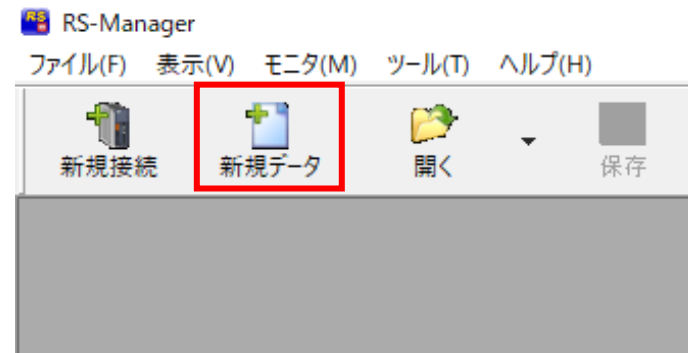


～ロボット情報の変更手順～

※RS112→RS320への変更を例にご説明いたします。

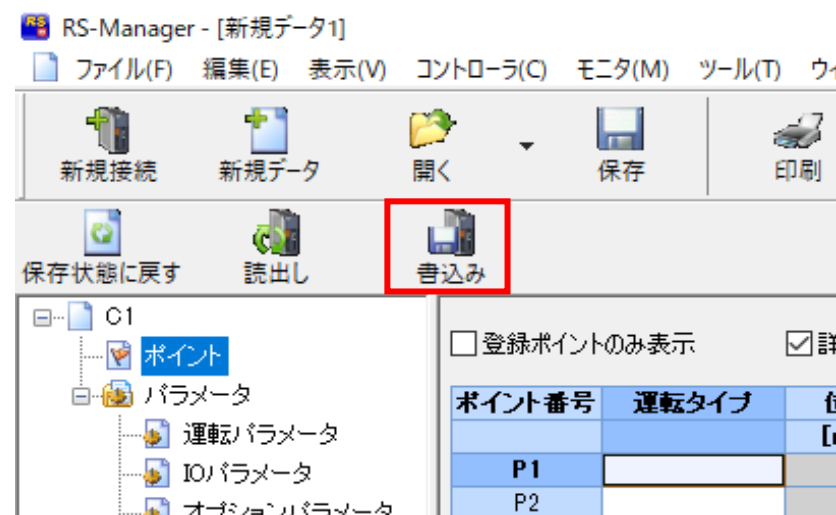
変更前	変更後
ロボット情報 ロボット名 RS112 ストローク 400.000 mm 最大速度 600.00 mm/s 最大搬送質量 2 kg	ロボット情報 ロボット名 RS320 ストローク 800.000 mm 最大速度 633.00 mm/s 最大搬送質量 6 kg

1、RS-Manager起動後、『新規データ』でコントローラ、ロボット、ストロークを指定してOKを押します



項目	設定値
コントローラ	C1
ロボット	RS320
ストローク[mm]	800.000
搬送質量[kg]	6
ポイントタイプ	標準設定

2、『書き込み』を押してCOM■→OK→局番選択→OKを押します



ポイント番号	運転タイプ
P1	
P2	

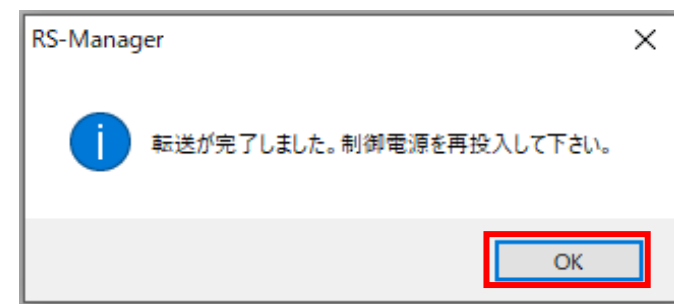
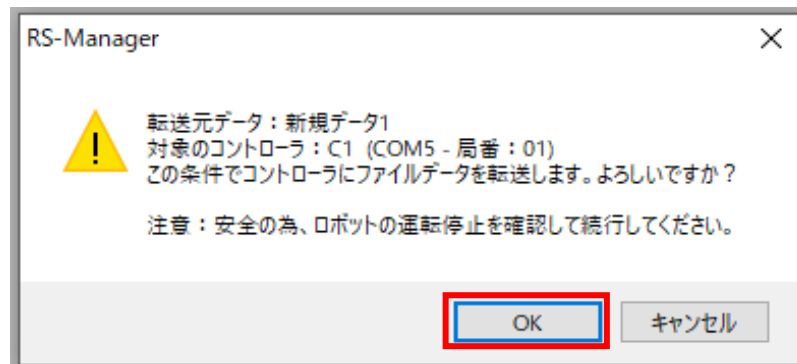
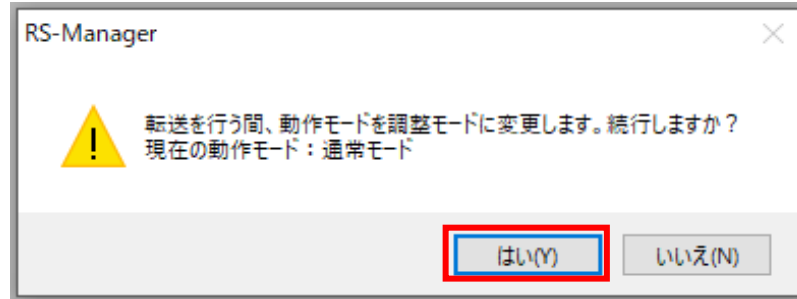
局番	コントローラ名	ユーザ指定名
01	C1	

3、下記メッセージで全て『はい/OK』を押します

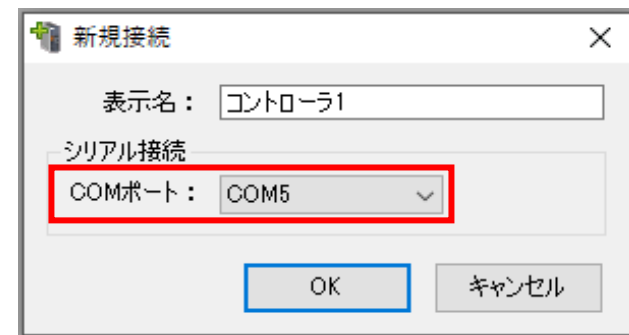
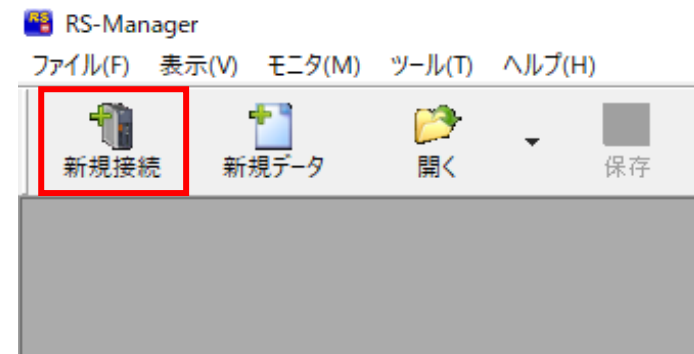
- ・『転送データ間のロボット名が一致しません。続行しますか?』→はい
- ・『転送を行う間、動作モードを調整モードに変更します。続行しますか?』→はい
- ・『転送先データ：……。よろしいですか?』→OK
- ・『転送が完了しました。制御電源を再投入して下さい。』→OK



転送元: 新設定 (設定したい内容)
転送先: 現設定 (もともとの内容)



4、RS-managerを再起動後、『新規接続』でCOMポートを指定してOKを押します



5、RS-managerの画面上でロボット情報が正しく更新されていたら設定は完了です。

