KMQuick ver1.0.5 バージョンアップ 編集

もくじ
簡単命令
タスク名称の変更
ロー→ハイ センサー入力に対応
遮光時ONセンサーに対応

簡単命令

動作コマンド**「回転」**及び**「位置」**を新設し、使いやすくしました。動作許可とLED設定を1つの統合していますので、別途設定する必要はありません。

※ 動作のために、事前にスピード設定は必要です。

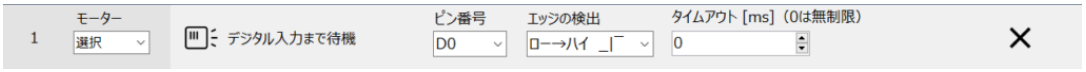
タスク名称の変更

よく使うタスクをアイコンボタンにしました。以下の表に基づき、タスクの変更と追加・廃止を行っております。

ver 1.0.1	ver 1.0.5
スピード設定	**スピード（名称変更）**
–	**回転（新設※）**
指定時間待機	**命令待機（名称変更）**
デジタル入力検知まで待機	**入力待機（名称変更）**
–	**位置（新設※）**

ver 1.0.1	ver 1.0.5
最大トルク設定	**最大トルク（名称変更）**
LED	**廃止**
–	**LEDランプ（新設）**
現在位置を設定	**原点設定（名称変更）**
加速度	加速度
減速度	減速度
モーション再生	モーション再生

ロー→ハイ センサー入力に対応



センサー信号の入力待機（デジタル入力検知まで待機）タスクにおいて、デジタル信号の ロー→ハイ 検知に対応しました。以下のように、エッジの検出プルダウンメニューから選択して下さい。

番号	ver 1.0.1	ver 1.0.5
1	ロー→ハイ	**ロー→ハイ**
2	ハイ→ロー	**ハイ→ロー**
3	–	**トグル （ハイ⇔ロー両方）**
4	–	**ハイ ※**
5	–	**ロー ※**

エッジの検出
※ ハイ状態 または ロー状態 であれば次のタスクに待たずに遷移します。現在その状態でなければ、ハイ状態 または ロー状態 になるまで待機します（1 または 2と同じ挙動）。

遮光時ONセンサーに対応

ver 1.0.1 では、トリガー条件が「ハイ→ロー」のみ有効でしたが、「ロー→ハイ」に対応したことにより、**センサテック社の遮光時ONセンサーが使用できるようになりました。**

センサテック社 拡散反射形光電センサ

https://www.sensatec.co.jp/products/detail.php?product_id=220

形式	ver 1.0.1	ver 1.0.5
PRA-300-5（入光時ON / 30mm）	○	○

形式	ver 1.0.1	ver 1.0.5
PRA-500-5（入光時ON / 50mm）	○	○
PRA-101-5（入光時ON / 100mm）	○	○
PRA-201-5（入光時ON / 200mm）	○	○
PRA-300-51（遮光時ON / 30mm）	非対応	○
PRA-500-51（遮光時ON/ 50mm）	非対応	○
PRA-101-51（遮光時ON / 100mm）	非対応	○
PRA-201-51（遮光時ONN / 200mm）	非対応	○

※ 他のセンサーもお使い頂けますが、NPN型センサー（オープンドレイン）かつ、5Vで動作する必要があります。

ワークを検知した際に（遮光された状態で）動作させる場合、以下のようになります。

入光時ON（遮光時OFF）センサーの場合

エッジの検出を「ハイ→ロー」として下さい。

遮光時ON（入光時OFF） センサーの場合

エッジの検出を「ロー→ハイ」として下さい。

≪【前の記事】KMQuickPy

まずはじめに

⊞ はじめにお読み下さい

⊞ 準備と基本

⊞ 高度な使い方

お問合せ

サポートセンター

アプリ

KMQuick for Windows

⊞ KeiganPlay

⊞ KeiganCore

[sample] Webアプリ

ファームウェア

ファームウェアのアップデート方法

ファームウェアのダウンロード

ソフトウェア

ソフトウェア開発の概要

有線ポートについて

⊞ BLE通信

⊞ ローレベルAPI

⊞ Arduino / ESP

⊞ Python

⊞ Node.js Javascript

⊞ (旧)Node-RED

⊞ Windows C#

Swift

⊞ ROS

KeiganPi

⊞ KeiganPi

キット・オプション

⊞ KM-1 キット・オプション

KeiganPi

©株式会社Keigan