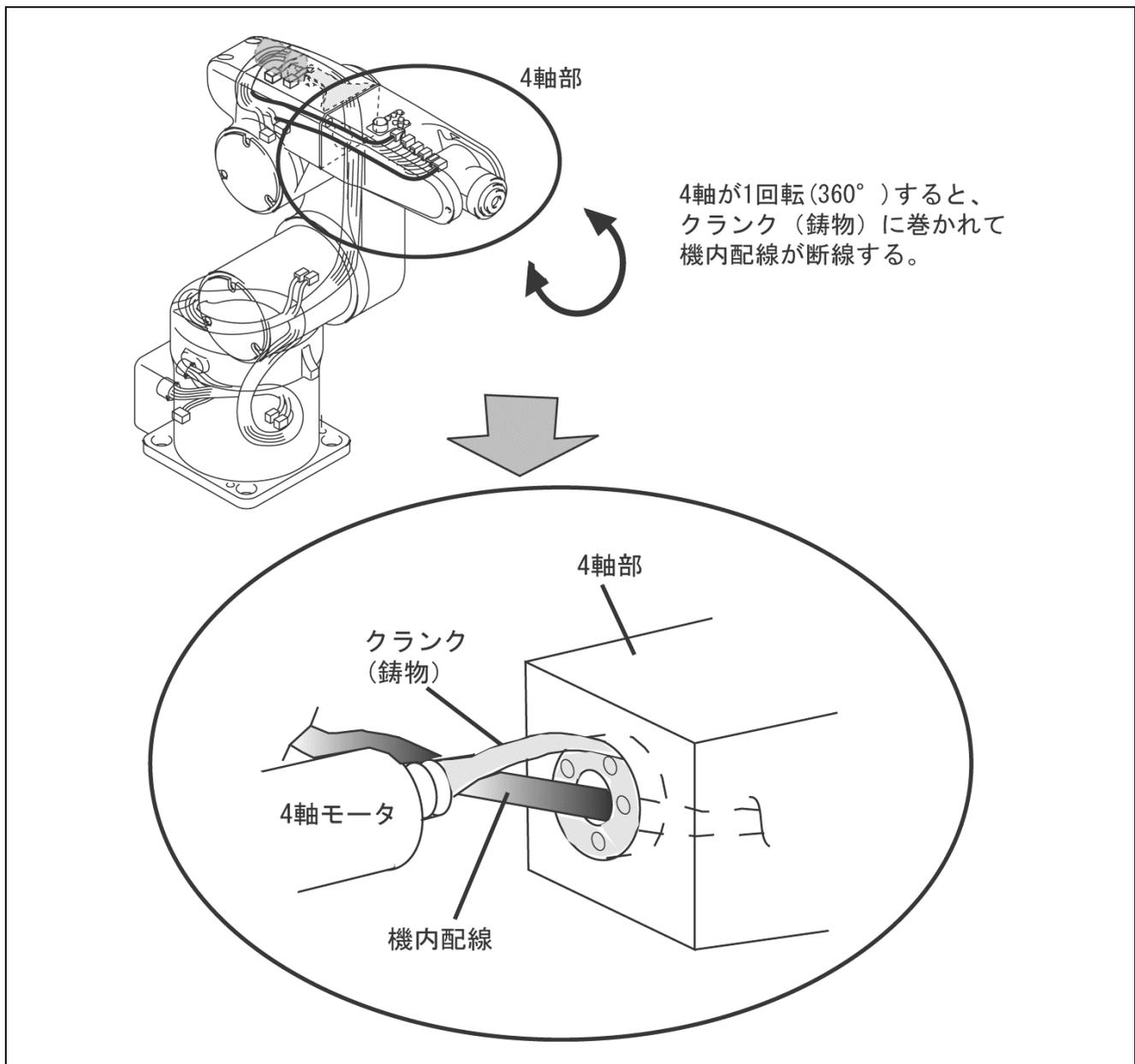


デンソーロボット 取扱説明書 追加情報

VS-E/VM-D シリーズ (4 軸メカエンド無し機種) CALSET 時のご注意

VS-E シリーズおよび 2001 年 3 月中旬以降の VM-6083D・VM-60B1D シリーズロボットには 4 軸のメカエンドがありません。

CALSET 実施時に 4 軸の CALSET 位置を 1 回転 (360°) 間違えると、機内配線がクランクに巻かれて断線します。4 軸メカエンド無し機種の CALSET を行なうときは、以下のように正規の 4 軸位置の確認をした上で作業を進めてください。



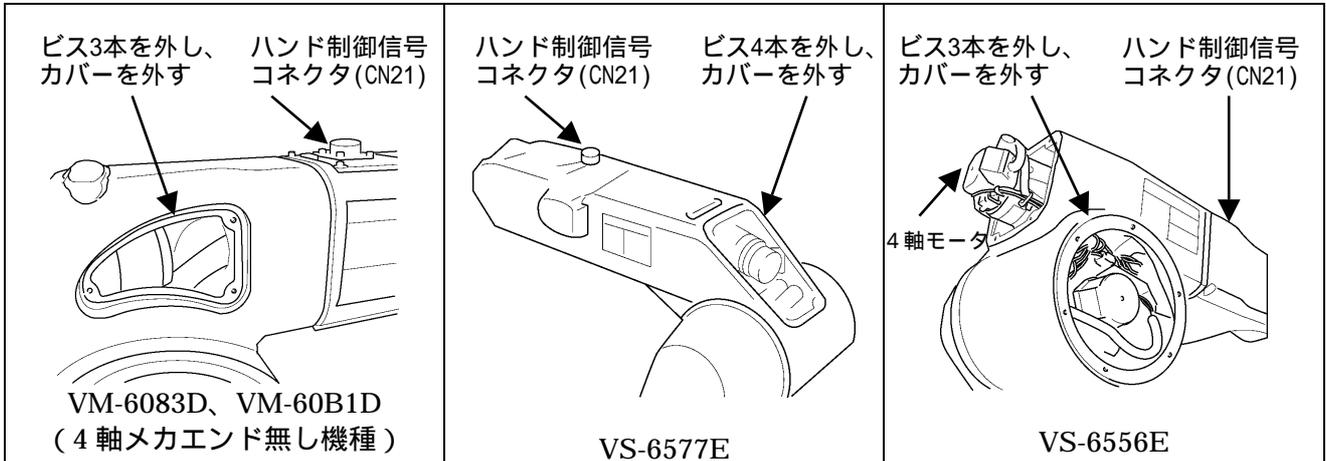
4軸を360°以上回転させると機内配線が断線するので注意(4軸メカエンド無し機種)

[1] CALSET 実施前の 4 軸位置の確認

(1)手動動作で、ハンド制御信号コネクタが上面にくるように 4 軸を動かします。

(2)セカンドアームのカバーを外し、機内配線が観察できるようにします。

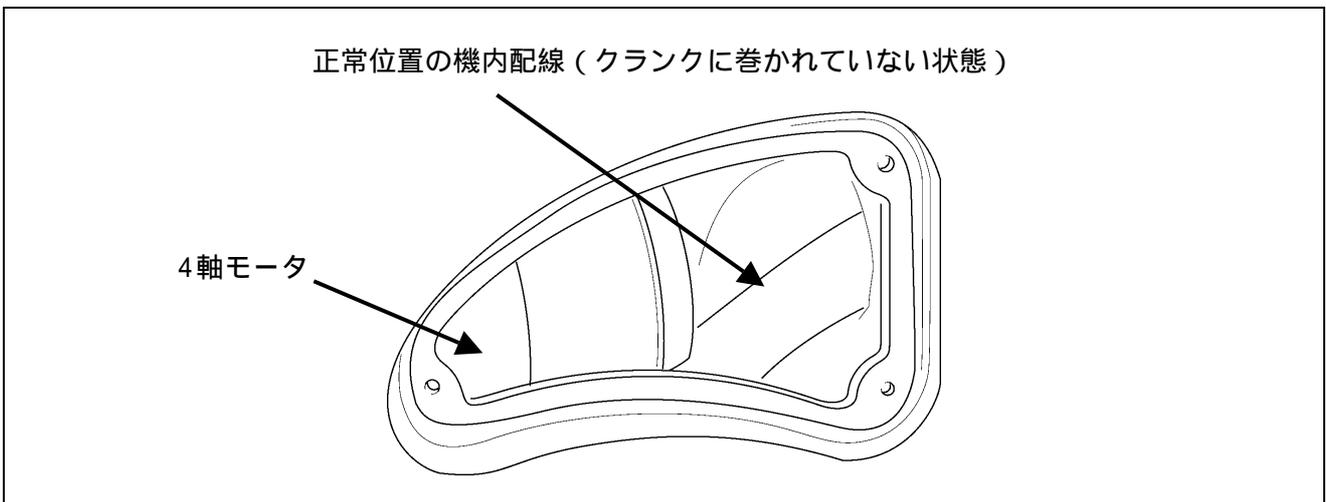
下図に各機種を取り外すカバーを示します。



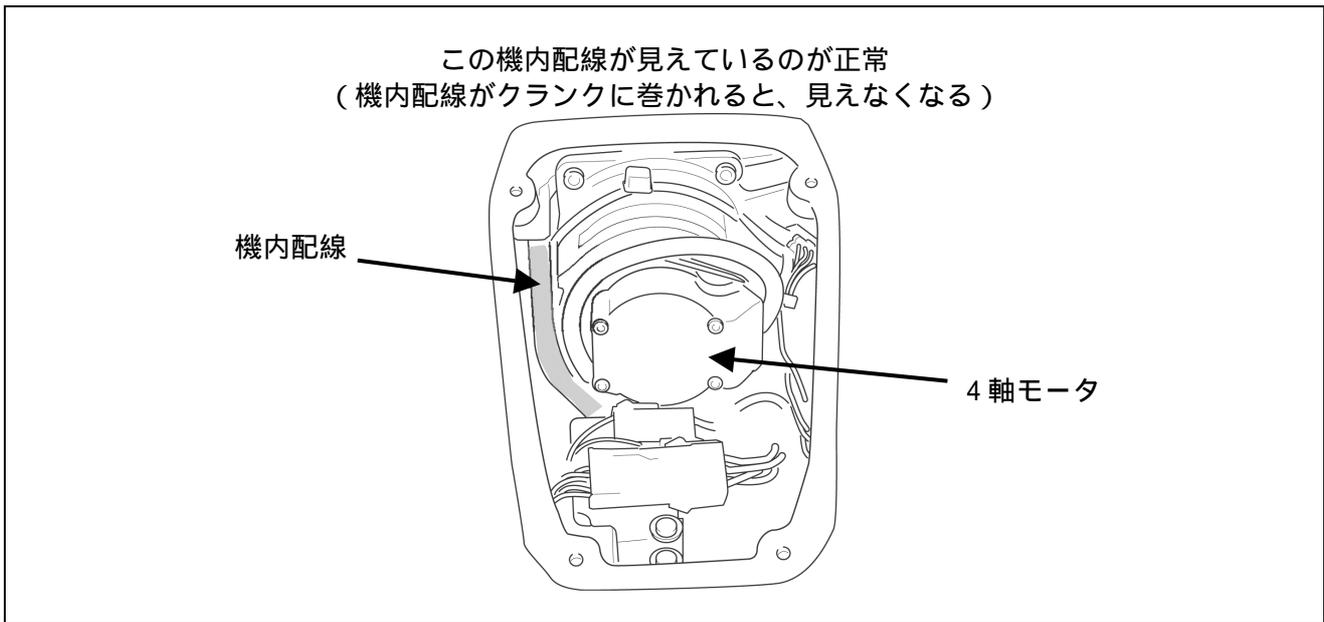
(3)4 軸が正規の位置にあるか、確認します。

「セカンドアームのハンド制御信号コネクタ (CN21) 面が上側」において、「機内配線がクランクに巻かれていない状態」が正規の位置です。

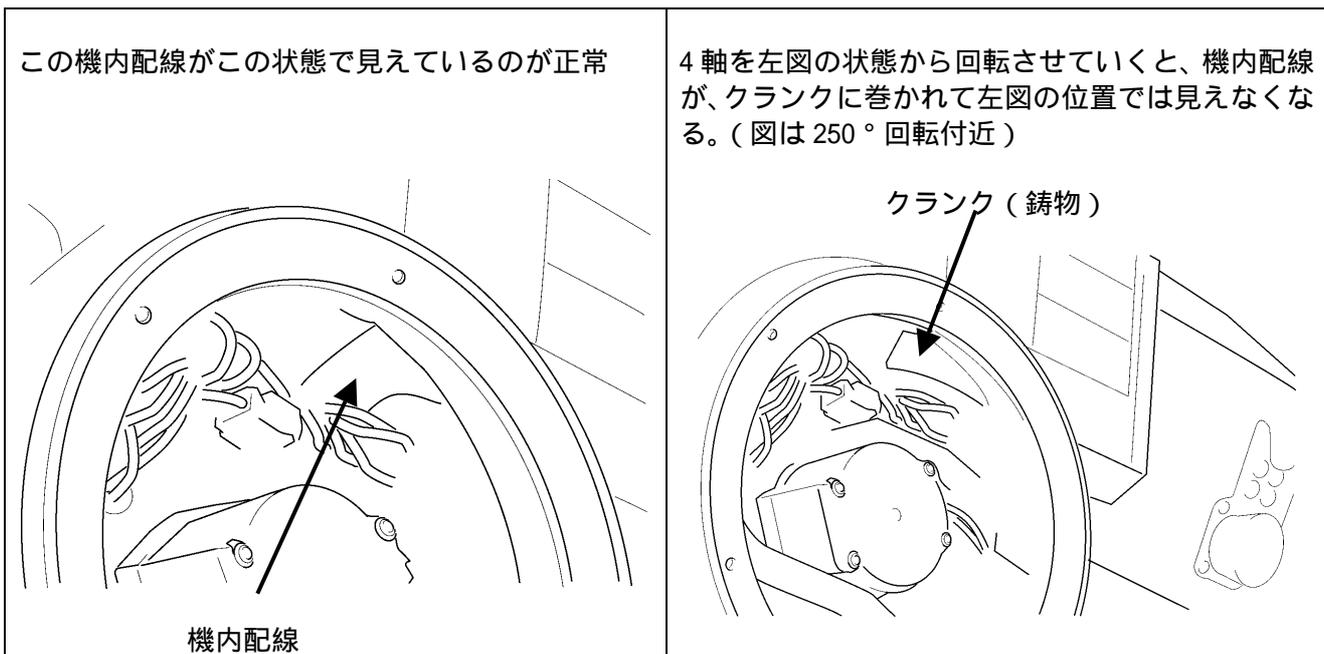
VM-6083D, VM-60B1D の場合の確認方法



VS-6577E の場合の確認方法



VS-6556 の場合の確認方法



- (4) 正規の位置でない場合は、手動動作で、4軸を正規の位置まで動かします。
以上で CALSET 前の準備が完了です。

[2] CALSET の実施

該当機種の「設置保守ガイド」の手順に従って、CALSET を実施します。

注意：[1]の手順を省略すると、4軸のCALSET位置を1回転(360°)間違える恐れがあり、その場合は機内配線がクランクに巻かれて断線しますので注意してください。