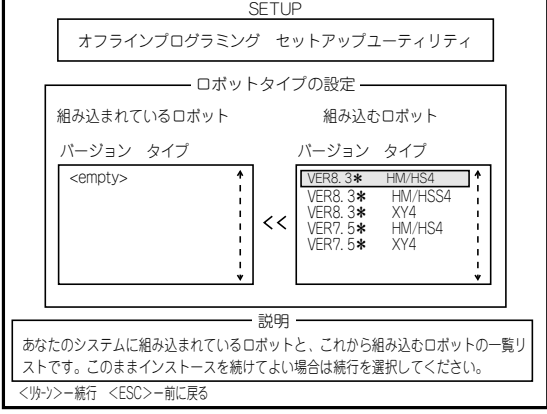
図2：ディレクトリ設定画面

(5) 図3が表示されます。

これから組み込むロボットタイプが図3の右側に表示されます。

図3は標準4軸ロボット対応ディスクでの例を示します。

 キーを押すと、インストールが開始されます。



SETUP

オフラインプログラミング セットアップユーティリティ

ロボットタイプの設定

組み込まれているロボット			組み込むロボット	
バージョン	タイプ		バージョン	タイプ
<empty>		<<	VER8.3*	HM/HS4
			VER8.3*	HM/HSS4
			VER8.3*	XY4
			VER7.5*	HM/HS4
			VER7.5*	XY4

説明

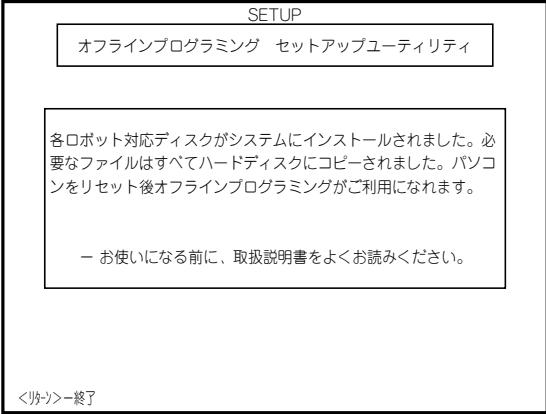
あなたのシステムに組み込まれているロボットと、これから組み込むロボットの一覧リストです。このままインストールを続けてよい場合は続行を選択してください。

<Tab>-続行 <ESC>-前に戻る

図3：組み込みロボットタイプ表示画面

(6) インストールが正常に終了すると図4が表示されます。

 キーを押して、インストールを終了します。



SETUP

オフラインプログラミング セットアップユーティリティ

各ロボット対応ディスクがシステムにインストールされました。必要なファイルはすべてハードディスクにコピーされました。パソコンをリセット後オフラインプログラミングがご利用になれます。

— お使いになる前に、取扱説明書をよくお読みください。

<Tab>-終了

図4：正常終了画面

(7) インストールが終了したらフロッピードライブからディスクを取り出してください。そして、パソコンを一度リセットしてからオフラインプログラミングを起動してください。オフラインプログラミングの起動方法については、基本ソフトに付属の取扱説明書を参照してください。[P2-7]

3 ねじ締めロボットのオフラインプログラミングの補足説明

(1) SCREW命令の使い方

①データ領域の宣言

データ領域とはねじ締めに必要なパラメータを記憶するメモリのことをいいます。このメモリを確保する操作をデータ領域の宣言といいます。

②データ領域の使用方法

「ねじ締めACサーボタイプデンソーロボット取扱説明書」の「3.3.1.1データ領域の使用法」をご覧ください。

③操作方法

オフラインプログラミングにおいてもデータ領域宣言が可能です。データ領域宣言は、専用エディタの変数個数設定で行ないます。変数の種類の選択においてS（スクリュー）を選択してください。変数個数設定については、「オフラインプログラミング取扱説明書」の「9.3.4.10変数個数設定」をご覧ください。

(2) SCREW命令のティーチング方法

SCREW命令は、専用エディタのメニューの“プログラム”の項にあります。入力方法は、PALT命令等と同じです。

オフラインプログラミングでは、SCREW命令の入力と同時にSCREW命令のパラメータを設定することはできません。以下のSCREW命令のパラメータ入力・変更方法に従ってパラメータを入力してください。

(3) SCREW命令のパラメータ入力・変更方法

オフラインプログラミングでは、SCREW命令のパラメータは、プログラムやサブルーチンと同様に別のファイルとして保存されています。

従ってSCREW命令のパラメータを入力・変更するには、現在編集集中のプログラムを保存した後、SVARn（nはスクリューデータナンバー）をロードしてこれを変更してください。ロードについては、「オフラインプログラミング取扱説明書」の「9.3.4.1ロード」をご覧ください。

株式会社 デンソー

〒448 愛知県刈谷市昭和町1丁目1番地

410002-0112