

XVL Vmech Simulator

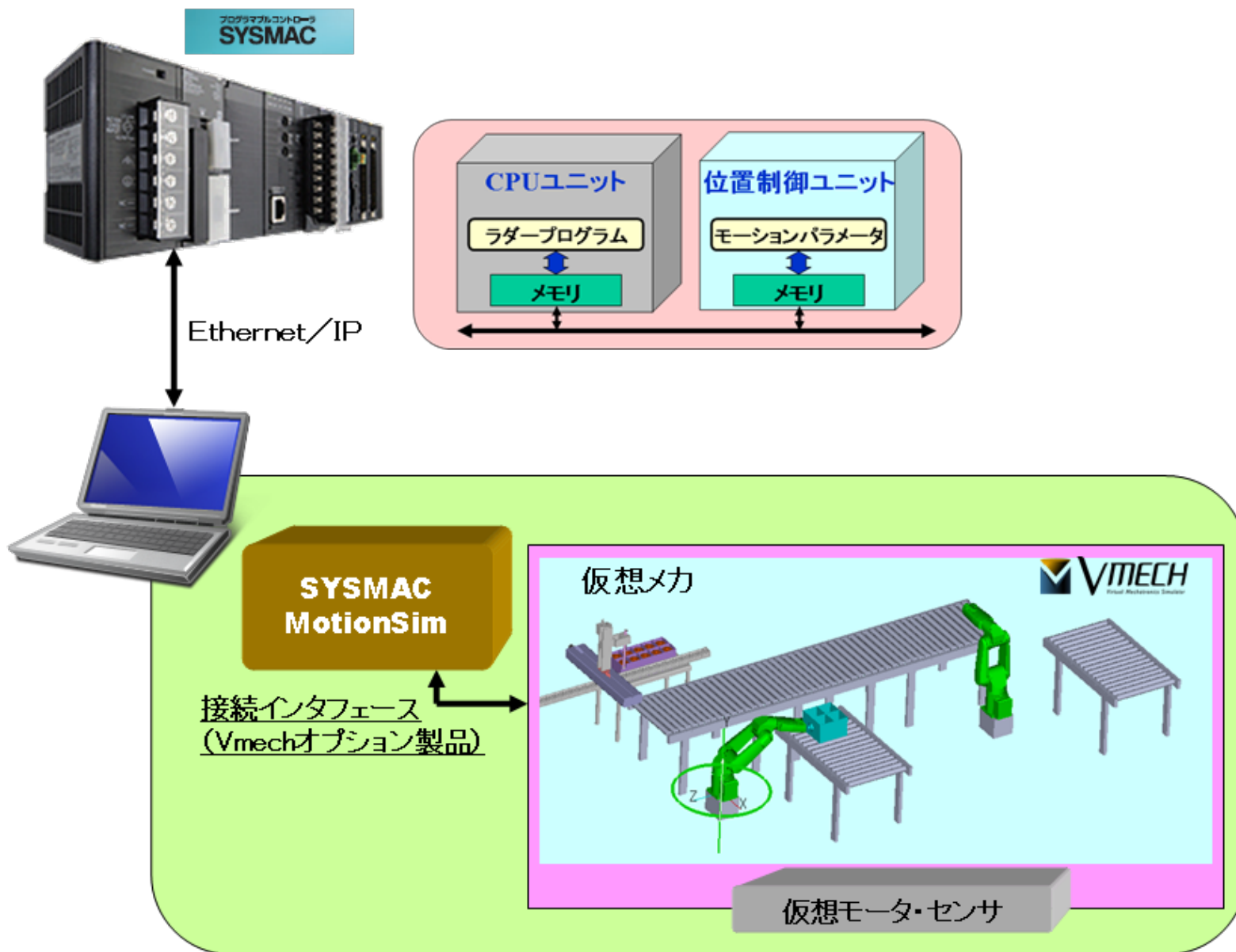
オムロンPLC連携オプション

ラティス・テクノロジー株式会社

- SYSMAC MotionSim for Vmech
 - オムロン SYSMAC CJ1、CJ2シリーズ PLCとの連携
- SYSMAC StudioSim for Vmech
 - オムロン マシンオートメーションソフトウェア SYSMAC Studioとの連携

- SYSMAC CJ1、CJ2シリーズとVmech間の通信を実現
 - Ethernet/IPによる接続
 - 10Mbps/100Mbpsの高速通信を実現
- オムロン社通信ミドルウェアSYSMAC Gatewayを使用したデータ通信
 - 位置情報やセンサ情報などの通信をおこなう
- SYSMAC上のラダープログラムとモーションパラメータの開発を仮想メカにより実現
 - 仮想メカによるラダープログラムのデバッグ
 - PLC出力、位置決めユニットの指令で仮想メカが動作、センサ信号の出力や干渉チェックが可能
 - 対応ユニット
 - CPUユニット CJ1、CJ2
 - 位置制御ユニット NC214、NC234、NC414、NC434

SYSMAC MotionSimオプション



- ロジック制御とモーション制御を統合した、オムロン（株）の
マシンコントローラ “NJシリーズ”の実機レス開発
 - 対応CPU NJ501-1300、NJ501-1400、
NJ501-1500
 - 対応軸数 64軸
 - 入出力点数 最大4096点
- SYSMAC Studio（シミュレータ）との接続
 - Windows PC上でラダー／モーションFBと仮想メカ（Vmech）
をシミュレート可能



マシンオートメーションコントローラ
NJシリーズ

書込み

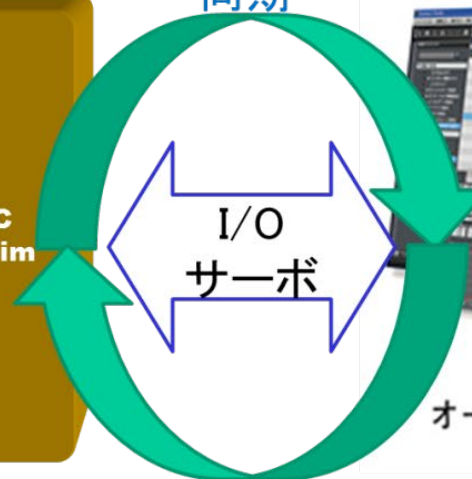
シミュレーション環境(PC)



接続インターフェース
(Vmechオプション製品)



同期



オートメーションソフトウェア
Sysmac Studio

- 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/ja/

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