

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。

软件的安装

请从CKD网站 (<https://www.ckd.co.jp/chinese>) 下载FANUC Robot CRX系列专用的Plug & Play软件包，按照使用说明书的指示安装文件。

设置设定画面

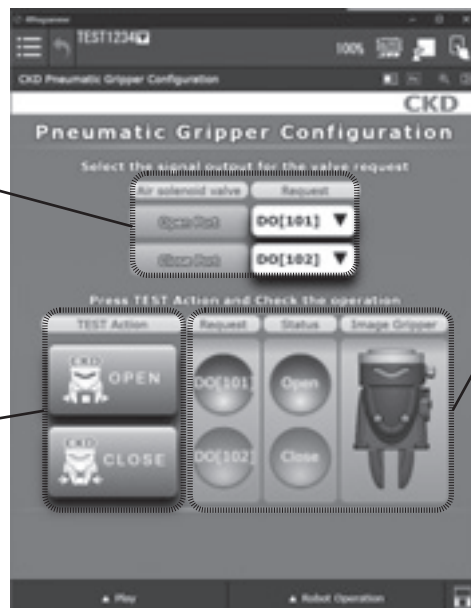
设定开闭夹爪的方向控制阀的数字I/O。可通过图形显示查看实际的开、闭状态并同时设定，因此可轻松确认信号是否相反。为防止信号切断时工件掉落，请使用2位双电控型方向控制阀。

方向控制阀的数字I/O设定

设定分别操作OPEN/CLOSE的方向控制阀的数字I/O。

测试按钮

可确认OPEN/CLOSE动作，以及I/O设定是否正确。



图形显示

可通过颜色的变化显示夹爪OPEN/CLOSE状态及内置气缸开关的动作状态。

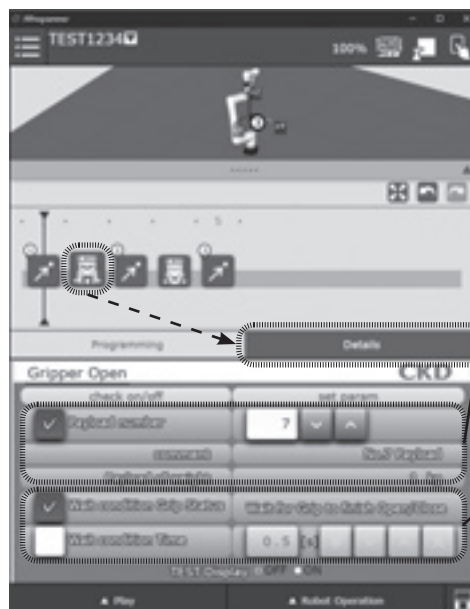
编程画面

可通过拖放命令图标来创建机器人程序。可按图标分别进行程序的详细设定。

• 编程



• 详细参数设定



负荷设定

可设定夹爪动作后的负荷。可指定在机器人本体中注册的负荷编号，设定合计重量、重心位置和惯量的组合。

待机条件

夹爪动作后，可设定跳转至下一动作的条件。作为待机条件，可指定“夹爪动作结束”和“时间”。