

ロボット連続動作試験

概要

ロボット調整後の連続動作試験が行われます。試験はアームや関節の振動や位置ずれ測定が、ロボットの動作速度との関係でデータ収集されます。これらの試験モードを自動的に制御し、データの自動測定や記録を行うことができます。

電流プローブ
(701928/701929)

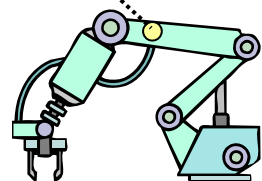


ミックスドシグナルオシロスコープ
DLM2000

差動プローブ
(701921/700924/701926)



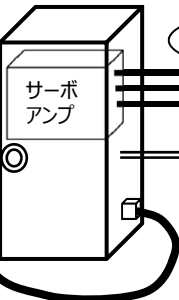
振動ピックアップ



ロジックプローブ



ロボット
コントローラ



制御
・電源

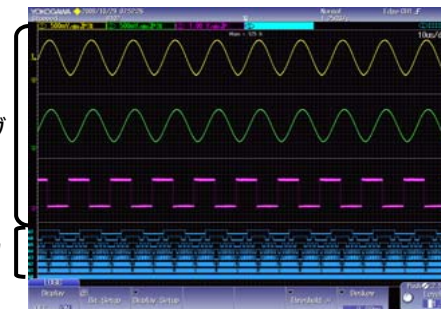
- モータ駆動電流、電圧
- センサ信号（振動振幅）
- デジタル入出力信号

特長

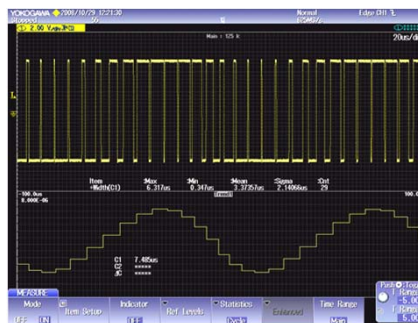
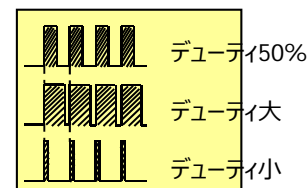
- 1.25MS/sで200秒間の長時間測定
250Mポイントのロングメモリ(/M3オプション) を用いれば、60秒かかるロボットの低速動作時も、長時間測定できます。
- アナログ波形と制御信号の多点同時測定
ロジックの制御信号、アナログ電圧電流波形を同時に観測できます。
- PWM波形のメジャーパラメータのトレンド表示
入力信号のパルス幅や周期、Dutyなど、1周期ごとの周期変動を波形と同時にトレンド表示できます。

アナログ

ロジック



アナログ信号とロジック信号の同時観測例



PWM波形とパルス幅変動のトレンド表示