

## 软件“CKD Pneumatic Gripper”操作方法

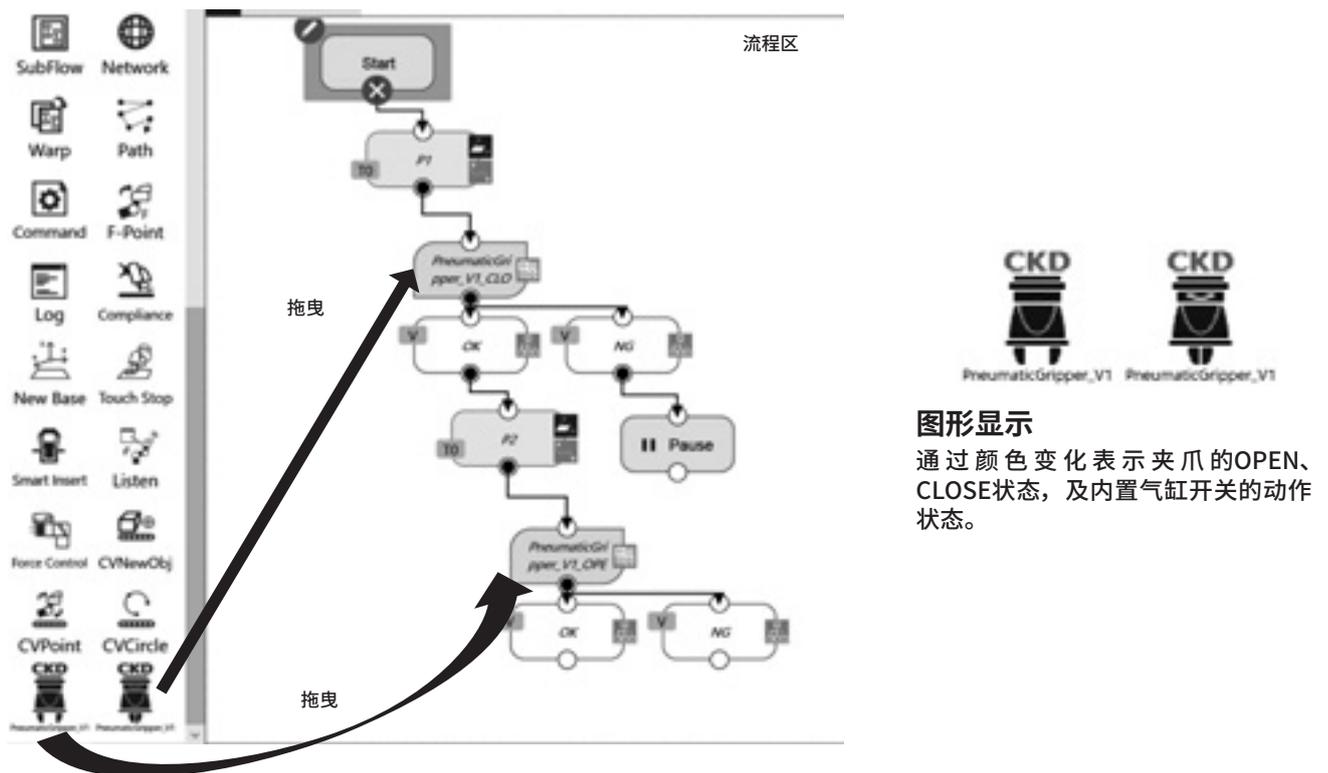
本产品专用软件“CKD Pneumatic Gripper”的操作方法概要。详情请参阅机器人手册及本产品使用说明书。

### 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。

※OPEN时进行同样的设定。