

## Collegamento a margherita

Facile modifica multiasse mediante il collegamento a margherita di più controller

Possibilità di modificare i parametri dei controller di più PC da un solo PC semplicemente cambiando l'indirizzo stazione nella schermata di RS-Manager.

**Collegamento a margherita**

È possibile collegare tra loro fino a 16 controller.

RS-Manager (EXRS-ST1)

Modificare il controller da selezionare mediante l'indirizzo allocato automaticamente a ciascun controller.

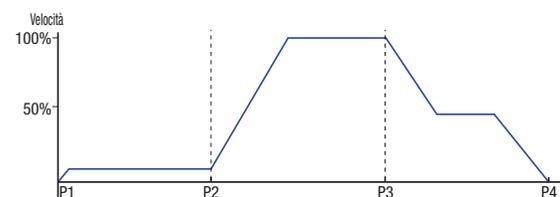
## Operazione in sequenza

Possibilità di realizzare sequenze semplici e in loop mediante diramazione

Variazione di velocità entro le gamme di corsa effettiva eseguita mediante connessione ABS o INC.

### Esempio di impostazione dati punto

Punto N.	Tipo funzionamento	Posizione (mm)	Velocità (%)	Accelerazione (%)	Decelerazione (%)	Diramazione
P1	ABS	0	100	100	100	2
P2	Collegamento ABS	100	10	100	100	3
P3	Collegamento ABS	200	100	100	100	4
P4	Collegamento ABS	300	40	100	100	1



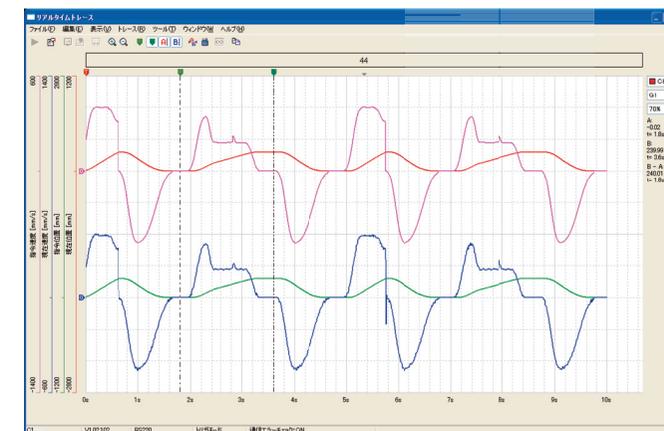
- Quando vengono immessi dati punto come quelli riportati a sinistra, il cursore esegue i movimenti come illustrato nel grafico lineare in basso a sinistra.
- Quando il posizionamento è completo in P4, il cursore inizia a muoversi all'indietro verso la posizione 0mm (P1) e completa una sequenza circolare.
- La sequenza ciclica continua anche se avviata da qualsiasi punto arbitrario (da P1 a P4).
- Quando viene avviato da P1 con diramazione P4 impostata su "0", il movimento viene completato nel momento in cui il cursore raggiunge la posizione 0mm (P4) come una sequenza semplice.
- Quanto sopra consente di eseguire operazioni cicliche semplicemente specificando il punto di posizionamento una sola volta, anziché specificare ogni punto dal PLC ecc., riducendo così il carico di comunicazione.

## Funzioni di tracciamento

Visualizzazione dello stato di funzionamento del robot ad asse singolo mediante le funzioni di traccia in tempo reale del software di supporto.

Possibilità di monitorare in tempo reale varie informazioni sul robot ad asse singolo.

Il salvataggio dei dati per ciascun elemento facilita la manutenzione programmata ed è utile in caso di problemi imprevisti, per poter eseguire un'analisi mediante il confronto con i dati in condizioni normali.



Elementi per la traccia in tempo reale (Monitoraggio simultaneo di max 4 elementi)

- Tensione
- Velocità comandata
- Valore corrente comandato
- Fattore di carico motore
- Status word I/O
- Valore corrente
- Velocità corrente
- Valore corrente presente
- Temp. interna
- Status word I/O

## Aggiornamento dinamico dei parametri

Possibilità di aggiornare i dati di velocità e accelerazione secondo necessità mediante la funzione di comunicazione nella rete di campo.

Normalmente, i parametri operativi dei dati punto vengono scritti nella EEPROM integrata nel controller. Il controller esegue le operazioni previste in base alle informazioni scritte. Tuttavia, a volte può essere necessario aggiornare di frequente i punti di posizionamento. La EEPROM subisce un degrado a ogni riscrittura delle informazioni, pertanto una frequente riscrittura dei parametri può ridurre la durata del controller.

I controller per robot ad asse singolo MISUMI offrono una funzione di scrittura dei dati sulla RAM della scheda.

Ad esempio, nel caso del controller dotato di comunicazione CC-LINK, i parametri modificati di frequente, illustrati nello schema seguente, possono essere scritti nella RAM ed eseguiti. Oltre a consentire il funzionamento dinamico del robot ad asse singolo, questa funzione previene anche il degrado della EEPROM nel controller.

### Tabella comandi CC-LINK e dati

Comando	Opzioni comando		Unità		Destinazione scrittura dati
	Punto N.	Dati	Impostazioni standard	Impostazioni personalizzate	
(WINO)					ROM
0200h	1~255	Tipo funzionamento	-		RAM
0201h		Posizione	0.01mm		RAM
0202h		Velocità	%	0.01mm	RAM
0203h		Accelerazione	%	0.01m/s <sup>2</sup>	RAM

Per i dettagli, vedere il Manuale d'istruzioni.  
La funzione di scrittura nella RAM è disponibile anche nella porta COM1 (comunicazione RC232C).