

# 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	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	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。
立上げハンドブック	デンスーロボットの概要からケーブルの接続方法、ロボットの操作方法、プログラムの作成・検証方法まで、これ1冊で設備の立上げ準備に関する知識を一通り知ることができます。
操作ガイド	ティーチングペンダント、ミニ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。
WINCAPSⅢ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、プログラミング支援ツールWINCAPSⅢ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） ＜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） ＜PAC ライブラリ＞	WINCAPSⅢ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。
コントローラ説明書	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	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、ミニペンダント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。
オプション機器説明書	ロボットのオプション機器の仕様や操作について説明します。 なお、増設ボードの「コンベアトラッキングボード」については、「コンベアトラッキングボード（追補版）」を参照してください。