

软件“CKD Pneumatic Gripper”操作方法

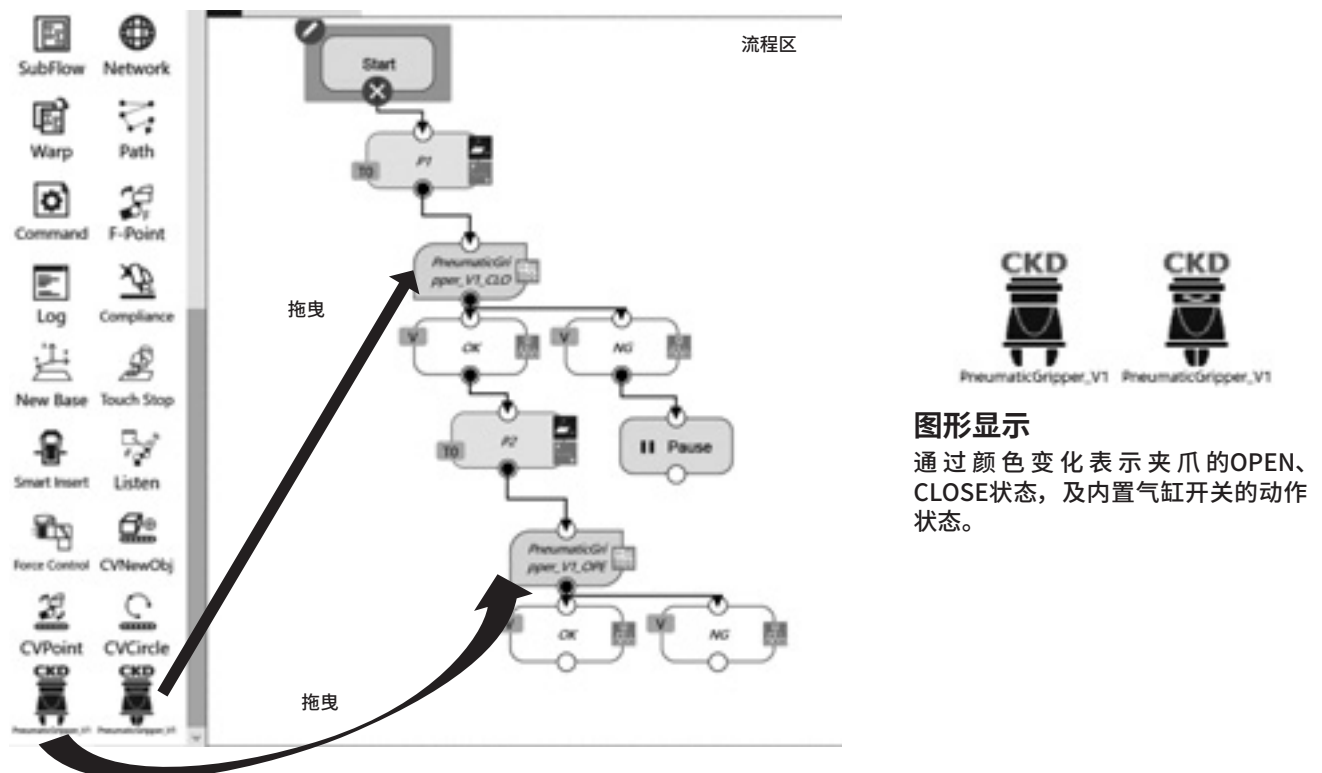
本产品专用软件“CKD Pneumatic Gripper”的操作方法概要。详情请参阅机器人手册及本产品使用说明书。

软件安装

从欧姆龙公司网站(<https://www.omron.com.cn>)或CKD公司网站(<https://www.ckd.co.jp/chinese>)下载Plug&Play软件包，并按照使用说明书的指示导入文件。

编程画面

夹爪的开闭方向以图标显示，将图标拖到流程编辑区，进行数字I/O的设定。



图形显示

通过颜色变化表示夹爪的OPEN、CLOSE状态，及内置气缸开关的动作状态。

节点画面

设定方向控制阀的数字I/O、夹爪开闭的超时时间、工件夹持后的等待时间。

GRIPPER_CKD_ ? X

PneumaticGripper_V1_CLOSE

プロバイダ: CKD

ノード名 PneumaticGripper_V1_CLOSE1

DO_Setting >

Closing_Wait_Time_Setting >

Wait_time >

制御ボックス

DO	0	1	2	3	4	5	6	7
	L	H						

時間

待機時間 ● 1000 ms

時間

待機時間 ● 1000 ms

CLOSE的数字I/O设定
任意设定要实现CLOSE动作的方向控制阀的数字I/O。

CLOSE时间的超时设定
设定夹爪闭合任意秒后报错的时间。

CLOSE后的待机时间设定
夹爪闭合后，设定任意待机时间以稳定动作。

※OPEN时进行同样的设定。