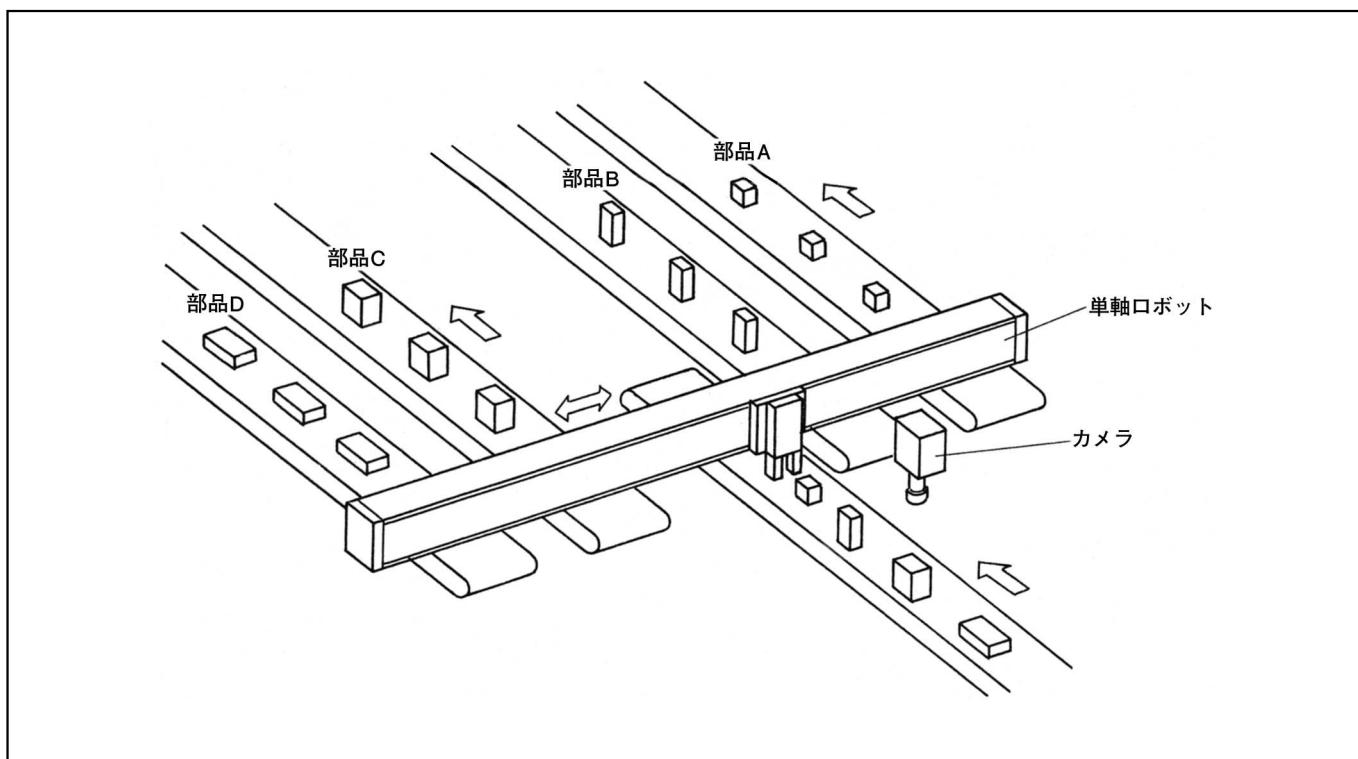


## 搬送位置での原点位置変更

使用機器 単軸ロボット(ABBC14)



### 使用状況

単軸ロボットCシリーズは、アブソリュート方式のため、原点位置を任意に設定することができる。

この機能を利用して、原点位置を単軸ロボットストロークの中間位置に変更した。ワークのハンドリング位置を単軸ロボットストロークの中間位置に設定して、部品A,B,C,Dをカメラで検知し、両サイドに設けられたコンベヤにワークを区分して移載させる。

### 選定のポイント

単軸ロボットの原点位置をストロークの中間に設定したことがポイントであり、その結果、中間位置での作業に対するタクトタイムの短縮(原点復帰時間の短縮)につながった。このやりかたは、ストロークが長い場合に特に有効である。