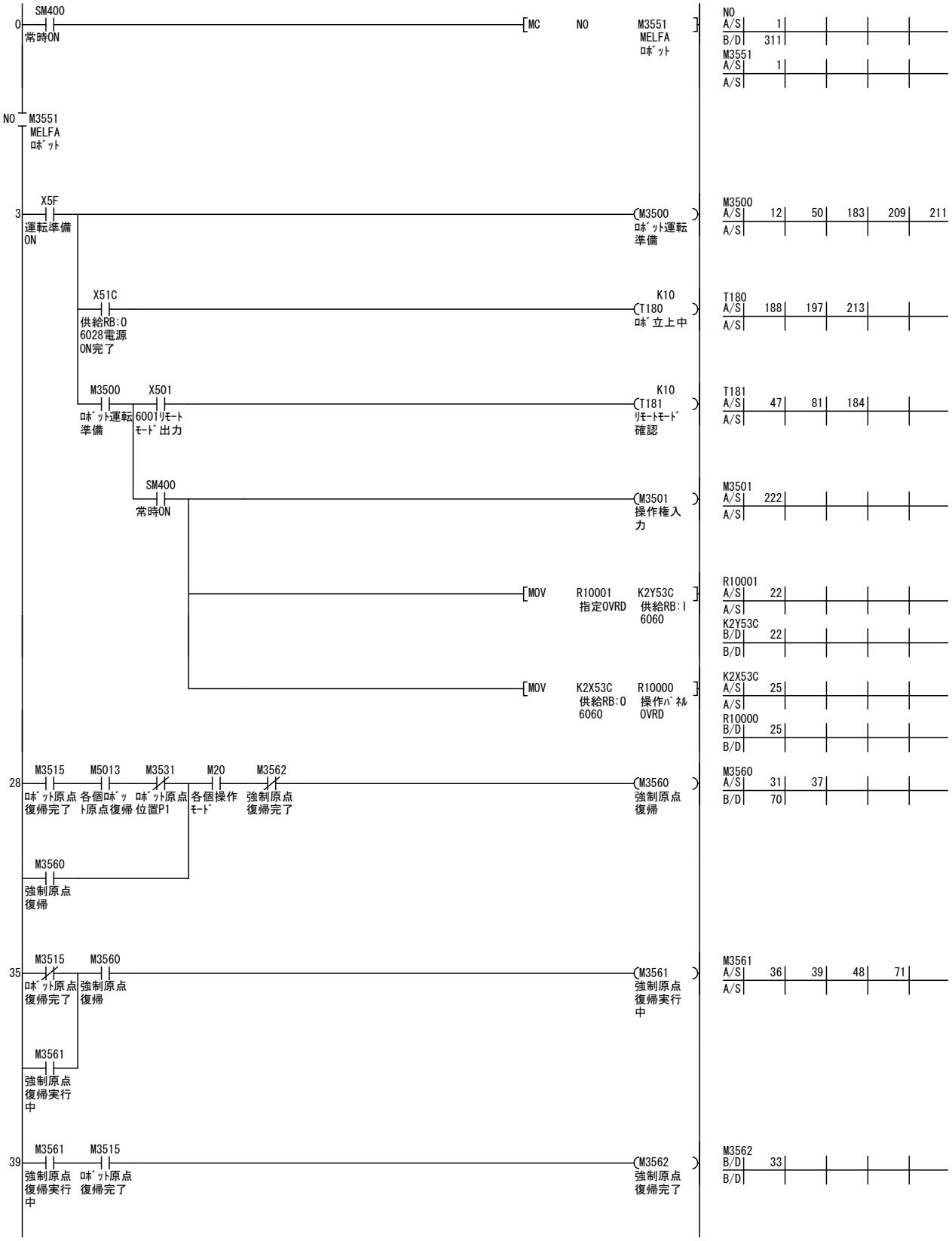
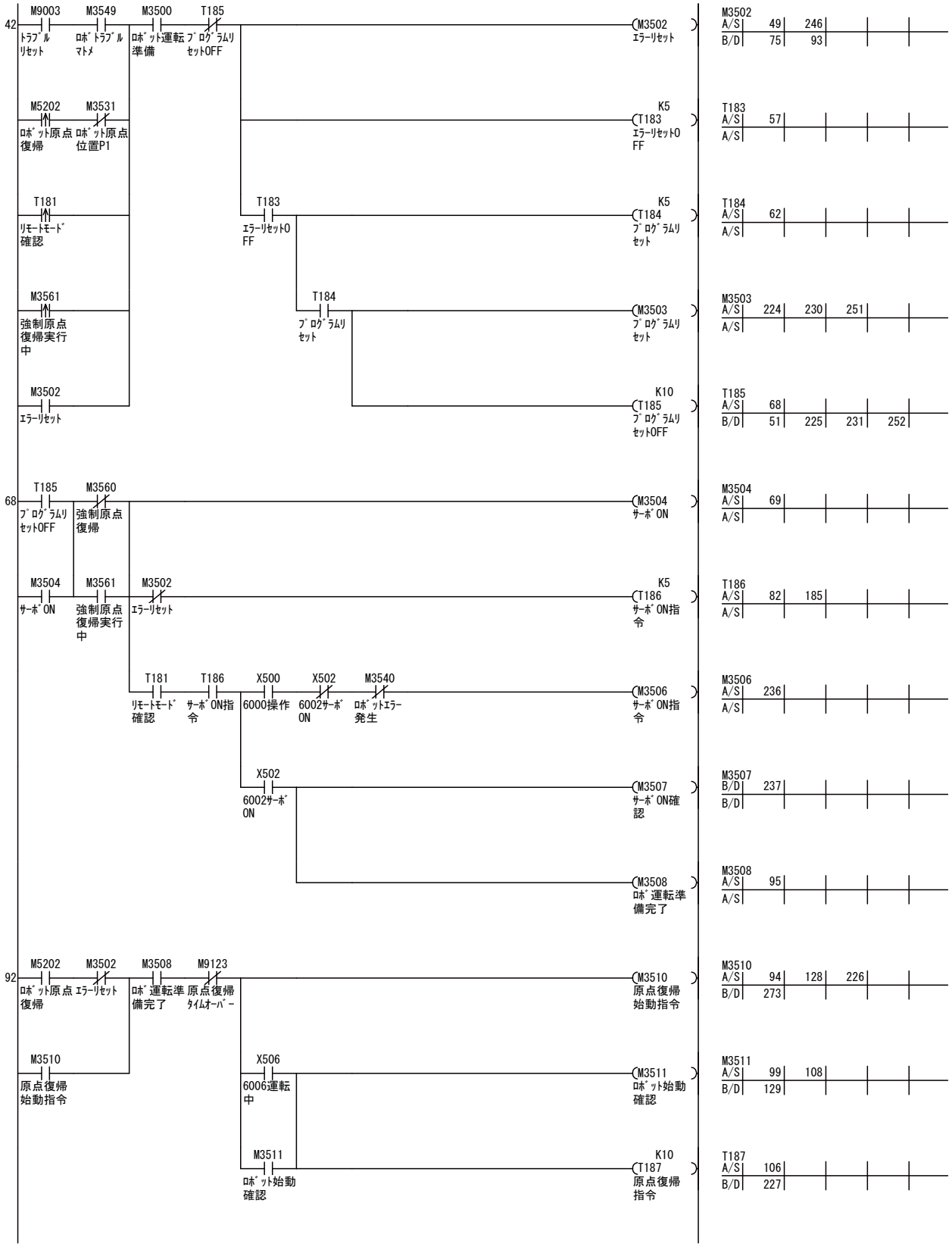
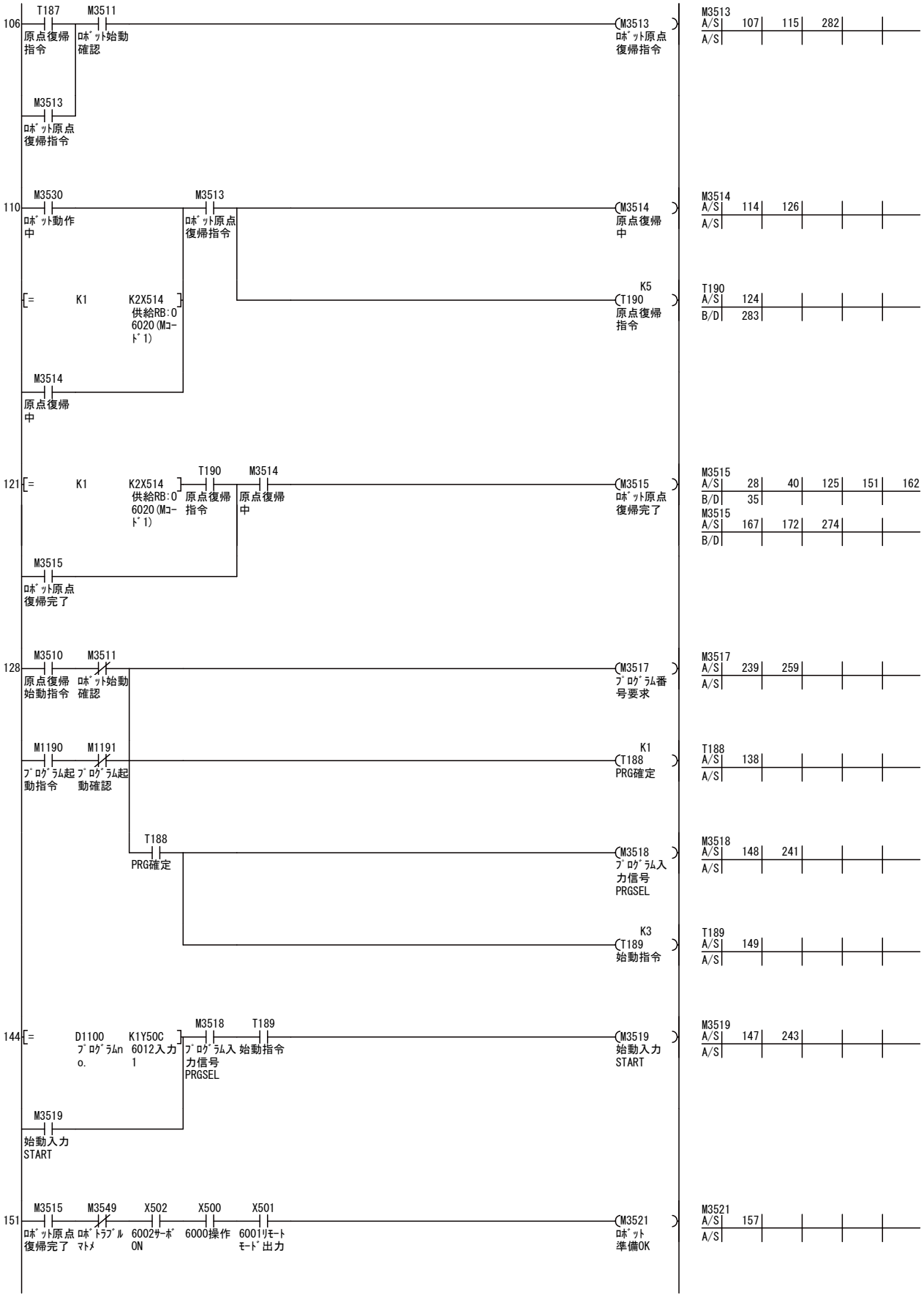

0
SM400
常時ON
MC NO M3551
MELFA
ﾛﾎﾞｯﾄ
NO
A/S 1
B/D 311
M3551
A/S 1
A/S
NO M3551
MELFA
ﾛﾎﾞｯﾄ
3
X5F
運転準備
ON
M3500
ﾛﾎﾞｯﾄ運転
準備
M3500
A/S 12 50 183 209 211
A/S
X51C
供給RB:0
6028電源
ON完了
K10
T180
ﾛﾎﾞ立上中
T180
A/S 188 197 213
A/S
M3500
ﾛﾎﾞｯﾄ運転
準備
X501
6001ﾘﾓｰﾄ
ﾓｰﾄﾞ出力
K10
T181
ﾘﾓｰﾄﾓｰﾄﾞ
確認
T181
A/S 47 81 184
A/S
SM400
常時ON
M3501
操作権入
力
M3501
A/S 222
A/S
MOV R10001 K2Y53C
指定OVRD 供給RB:I
6060
R10001
A/S 22
A/S
K2Y53C
B/D 22
B/D
MOV K2X53C R10000
供給RB:O 操作ﾊﾟﾈﾙ
6060 OVRD
K2X53C
A/S 25
A/S
R10000
B/D 25
B/D
28
M3515
ﾛﾎﾞｯﾄ原点
復帰完了
M5013
各個ﾛﾎﾞｯ
ﾄ原点復帰
M3531
ﾛﾎﾞｯﾄ原点
位置P1
M20
各個操作
ﾓｰﾄﾞ
M3562
強制原点
復帰完了
M3560
強制原点
復帰
M3560
強制原点
復帰
M3560
A/S 31 37
B/D 70
35
M3515
ﾛﾎﾞｯﾄ原点
復帰完了
M3560
強制原点
復帰
M3561
強制原点
復帰実行
中
M3561
強制原点
復帰実行
中
M3561
A/S 36 39 48 71
A/S
39
M3561
強制原点
復帰実行
中
M3515
ﾛﾎﾞｯﾄ原点
復帰完了
M3562
強制原点
復帰完了
M3562
B/D 33
B/D


42
M9003 トラブル リセット
M3549 ロボトラブル マトメ
M3500 ロボット運転 準備
T185 プログラムリ セットOFF
M3502 エラーリセット
M3502 A/S 49 246 B/D 75 93
M5202 ロボット原点 復帰
M3531 ロボット原点 位置P1
K5 T183 エラーリセットO FF
T183 A/S 57 A/S
T181 リモートモード 確認
T183 エラーリセットO FF
K5 T184 プログラムリ セット
T184 A/S 62 A/S
M3561 強制原点 復帰実行 中
T184 プログラムリ セット
M3503 プログラムリ セット
M3503 A/S 224 230 251 A/S
M3502 エラーリセット
K10 T185 プログラムリ セットOFF
T185 A/S 68 B/D 51 225 231 252
68
T185 プログラムリ セットOFF
M3560 強制原点 復帰
M3504 サーボON
M3504 A/S 69 A/S
M3504 サーボON
M3561 強制原点 復帰実行 中
M3502 エラーリセット
K5 T186 サーボON指 令
T186 A/S 82 185 A/S
T181 リモートモード 確認
T186 サーボON指 令
X500 6000操作
X502 6002サーボ ON
M3540 ロボットエラー 発生
M3506 サーボON指 令
M3506 A/S 236 A/S
X502 6002サーボ ON
M3507 サーボON確 認
M3507 B/D 237 B/D
M3508 ロボット運転準 備完了
M3508 A/S 95 A/S
92
M5202 ロボット原点 復帰
M3502 エラーリセット
M3508 ロボット運転準 備完了
M9123 原点復帰 タイムオーバー
M3510 原点復帰 始動指令
M3510 A/S 94 128 226 B/D 273
M3510 原点復帰 始動指令
X506 6006運転 中
M3511 ロボット始動 確認
M3511 A/S 99 108 B/D 129
M3511 ロボット始動 確認
K10 T187 原点復帰 指令
T187 A/S 106 B/D 227


106
T187
原点復帰指令
M3511
ﾛﾎﾞｯﾄ始動確認
M3513
ﾛﾎﾞｯﾄ原点復帰指令
M3513
ﾛﾎﾞｯﾄ原点復帰指令
M3513
A/S 107 115 282
A/S
110
M3530
ﾛﾎﾞｯﾄ動作中
M3513
ﾛﾎﾞｯﾄ原点復帰指令
M3514
原点復帰中
M3514
A/S 114 126
A/S
[= K1 K2X514 供給RB:0 6020(Mｺｰﾄﾞ1)]
K5
T190
原点復帰指令
T190
A/S 124
B/D 283
M3514
原点復帰中
121
[= K1 K2X514 供給RB:0 6020(Mｺｰﾄﾞ1)]
T190
原点復帰指令
M3514
原点復帰中
M3515
ﾛﾎﾞｯﾄ原点復帰完了
M3515
A/S 28 40 125 151 162
B/D 35
M3515
A/S 167 172 274
B/D
M3515
ﾛﾎﾞｯﾄ原点復帰完了
128
M3510
原点復帰始動指令
M3511
ﾛﾎﾞｯﾄ始動確認
M3517
ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑ番号要求
M3517
A/S 239 259
A/S
M1190
ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑ起動指令
M1191
ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑ起動確認
K1
T188
PRG確定
T188
A/S 138
A/S
T188
PRG確定
M3518
ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑ入力信号 PRGSEL
M3518
A/S 148 241
A/S
K3
T189
始動指令
T189
A/S 149
A/S
144
[= D1100 ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑno. K1Y50C 6012入力1]
M3518
ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑ入力信号 PRGSEL
T189
始動指令
M3519
始動入力 START
M3519
A/S 147 243
A/S
M3519
始動入力 START
151
M3515
ﾛﾎﾞｯﾄ原点復帰完了
M3549
ﾛﾎﾞﾄﾗﾌﾞﾙﾏﾄﾒ
X502
6002ｻｰﾎﾞON
X500
6000操作
X501
6001ﾘﾓｰﾄﾓｰﾄﾞ出力
M3521
ﾛﾎﾞｯﾄ準備OK
M3521
A/S 157
A/S