

XVL Vmech Simulator

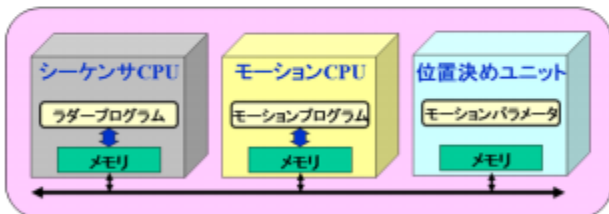
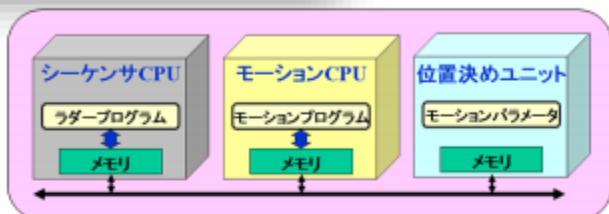
MELSEC MotionSimオプション

ラティス・テクノロジー株式会社

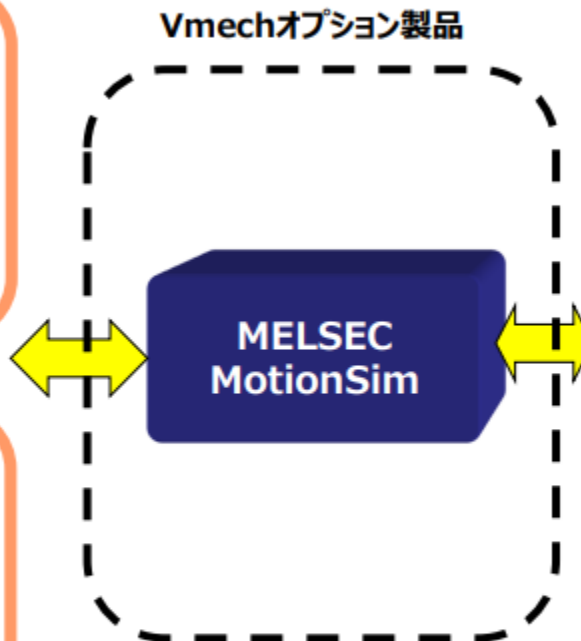
- MELSEC MotionSim for Vmech
 - MELSEC Q/iQ-Rシリーズ シーケンサとの連携



MELSEC Q シリーズ

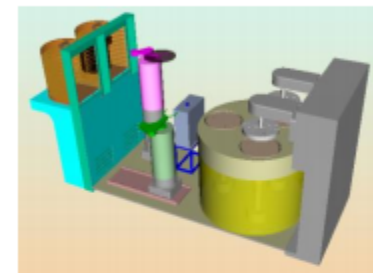


MELSEC iQ-R シリーズ



XVL Vmech Simulator

仮想メカ・モデル



- ・3D-CADデータ活用
- ・機構定義
- ・キネマティクス解析
- ・ダイナミクス解析
- ・動的干渉解析
- ・搬送系モデリング

• モーション制御の実機レス開発

- モーションCPUで演算されたアクチュエータ指令により、Vmech上の仮想メカが動作
- 仮想メカ側から、センサ情報をモーションCPUへ返すことが可能
- 複雑な多軸のモーション制御を3Dデータによる干渉チェックを含むシミュレータで検証可能であるばかりでなく、実機では発生させにくい限界条件や例外処理網羅テストも可能

• EzSocketによる通信インターフェース

- EzSocketを活用して、CPUユニットのレジスタのRead/Writeが可能
- モーションCPUの位置情報をVmech側へ出力し仮想メカを動作

- ロボットCPUとの連携も可能

- iQ-Platform対応のRV-SQシリーズとRV-SQHシリーズの実機レスシミュレーションが可能
- ロボットCPU（Q172DRCPU／R16RTCPU）によりロボットプログラムを実行し、Vmechでロボットを含む装置／設備のシミュレーションが可能

下記のユニットとのシミュレーションが可能

- シーケンサCPU : Qシリーズ
 - ユニバーサルモデル全般
- モーションCPU
 - Dシリーズ
 - DSシリーズ
- 位置決めユニット
 - QD75Dシリーズ (※ 1)
 - QD75MHシリーズ
- シンプルモーションユニット
 - QD77MSシリーズ
- ロボットCPU
 - Q172DRCPU
- シーケンサCPU : iQ-Rシリーズ
 - R00CPU~R120CPU
- モーションCPU
 - iQ-RモーションCPU全般
- 位置決めユニット
 - RD75Pシリーズ
 - RD75Dシリーズ
- シンプルモーションユニット
 - RD77MSシリーズ
- ロボットCPU
 - R16RTCPU



ラティス・テクノロジー株式会社

www.lattice.co.jp/

東京本社 〒112-0004 東京都文京区後楽2-3-21 住友不動産飯田橋ビル10階 Tel 03-3830-0333 Fax 03-5805-5253

豊田支店 〒471-0034 愛知県豊田市小坂本町1-5-10 矢作豊田ビル 5階 Tel 0565-37-1375 Fax 0565-32-5333