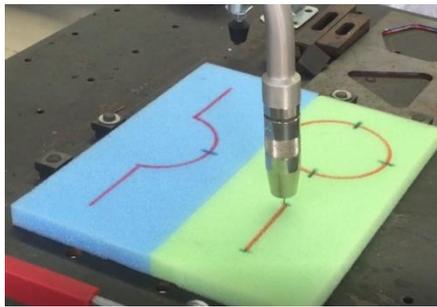


## การเขียนโปรแกรมเชื่อมแบบเส้นตรง



Ins.	Intp	No	Spd	Acc	Tmr	J/E	[
AC	JOINT		9	4	0		[
1 AC	JOINT		9	4	0		[
2 AC	JOINT		9	4	0		[
3 WS	LINEAR		9		0		[
4 WE	LINEAR 0						[
5 AC	JOINT		9	4	0		[
6 AC	JOINT		9	4	0		[
[EOF]							

1. เคลื่อนที่แกนของหุ่นยนต์ไปอยู่ในตำแหน่งที่เหมาะสมและปลอดภัย เลือกคำสั่งการเคลื่อนที่เป็น JOINT และเลือกคำสั่งใช้งาน เป็น AC แล้วกดปุ่ม  เพื่อทำการบันทึกตำแหน่ง HOME

Ins.	Intp	No	Spd	Acc	Tmr	J/E	[Option Switch
AC	JOINT		9	4	0		[
1 AC	JOINT		9	4	0		[

2. เคลื่อนที่แกนของหุ่นยนต์ไปที่ตำแหน่งจุดเริ่มต้นการเชื่อม แล้วเคลื่อนที่แกน z ขึ้นโดยให้ปลายลวดเชื่อมห่างจากจุดเริ่มต้นประมาณ 2-3 เซนติเมตร เลือกคำสั่งการเคลื่อนที่เป็น JOINT และเลือกคำสั่งใช้งานเป็น AC แล้วกดปุ่ม  เพื่อทำการบันทึก

Ins.	Intp	No	Spd	Acc	Tmr	J/E	[Option Switch
AC	JOINT		9	4	0		[
1 AC	JOINT		9	4	0		[
2 AC	JOINT		9	4	0		[

3. เคลื่อนที่แกนของหุ่นยนต์ด้วยแกน z ให้ปลายลวดเชื่อมชิดกับตำแหน่งของการเริ่มต้นการเชื่อม เลือกคำสั่งการเคลื่อนที่เป็น LINEAR และเลือกคำสั่งใช้งานเป็น WS แล้วกดปุ่ม  เพื่อทำการบันทึก

Ins.	Intp	No	Spd	Acc	Tmr	J/E	[Option Switch
AC	JOINT		9	4	0		[
1 AC	JOINT		9	4	0		[
2 AC	JOINT		9	4	0		[
3 WS	LINEAR		9		0		[

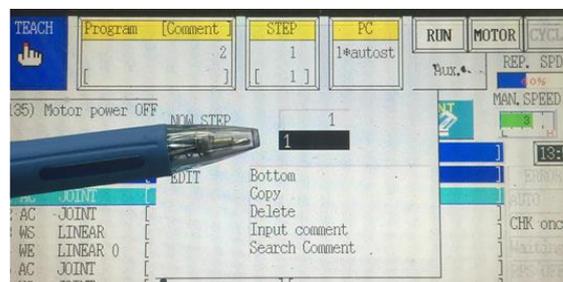
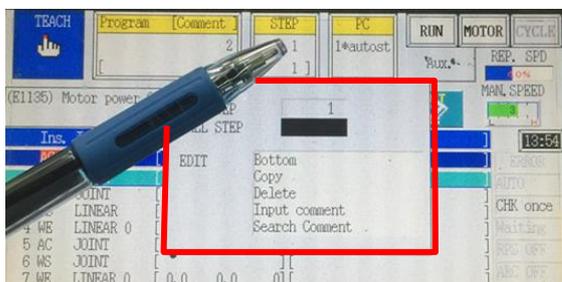
4. เคลื่อนที่แขนของหุ่นยนต์ด้วยแกน Y ไปในตำแหน่งของจุดสิ้นสุดการเชื่อม เลือกคำสั่งการเคลื่อนที่เป็น LINEAR และเลือกคำสั่งใช้งานเป็น WE แล้วกดปุ่ม  เพื่อทำการบันทึก

Ins.	Intp	No	Spd	Acc	Tmr	J/E	[Option Switch	]
AC	JOINT		9	4	0		[	
1 AC	JOINT		9	4	0		[	
2 AC	JOINT		9	4	0		[	
3 WS	LINEAR		9		0		[	
4 WE	LINEAR	0					[	

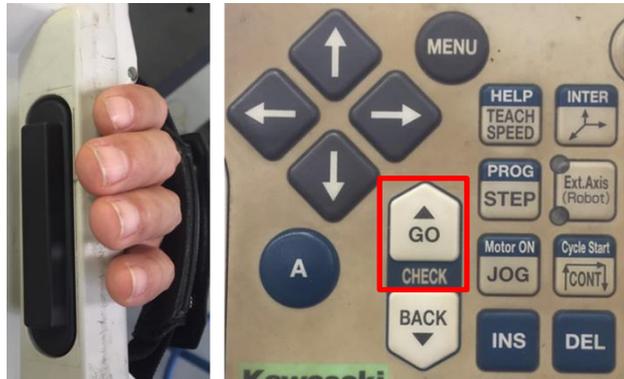
5. เคลื่อนที่แขนของหุ่นยนต์แกน Z ขึ้นโดยให้ปลายลวดเชื่อมห่างจากจุดสุดท้ายของการเชื่อมประมาณ 2-3 เซนติเมตร เลือกคำสั่งการเคลื่อนที่เป็น JOINT และเลือกคำสั่งใช้งานเป็น AC แล้วกดปุ่ม  เพื่อทำการบันทึก

Ins.	Intp	No	Spd	Acc	Tmr	J/E	[Option Switch	]
AC	JOINT		9	4	0		[	
1 AC	JOINT		9	4	0		[	
2 AC	JOINT		9	4	0		[	
3 WS	LINEAR		9		0		[	
4 WE	LINEAR	0					[	
5 AC	JOINT		9	4	0		[	

6. กดหน้าจอในช่อง STEP แล้วจะมีหน้าต่างเพิ่มขึ้นมา พิมพ์ 1 เพื่อจะให้แขนหุ่นยนต์เชื่อมเคลื่อนที่ไปในตำแหน่ง HOME กด ENTER  เพื่อยืนยันที่จะย้อนกลับไป  
ใน STEP1

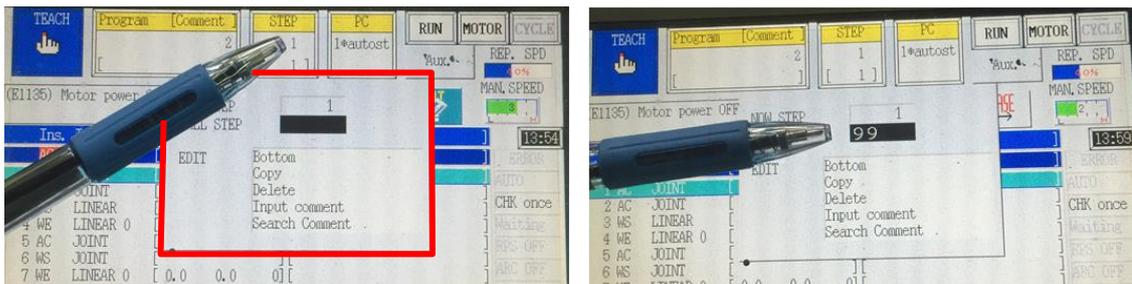


7. กด Dead man Switch และปุ่ม CHECK GO เพื่อให้แขนหุ่นยนต์เชื่อมเคลื่อนที่ไปยังตำแหน่ง HOME



8. กดหน้าจอในช่อง STEP แล้วจะมีหน้าต่างเพิ่มขึ้นมา พิมพ์ 9, 99, 999 หรือ STEP

สุดท้ายกรณีจำได้ กด ENTER  เพื่อเป็นการยืนยัน



เลือกคำสั่งการเคลื่อนที่เป็น JOINT และเลือกคำสั่งใช้งานเป็น AC แล้วกดปุ่ม  เพื่อทำการบันทึก

Ins.	Intp	No	Spd	Acc	Tmr	J/E	[Option Switch
AC	JOINT	9	4	0			
1 AC	JOINT	9	4	0			
2 AC	JOINT	9	4	0			
3 WS	LINEAR	9		0			
4 WE	LINEAR 0						
5 AC	JOINT	9	4	0			
6 AC	JOINT	9	4	0			
[EOF]							