

モーションライブラリ (MECHATROLINK/EtherCAT) 機能リスト

軸制御

多軸制御	62軸 直線補間(62軸) なめらか連続軌跡
制御周期	0.25~8msec(選択)
座標/速度	±1000000000p/1~1Gpps
同一指令2軸制御	平行軸/同期軸/ガントリー
INPOS	インポジションチェック
回転軸周回処理	1回転で座標を戻す(無限回転軸座標)
アブソエンコーダ	アブソエンコーダ対応
おもな軸制御	位置決め 直線補間 円弧・ヘリカル ラッチ 独立多軸 速度指令 トルク指令 汎用入出力

加減速制御

位置決め・ジョグ加減速	直線形(加速度一定)
補間送り加減速	指数形 直線形(時定数一定) S字形

自動送り・手動送り(PC/PLC コマンド)

パス機能	ブロック間停止ゼロ
原点復帰	一連の原点復帰(方式・順序指定)
オーバライド	運転中の速度変更 0-200%
手動送り	ジョグ

PC通信(PCから制御)

サンプル運転ソフト ライブラリ	メモリ接続
--------------------	-------

PLC(ProConOS)通信(ラダーからの制御)

連続コマンド	リスト/先読みバッファ
コマンド運転	全ての移動・動作命令
ステータス読出	位置、内部情報の読み出し
入出力操作	PLCからI/O操作可能
データローディング	パラメータの書込み

座標系

原点設定	論理座標系のセット
論理座標	サーボアンプによる座標管理

保護機能・補助機能

ソフトウェアリミット	軸の動作範囲の監視
ハードリミット	OT入力で停止
TPCロギング	軌跡・モーション精度解析

モーションライブラリ (MECHATROLINK/EtherCAT) 関数リスト

初期処理API

ライブラリ初期化	Rtpl [ML3 ECT]InitializeLib();
ライブラリリセット	Rtpl [ML3 ECT]ResetLib();
ライブラリ終了	Rtpl [ML3 ECT]CloseLib();
APIリソースの初期化	Rtpl [ML3 ECT]InitializeAPIThread();
APIリソースの破棄	Rtpl [ML3 ECT]ReleaseAPIThread();
マスター初期化	Rtpl [ML3 ECT]InitializeMaster();
スレーブ接続	RtplML3ConnectSlave();
スレーブ解除	RtplML3DisconnectSlave();
センサーON	RtplML3SensOnSlave();
スレーブ同期確立	RtplML3SyncSetSlave();
コマンド実行	Rtpl [ML3 ECT]CmdActive();
応答待機	Rtpl [ML3 ECT]ResWait();

パラメータ設定API

パラメータ書込み	RtplML3SetParameter();
パラメータ読込み	RtplML3GetParameter();

モニタ系API

位置モニタ	Rtpl [ML3 ECT]GetPosition();
速度モニタ	Rtpl [ML3 ECT]GetVelocity();
ステータスモニタ	Rtpl [ML3 ECT]GetStatus();
汎用モニタ選択	RtplML3SelectMonitor();
TPCロギング開始	Rtpl [ML3 ECT]StartTPCLogging();
TPCロギング停止	Rtpl [ML3 ECT]StopTPCLogging();

その他API

バージョン取得	Rtpl [ML3 ECT]GetVersion();
MLメッセージ通信	RtplML3ExchangeMsg();

EtherCAT通信処理API

SDO書込み	RtplECTSetSDO();
SDO読込み	RtplECTGetSDO();
PDO書込み	RtplECTSetPDO();

システム設定API

ポジションプリセット	Rtpl [ML3 ECT]DefinePosition();
I/O情報書込み	RtplML3SetIO();
I/O情報読込み	RtplML3GetIO();
サーボON	Rtpl [ML3 ECT]ServoON();
サーボOFF	Rtpl [ML3 ECT]ServoOFF();
サーボアラームクリア	Rtpl [ML3 ECT]ClearAlarm();
移動中断	Rtpl [ML3 ECT]StopPositioning();
一時停止	Rtpl [ML3 ECT]HoldAxis();
一時停止再開	Rtpl [ML3 ECT]ResumeAxis();
同一指令2軸制御設定	Rtpl [ML3 ECT]SetGantryAxis();
同一指令2軸制御解除	Rtpl [ML3 ECT]ResetGantryAxis();
速度オーバライド設定	Rtpl [ML3 ECT]SetOverride();
MECHATROLINK ダイレクト出力	RtplML3Direct();
指令バッファクリア	Rtpl [ML3 ECT]ClearCmdBuff();
システムエラークリア	Rtpl [ML3 ECT]ClearSysError();

移動系API

原点復帰	Rtpl [ML3 ECT]HomePosition();
位置決め	Rtpl [ML3 ECT]Positioning();
ラッチ位置決め	Rtpl [ML3 ECT]LatchPositioning();
直線補間	Rtpl [ML3 ECT]LinInterpolate();
円弧補間	Rtpl [ML3 ECT]CirInterpolate();
JOG送り	Rtpl [ML3 ECT]JOGStart();
JOG停止	Rtpl [ML3 ECT]JOGStop();
トルク制御開始	Rtpl [ML3 ECT]TorqueCtrlStart();
トルク制御停止	Rtpl [ML3 ECT]TorqueCtrlStop();

※ML3:MECHATROLINK版

ECT:EtherCAT版

[A | B]はAかBを指定

モーションライブラリ(MECHATROLINK/EtherCAT) 動作環境

動作環境/開発環境

OS	Windows Xp/Vista/7 INTIME4.0以降
CPU/RAM	CPU:MECHATROLINK版(Atom D510以上)、EtherCAT版(Core2 Duo以上) RAM:Windows必要量+128MB
開発環境	Visual Studio 5.0/6.0/2003/2005/2008/2010

上記は、暫定仕様です。予告なしに機能や仕様が変わる場合もあります。詳細は、ご発注時にご確認をお願いします。