

# RSコマンド (搬送ロボットの動作再現ツール)

## 特徴

1. RS-232C系の通信機能を持つ搬送ロボットに於いて、  
装置本体と搬送ロボット間の通信データを収集(データ収集モード)、その通信データを基に  
搬送ロボットの単独動作を再現できます。(動作再現モード)
2. 通信データを収集できれば、あらゆる装置に対応可能です。
3. 通信フォーマットが分かれば、エクセル・シートセル上に通信コマンドを記述(レシピ感覚です。)、  
搬送ロボットの単軸動作, シーケンス動作, 繰り返し動作等の任意動作が可能です。
4. 装置, 搬送ロボットの改造は不要です。

装置本体



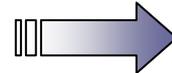
## RSコマンド

データ収集モード

動作再現モード



モード移行



Windows XP対応

動作再現用ケーブル  
(専用ケーブル)

通信データ収集用ケーブル  
(専用ケーブル)

搬送ロボット



搬送ロボット



この商品に関するお問い合わせは、

株式会社エイブル

〒880-0843 宮崎県宮崎市下原町220番地2

TEL:0985-29-0867 FAX:0985-29-0916 E-mail:able@theia.ocn.ne.jp

ホームページ <http://able-rd.com>

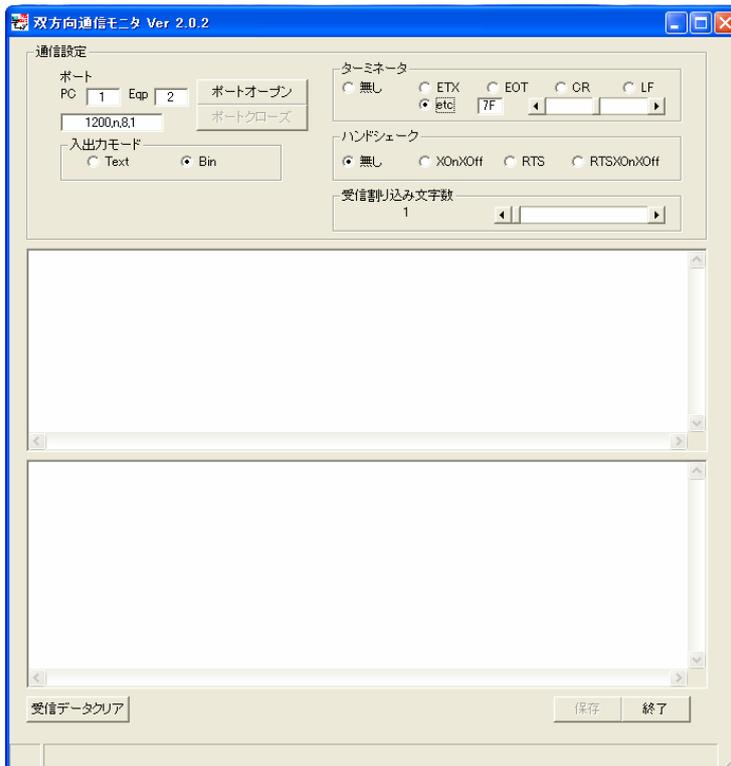
仕様は改良のため予告なく変更することがあります。

図番:A090924-0111



# RSコマンド (搬送ロボットの動作再現ツール)

## データ収集モード



## 動作再現モード

