

CAD ROBOソフト (カスタマイズ対応可能)



- **動作環境** パソコンはオプションです
OS : Windows2000及びXP RS232C通信が可能なDOS/V機

CAD ROBOコントローラ (寸法W115 x H87 x D32mm)

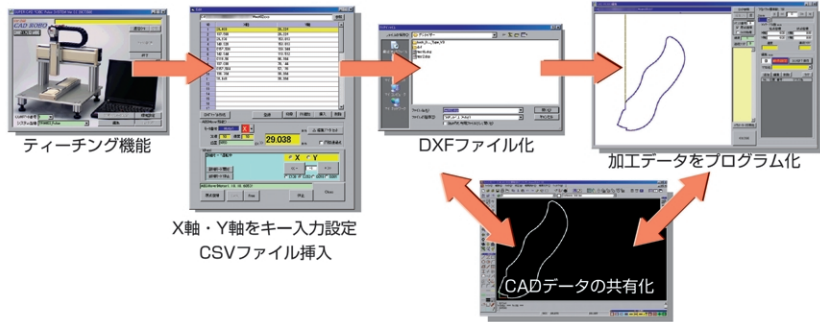


- **動作環境**
制御軸数：4軸 (パルス列入力のサーボ、ステッピングモータ)
位置登録数：最大2000ステップ入力：16点 出力：16点 電源：DC24V

ティーチング機能 (CADデータ共有による効率化)

CAD上で描かれた描画イメージそのまま、動作プログラムが作成され、その軌跡を確認・修正できます。

ティーチングデータをDXFファイル化し、動作プログラムが作成され、そのデータをCAD編集することにより、確認及び細かい修正ができます。

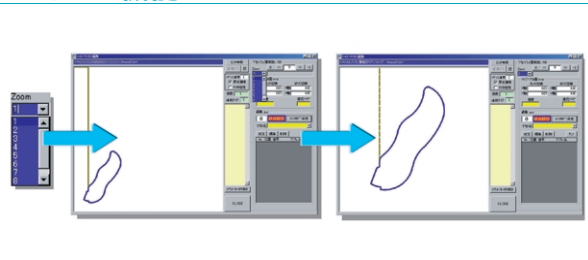


微動調整機能 (パソコンのマウスセンターホイールを使用して微動調整が可能)

- ティーチング時においては、フィード機能とパソコンのマウスのセンターホイールを使用して簡単にアクチュエータの位置をワークに合わせて微動調整をすることができます。移動量は、1ノッチ 0.5mm、0.1mm、0.01mm、0.002mmの単位で調整可能で調整後アクチュエータ位置をプログラム内に確定保存できます。
- X軸、Y軸の数値を打ち込むだけで加工データが作成できます。
- 作成された加工データをプログラムする事ができます。(直線・円弧補間対応可能)



ズーム機能



パルス列制御多軸プログラミングソフト

CAD ROBO PULSE (キャドロボパルス)

CAD、DXFファイルのデータからプログラム作成時間を大幅に削減

- CAD、DXFファイル、CSVファイルのデータを取込み、データコンバートを行うことにより簡単に多軸動作プログラミングができます。
- DXFファイルから取り込んだ座標データを、X軸、Y軸の位置データに変換し、Z軸や 軸などはマクロにてプログラムの作成が可能です。
- パソコンから動作プログラムを直接、モーションコントローラに転送してアクチュエータを動作させることができます。
- サーボモータ、又はステッピングモータの各軸の独立制御のほかに、2軸の円弧補間、直線補間モータドライブをすることができます。
- パソコンのマウスセンターホイールを使用して簡単にアクチュエータの位置をワークに合わせて1/100mm単位にて微動調整ができその位置をポイントデータとして登録できます。
- **CAD ROBO PULSEの応用事例**
自動車サイドミラーのカuttingマシン、プリント基板の防湿処理マシン、プリント基板分割機、自動車小物部品のレーザー加工機、フィルム基板へのインクジェットプリントマシン、成形部品のバリ取り機、多点ねじ締機。