

Zellensteuerung HNC 96E-CE

Die Steuerung umfasst alle Funktionen einer Positioniersteuerung und bietet darüber hinaus die Möglichkeit, Peripherieprozesse mitzusteuern. Dadurch ist der Einsatz einer zusätzlichen Ablaufsteuerung (SPS, FPS) nicht mehr nötig.

- ◆ Leistungsfähiges Multiprozessorsystem mit leicht verständlicher und erlernbarer Programmiersprache
- ◆ Bis zu 16 digital geregelte Achsen über Servobus ansteuerbar
- ◆ Automatische Berechnung von Palettenpositionen, vielfältige Maschinenparameter zur Bewegungsoptimierung
- ◆ Selbstdiagnose, Monitorfunktionen und Fehlererkennung
- ◆ 8000 Positionen speicherbar
- ◆ SD-Slot für totalen System-Backup



Multifunktionales Handbediengerät

H-3332

Das Handprogrammiergerät, auch Teachpult genannt, wird zur Bedienung und Programmierung des Roboters eingesetzt. Über eine Steckverbindung ist es von der Steuerung abtrennbar und kann so für verschiedene Steuerungen genutzt werden.



Programmiersoftware Paket

HBDE

Das Programmiersoftware-Paket HBDE (Hirata BASIC Development Enviroment) dient zur Erstellung von und zur Fehlersuche bei Ablaufprogrammen für die Steuerung. Es ist eine sehr leistungsstarke und umfangreiche Programmiersprache, die BASIC-ähnlich aufgebaut ist. Sie bietet die Möglichkeit des strukturierten Programmierens, Unterprogrammtechnik, Macrobefehle und vieles mehr.

Modell	HNC 96E-CE
BASISSPEZIFIKATION	
Versorgungsspannung	AC 230 V±10 %, 6,3 A, 50/60 Hz ein- oder dreiphasig
Betriebstemperatur	0 bis 40 °C
Lagerungstemperatur	-15 bis +60 °C (beim Transport beachten)
Betriebsluftfeuchte	20 bis 80 % (nicht kondensierend)
Lagerungsluftfeuchte	10 bis 90 % (nicht kondensierend)
Vibrationen während des Betriebs	0,5 G oder weniger (120 Hz, Dauerschwingung)
Gewicht	13 kg
AUSFÜHRUNG	
Anschaltbare Roboter	1 x ein- bis vierachsiger Linearachsenroboter oder 1 x SCARA-Roboter
Achsenanzahl	1 bis 4 Achsen
Steuerungsmethode	Numerische Steuerung mit Mikroprozessoren
Positionierungsmethode	PTP: Tor-, Bogen-, Fügebewegung, Positionsverschleifen, etc. CPC: 3D-Bahnsteuerung mit linearer und zirkularer Interpolation
Anzahl speicherbarer Positionen	pro Roboter 4000
Datenspeicherung	Datenerhalt durch Lithiumbatterie bei einer Umgebungstemperatur von 25°C Datensicherung durch PC-Software oder „SD“ Speicherkarte
Kleinste Auflösung	0,001 mm
Betriebsarten	KEY-IN, TEACH, CHECK, AUTO, ON-LINE
Wegmesssystem	Absolut-Encoder
DATENAUSTAUSCH	
Ein- und Ausgangsebene	Feldbus-Systeme wie Profi-Bus, CC-Link, DeviceNet oder E/A-Karte mit 10 Ein- und 5 Ausgängen, erweiterbar auf max. 32 Ein- und Ausgänge
Serielle Schnittstellen	RS-232c: 5 Ports
Programmierschnittstellen	Ethernet, USB, RS-232c
NOTAUS-Kreis	Auslösung: zweikanalig Rückführung: Meldekontakt
Dateneingabe	Manuelle Dateneingabe über Handprogrammiergerät H- 3332 Datenübertragung durch PC Datenübertragung durch Speicherkarte

