

## 附带软件“CKD Pneumatic Gripper”操作方法

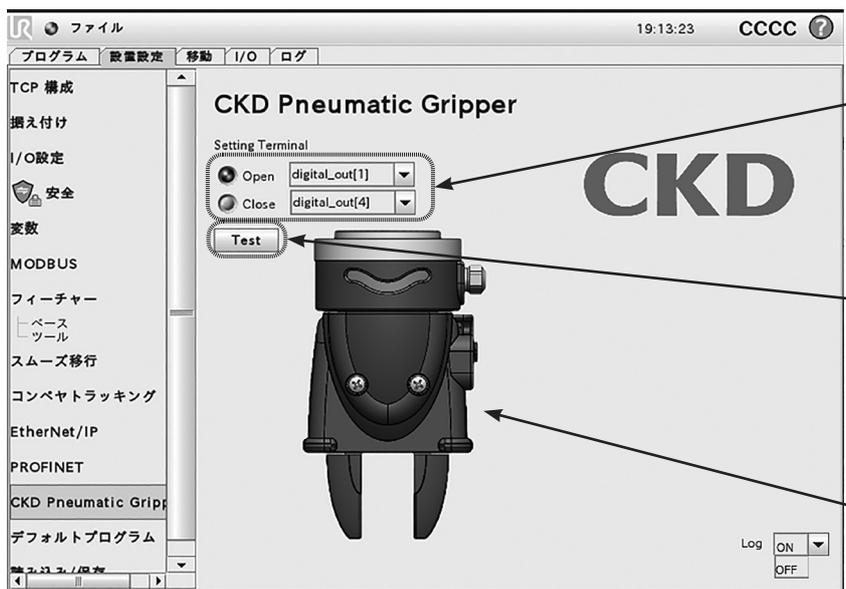
本产品附带专用软件“CKD Pneumatic Gripper”的操作方法概要。详情请参照UR机器人手册与本产品的使用说明书。  
※选择项选择“F”时

### 软件安装

将附带的U盘插入机器人控制器中,移动至机器人控制器的“Setup Robot”画面,之后按照“URCaps”、“CKD Pneumatic Gripper”的顺序进行选择,按下“Restart”按钮后开始安装。

### 设置设定画面

进行夹爪开闭方向控制的数字I/O设定。由于可以在图形显示上确认实际开闭状态的同时进行设置,因此可便于确认信号是否相反。方向控制阀请使用2位双电控电磁阀,以防止信号切断时工件掉落。



**方向控制阀的数字I/O设定**  
分别进行OPEN、CLOSE的方向控制阀的数字I/O设定。

**测试按钮**  
可进行OPEN、CLOSE的动作确认,并确认I/O的设定是否正确。

**图形显示**  
通过颜色变化显示夹爪OPEN、CLOSE状态以及内置气缸开关的工作状态。

### 程序登录画面

在机器人程序中登录针对夹爪的动作指示的画面。输入夹爪动作方向、Payload(夹爪、小爪、工件的合计重量)、重心坐标(Payload的重心位置)以及进入下一步动作的条件。



**动作方向选择按钮**  
通过OPEN、CLOSE单选按钮选择工作方向。可通过测试按钮确认工作。

**合计重量与重心位置设定**  
“Payload”中输入夹爪、小爪、工件的合计重量,“Center of gravity”中以XYZ坐标输入合计重量的重心位置。

**动作条件设定**  
夹爪动作后,设定进入下一个动作的条件。等待输入信号时选择信号编号,设定定时器时输入等待时间。