

取扱説明書の構成

本製品に関する取扱説明書は、以下のように構成されています。

本製品を初めて導入された場合は、すべての取扱説明書をお読みになり、よく理解してから使用してください。

ロボット概要書 (T03)	ロボットの仕様および構成について説明します。
設置・保守ガイド (T03)	ロボット構成機器の設置、仕様変更および保守点検について説明します。
操作ガイド (T03)	統一ティーチングペンダント等による、ロボットの基本操作と補助機能について説明します。 なお、操作盤機能については、「操作盤機能説明書(追補版)」を参照してください。
WINCAPSI IIガイド	ロボットおよびロボットコントローラにパソコンを接続して、プログラムの開発と管理を行なう、パソコン教示システムの使用方法について説明します。
プログラミングマニュアル (I) (T03) <基礎知識とコマンド>	プログラム言語であるPACについて、そしてPACによるプログラムの作成方法、コマンド仕様について説明します。 「第1部」ではプログラムの基礎知識について、「第2部」では実際のコマンドについて説明します。
プログラミングマニュアル (II) (T03) <PAC ライブラリ>	WINCAPSI IIに標準で付属するプログラムライブラリについて説明します。
RC7M 型コントローラ説明書 (T03)	コントローラについて説明します。 コントローラの概要、外部機器とのインタフェース、汎用・専用入出力信号、入出力回路および設置・保守点検などについて説明します。
エラーコード表 (T03)	ロボットでエラーが発生した際、ティーチングペンダントに表示されるエラーコードの一覧です。その解説・処置方法もまとめてあります。
統一制御装置対応ロボット 操作説明書 (T03)	統一ティーチングペンダントと操作パネルによるロボットの基本操作と補助機能について説明します。
I/F 回路図 (T03)	外部機器とのインタフェース入出力回路をまとめてあります。