

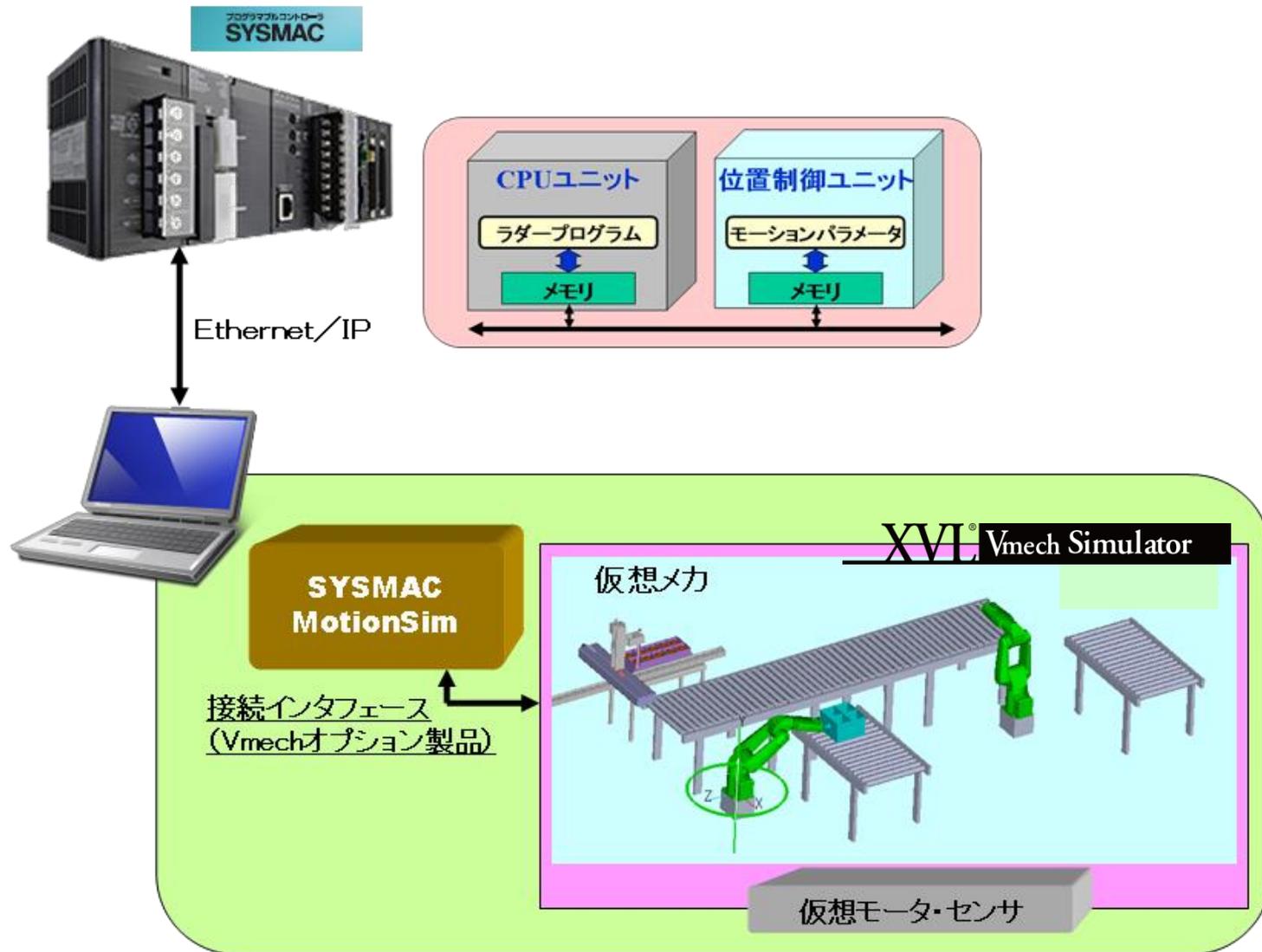
超高速仮想メカトロニクスシミュレータ
XVL Vmech Simulator
オムロンPLC連携オプション

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・オートメーションソフトウェア SYSMAC Studioとの連携

SYSMAC MotionSim



SYSMAC MotionSim



SYSMAC_MotionSim_100518_ESEG - CX-Programmer - [[実行中] - SYSMAC_MotionSim_Tutorial_自己保持回路 (カネ図)]

ファイル 編集 表示 挿入 PLC I/O ツール ヘルプ

10 開始条件 : ボックスとローラの平準化より保存
 11 開始条件 : 空BOXの搬入
 12 自己保持
 13 *****
 14 位置指令【XY軸位置決め】BOXを搬送
 15

モニター 新規ユニット形式: C:J1W-NC434 ユニットNo. 4]

共通ステータス
 エントリ:

軸指定
 軸1 軸2 軸3 軸4
 仮想軸 仮想軸 仮想軸 仮想軸

現在位置
 軸1 指令現在位置 0 ハルス
 軸1 フィードバック現在位置 0 ハルス
 軸2 指令現在位置 0 ハルス
 軸2 フィードバック現在位置 0 ハルス
 軸3 指令現在位置 0 ハルス
 軸3 フィードバック現在位置 0 ハルス
 軸4 指令現在位置 19365 ハルス
 軸4 フィードバック現在位置 19365 ハルス

各軸ステータス
 軸1 軸2 軸3 軸4
 ビン
 停止実行
 位置決め動作完了
 原点確定
 原点停止

エラー情報
 共通
 軸1 [0000]
 軸2 [0000]
 軸3 [0000]
 軸4 [0000]
 エラーリセット

ステータス | 入出力信号 | 現在値 |

各軸動作情報

	軸1	軸2	軸3	軸4
原点復帰中	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
高速原点復帰中	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
MPO運転中	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
JOG/インテック中	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
絶対移動中	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
相対移動中	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
速度制御中	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
割込定寸送り待ち	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
割込定寸送信中	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
停止中	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

c-cpusim_demo_furu.xv2* - VMS Viewer

ファイル 編集 表示 ツール 評価 ウィンドウ ヘルプ

根拠パス

3D View-2 - 前

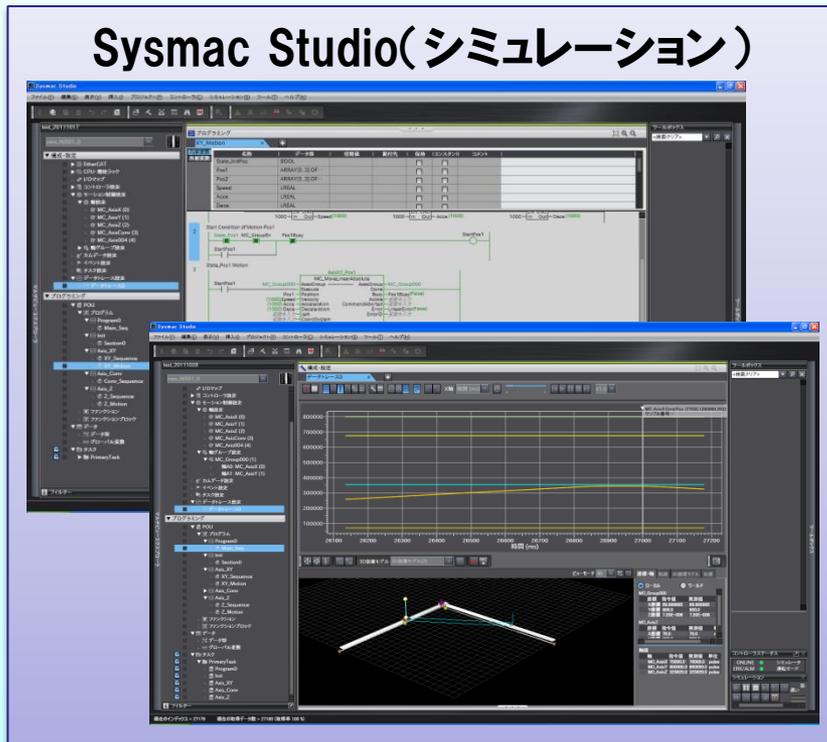
3D View-1 - 前

同期コントローラー

スタート
 一時停止
 ステップ動作数指定
 同期カウンタ × 10 mSec
 シミュレート時間 mSec
 同期数 最前面に表示
 終了

スタート SYSMAC_MotionSim_ PLCのI/Oツール - SY... 新規ユニット形式... c-cpusim_demo_furu... Vmech Simulator [C... 同期コントローラー e:\documents and se... SYSMAC_MotionSim 1626

- **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**
 - WindowsPC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



PC

軸位置
Output

Input

