

コントローラ NJ/NX/NYシリーズ用 Sysmac Library
形SYSMAC-XR009

Adept ロボット制御ライブラリ



✓ ロボットを簡単に導入・管理したい

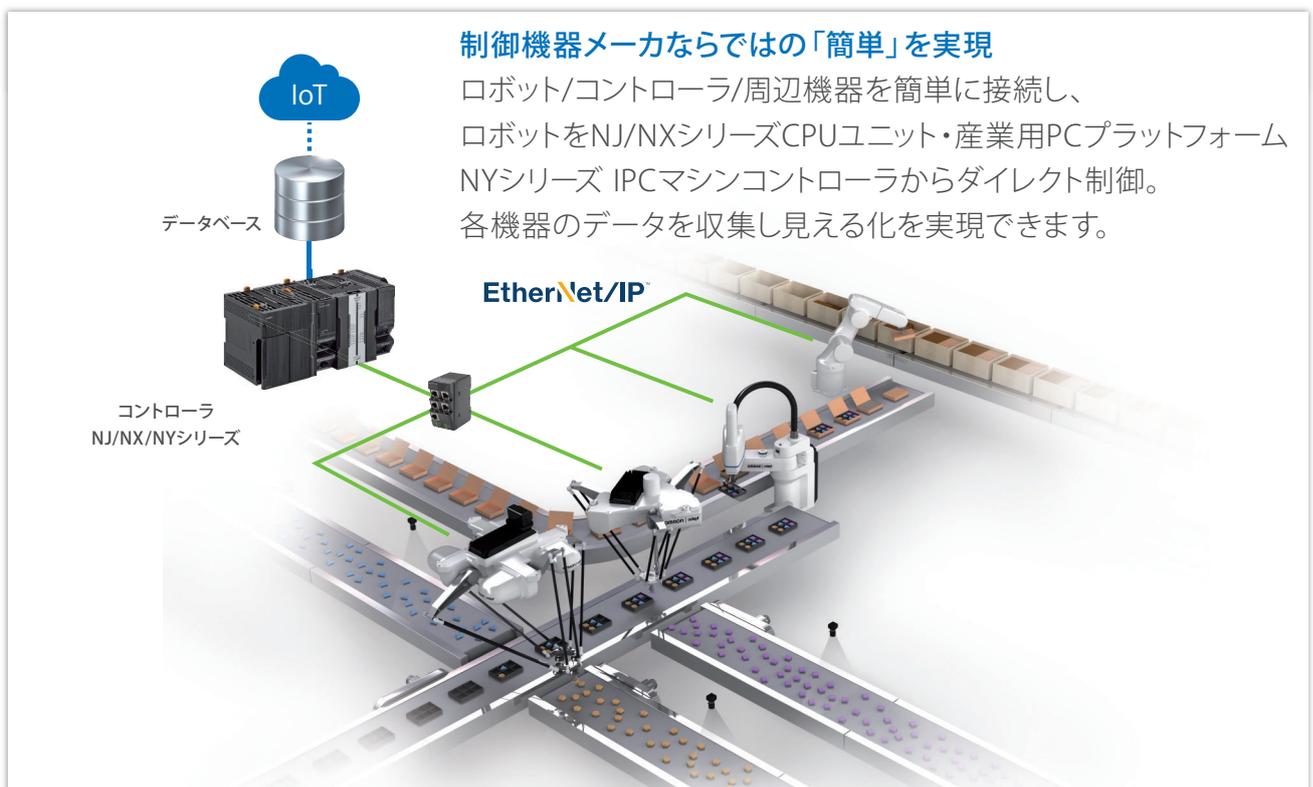
- 課題1 ロボットを導入するのに新たに勉強する時間はない
- 課題2 コントローラとロボットで別々にバックアップデータを管理するのは面倒

Adept ロボット制御ライブラリが解決します！

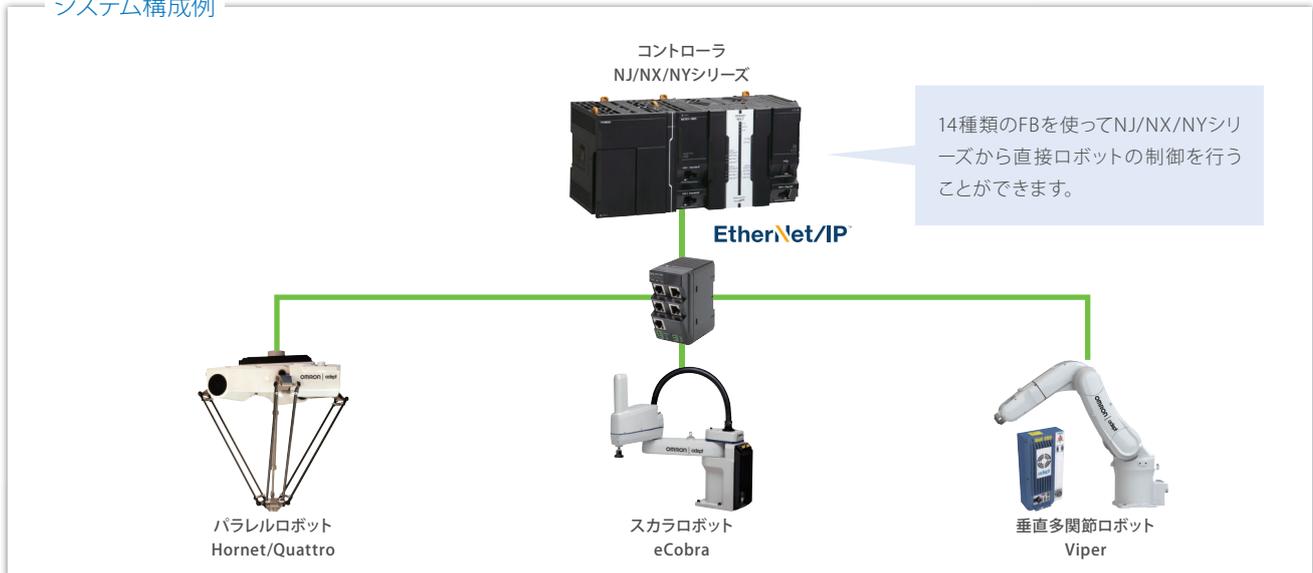
パラレル、スカラ、垂直多関節のどのタイプのOmron Adept Technologies Inc. 製ロボットでも、同じ命令、同じプログラミング手法で、マシンオートメーションコントローラ NJ/NXシリーズ・産業用PCプラットフォーム NYシリーズ IPCマシンコントローラから直接制御することができます。

「Adept ロボット制御ライブラリ」が提供するファンクションブロック (FB) により、NJ/NXシリーズCPUユニット・NYシリーズIPCマシンコントローラでのラダーやST言語プログラムでロボット制御ができるため、ロボットメーカーが用意しているロボット言語を新たに覚える必要はありません。

また、NJ/NXシリーズCPUユニット・NYシリーズIPCマシンコントローラでロボットシステムの制御もデータも一元管理できます。



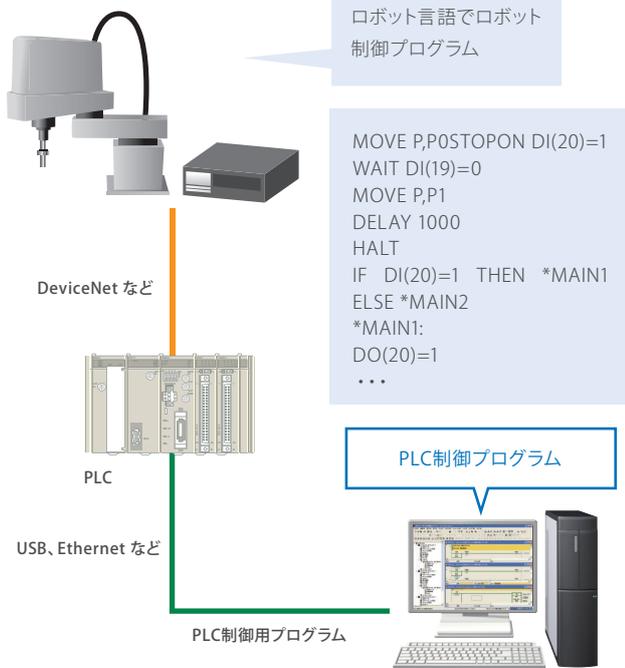
システム構成例



一般的なコントローラとロボットの組合せ用途例

From

コントローラ (PLC) とロボットでそれぞれ使い方を覚えてプログラミング



- ロボットとコントローラ (PLC) のそれぞれの使い方を習得
- ロボットコントローラ (PLC) で対応しているネットワークでI/O接続
- コントローラ (PLC) とロボットでそれぞれプログラミング、データをバックアップ

To

オムロンならNJ/NX/NYシリーズのプログラミングでロボットも制御可能



- NJ/NX/NYシリーズでプログラミングを習得
- NJ/NX/NYシリーズのプログラム、データ等が一元管理できるのでトラブル時の復旧対応がスムーズ

対象形式

名称		形式	バージョン
マシンオートメーションコントローラ NJ/NXシリーズ CPUユニット		形NX701-1□□□□/ 形NJ101-□□□□	Ver.1.10以降
		形NJ501-□□□□/ 形NJ301-□□□□	Ver.1.01以降
		形NX1P2-□□□□□□(1)	Ver.1.13以降
		形NX102-□□□□	Ver.1.30以降
産業用PCプラットフォーム NYシリーズ IPC マシンコントローラ		形NY5□□-1	Ver.1.12以降
		形NY5□□-5	Ver.1.18以降
オートメーションソフトウェア Sysmac Studio		形SYSMAC-SE2□□□	Ver. 1.15 以降
パラレルロボット	Hornet 565	形1720□-4560□	Ver.2.3.C以降
	Quattro 650H/HS、800H	形1720□-26□□□	Ver.2.3.C以降
スカラロボット	eCobra 600/800	形17□□□-1□□00	Ver.2.3.C以降
	Cobra 450/500/650	形1720□-1□□00	—
垂直多関節ロボット	Viper 650/850	形1720□-36□000	Ver.2.3.C以降

ファンクションブロック (FB) 仕様

名称	FB/FUN名	機能
ツール座標系設定	ARB_SetToolTransform	ツール座標系変換をロボットに設定します。
ツール座標系解除	ARB_ResetToolTransform	ロボットに設定されているツール座標系を解除します。
位置設定	ARB_DefineLocation	位置データをロボットに登録します。
パレット設定	ARB_DefinePallet	パレット情報をロボットに登録します。
異常解除	ARB_ResetRobotError	ロボットに発生している異常を解除します。
ロボット制御	ARB_RobotControl	ロボットの主要な設定と、状態の監視を行います。
ティーチング	ARB_TeachPosition	ロボットに現在位置とコンフィグレーションをティーチングします。
入出力信号設定	ARB_InputOutputSignals	ロボットと、デジタル信号の入力および出力の通信を行います。
ペンダント制御	ARB_TeachPendantControl	ロボットに接続されたティーチペンダントの情報を送受信します。
ラッチ値取得	ARB_ReadLatch	外部トリガ信号のラッチ入力でロボットの現在位置を出力します。
動作開始	ARB_MoveCommand	直線補間またはPTP動作で、ロボットを目標位置へ動作させます。
ピックアンドプレース動作	ARB_PickAndPlaceCommand	門型動作で、ロボットを目標位置へ動作させます。
ジョグ動作	ARB_Jog	ロボットの、指定したジョイントまたは軸を動作させます。
ツール整列	ARB_AlignToolCommand	ロボットツールを回転させて、ワールド座標系に整列させます。
円弧動作開始*	ARB_MoveArcCommand	円弧に沿った軌跡で、ロボットを目標位置へ動作させます。
全円動作開始*	ARB_MoveCircularCommand	指定した2点を通る円を描くように、ロボットを動作させます。
コンベアベルト定義*	ARB_DefineBelt	コンベアベルトに登録します。
コンベアベルトラッチ値取得*	ARB_BeltReadLatch	外部トリガ信号のラッチ入力でベルトエンコーダ値を出力します。
コンベアベルト追従*	ARB_TrackBelt	ワークのトラッキングを有効にします。

* ライブラリバージョン 2.0 以降で使用可能です。

Sysmacは、オムロン株式会社製FA機器製品の日本及びその他の国における商標または登録商標です。
EtherNet/IP™はODVAの商標です。
本カタログで使用している製品写真や図にはイメージ画像が含まれており、実物とは異なる場合があります。
その他、記載されている会社名と製品名などにつきましては、各社の登録商標または商標です。

本誌には主に機種のご選定に必要な内容を掲載し、ご使用上の注意事項等は掲載していません。
ご使用上の注意事項等、ご使用の際に必要な内容につきましては、必ずユーザーズマニュアルをお読みください。

- 本誌に記載の標準価格はあくまで参考であり、確定されたユーザ購入価格を表示したものではありません。
- 本誌に記載の標準価格には消費税が含まれておりません。
- 本誌に記載されているアプリケーション事例は参考用ですので、ご採用に際しては機器・装置の機能や安全性をご確認の上、ご使用ください。
- 本誌に記載のない条件や環境での使用、および原子力制御・鉄道・航空・車両・燃焼装置・医療機器・娯楽機械・安全機器、その他人命や財産に大きな影響が予測されるなど、特に安全性が要求される用途に使用される際には、当社の意図した特別な商品用途の場合や特別の合意がある場合を除き、当社は当社商品に対して一切保証をいたしません。
- 本製品の内外、外国為替及び外国貿易法に定める輸出許可、承認対象貨物（又は技術）に該当するものを輸出（又は非居住者に提供）する場合は同法に基づき輸出許可、承認（又は役務取引許可）が必要です。

オムロン株式会社 インダストリアルオートメーションビジネスカンパニー

<p>● 製品に関するお問い合わせ先 お客様相談室</p> <p>フリーダイヤル 0120-919-066</p> <p>携帯電話・PHS・IP電話などからのご利用は 055-982-5015 (通話料がかかります) FAX 055-982-5051</p>	<p>● その他のお問い合わせ</p> <p>納期・価格・サンプル・仕様書は貴社のお取引先、または貴社担当オムロン販売員にご相談ください。オムロン制御機器販売店やオムロン販売拠点、Webページでご案内しています。</p>	<p>オムロン制御機器の最新情報をご覧ください。</p> <p>www.fa.omron.co.jp</p> <p>緊急時のご購入にもご利用ください。</p>
--	--	--