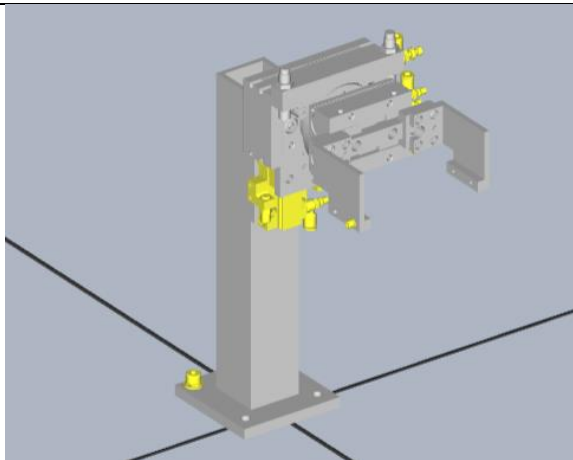


3D シミュレーション サンプルプログラム No.23	チャックシングルソレノイド機構
-----------------------------------	-----------------

機能概要	手動動作、デモンストレーション動作を行います。											
3D 表示	<div></div> <p>CAD データ: 株式会社ミスミ inCAD Library No.000020 旋回チャックユニット CAD データは、オムロンにて編集の上で使用しています。編集方法は「Sysmac Studio 3D シミュレーション機能オペレーションマニュアル」(SBCA-482)を参照ください。</p>											
ファイル名	3DSimulationSample_23_Gripper_single_solenoid_mechanism_V1_00.smc2											
対象形式	Sysmac Studio(64bit 版)	形 SYSMAC-SE200D-64 Ver.1.40 以上										
	Sysmac Studio 3D シミュレーション オプション	形 SYSMAC-SA4□□L-64										
使用言語	ラダー言語											
使用機材	-											
機能説明	<ul style="list-style-type: none">「Execute_Manual_Chuck(BOOL)」を TRUE にすることで、閉位置に移動します。 FALSE にすることで、開位置に移動します。「Execute_Demo(BOOL)」を TRUE にすることで、デモンストレーション動作を行います。											
Sysmac Studio で用意されてい るメカニカル機 構の種類	ロボットツール(平行開閉型 2 爪タイプチャック/シングルソレノイドタイプ)											
使用上の 注意点	<ul style="list-style-type: none">本サンプルプログラムは、3D シミュレーション専用です。 本プログラムを実機では使用しないでください。株式会社ミスミは部品を組み合わせての販売は実施しておりません。 また、部品を組み合わせた場合の品質・正確性・機能・安全性・信頼性等は一切保証いたしません。											
制限事項 その他	<ul style="list-style-type: none">本サンプルプログラムには、異常処理が含まれていません。 異常発生時は、Sysmac Studio の[ツール]メニューから[トラブルシュート、イベントログ]を選択し、[全解除]ボタンをクリックして、発生している異常を解除してください。 <div><div>トラブルシュート・イベントログ</div><div><div>コントローラ異常</div><div>コントローライベントログ</div><div>エラー発生</div><div>エラーイベントログ</div></div><div><div>表示選択</div><div>すべて</div><div>コントローラ</div></div><table><thead><tr><th>重要度</th><th>発生源</th><th>発生源詳細</th><th>イベント名</th><th>イベントコード</th></tr></thead><tbody><tr><td>▲ 緊急フェイルト</td><td>モーション制御</td><td>軸 0</td><td>負方向ソフトリミットオーバー</td><td>0x64460000</td></tr></tbody></table><div><div>詳細情報</div><div>軸が動作している途中で、位置が負方向ソフトリミットを超えました。 [要因] 位置が負方向ソフトウェアリミットを超えた。</div><div>付属情報1</div><div>付属情報2</div><div>付属情報3</div><div>付属情報4</div></div><div><div>処置・対策表示へ切替</div><div>エラージャンプ</div><div>エラーヘルプ</div><div>ユニット個別解除</div><div>全解除</div></div></div>		重要度	発生源	発生源詳細	イベント名	イベントコード	▲ 緊急フェイルト	モーション制御	軸 0	負方向ソフトリミットオーバー	0x64460000
重要度	発生源	発生源詳細	イベント名	イベントコード								
▲ 緊急フェイルト	モーション制御	軸 0	負方向ソフトリミットオーバー	0x64460000								

使用例	<p>1. ソレノイドスイッチを手動操作で ON/OFF します。</p> <p>[ENG]Manual Operation : Turns the solenoid switch ON or OFF manually [JPN]手動運転 : ソレノイドスイッチを手動操作でON/OFFします。</p> <p>Variable: Execute_Manual_Chuck [ENG]When the value of this variable changes to TRUE, the chuck moves to the close position. When it changes to FALSE, the chuck moves to the open position. [JPN]TRUEにすると閉位置へ移動します。FALSEにすると開位置へ移動します。</p>  <p>[EN] False [JP] True False</p> <p>2. デモンストレーション動作を実行します。</p> <p>[ENG]Demonstration : Performs demonstration [JPN]デモ動作 : デモ動作を実行します。</p> <p>Variable: Execute_Demo [ENG]A demonstration is performed when the value of this variable changes to TRUE. [JPN]立ち上がり時にデモ動作を開始します。</p>  <p>[ENG]Outputs the signal to the solenoid switch [JPN]ソレノイドスイッチへ信号を出力します。</p>  <p>(補足)</p> <p>3D 動作を確認するときは、Sysmac Studio の[表示]メニューから[3D 表示画面]を選択してください。 「3D 表示画面」上で、動作確認ができます。</p> <p>Sysmac Studio でプログラムのシミュレーション実行後、メカニカル機構の仮想出力用スクリプトを実行してください。マルチビューエクスプローラより[ApplicationManager0]－[構成・設定]－[3D 表示]－[_VirtualOutputSequence_new_Controller_0]を開いて、メカニカル機構の仮想出力用スクリプトを実行します。</p> 
関連マニュアル	<p>「Sysmac Studio Version 1 オペレーションマニュアル」(SBCA-470)</p> <p>「Sysmac Studio 3D シミュレーション機能 オペレーションマニュアル」(SBCA-482)</p>

■変数テーブル

【INPUT】入力変数

名称	変数名	データ型	初期値	有効範囲	説明
手動運転実行	Execute_Manual_Chuck	BOOL		TRUE/FALSE	TRUE にすると閉位置に移動します。 FALSE にすると開位置に移動します。
デモンストレーション動作実行	Execute_Demo	BOOL		TRUE/FALSE	立ち上がり時にデモンストレーション動作を開始します。

【OUTPUT】出力変数

名称	変数名	データ型	有効範囲	説明
ソレノイドスイッチ出力	Chuck	BOOL	TRUE/FALSE	ソレノイドスイッチへ信号を出力します。

■バージョンアップ履歴

バージョン	日付	内容
1.00	2021 年 3 月	新規作成

■お願い

本書は 3D シミュレーション専用のサンプルプログラムを説明した資料です。
 ユニットやコンポの使用上の制限事項、組み合わせによる制約事項などについては記載されていません。
 ご使用の際は、各機器のユーザーズマニュアルを併せてご覧ください。

■著作権・商標

本資料の内容の一部または全部を無断で複写、複製、転載することを禁じます。
 本資料の内容に関しては、改良のため予告なしに仕様などを変更することがあります。あらかじめご了承ください。
 スクリーンショットはマイクロソフトの許可を得て使用しています。
 inCAD Library の CAD データは株式会社ミスミの許可を得て使用しています。
 CAD データに含まれる一切の情報の著作権は株式会社ミスミまたは株式会社ミスミの取り扱いメーカーに帰属します。