

APLIKAČNÍ POSTUP

Načtení a uložení alarm listu z řídicích jednotek IAI

Načtení a uložení alarm listu z řídicích jednotek IAI

Abstrakt

Tento aplikační postup ukazuje na příkladu pohonu RCP3 a řídicí jednotky PCON-C načtení a uložení alarm listu z řídicí jednotky. Pro připojení PC k řídicí jednotce je potřeba speciální programovací kabel IAI.

HW komponenty

- RCP3-SA4C-I-35P-5-150-P1-P
- PCON-C-35P-I-PN-0
- Programovací kabel RCB-105-5-USB

SW komponenty

- PC Interface Software for RC RCM-101-MW/USB



Důležitá poznámka

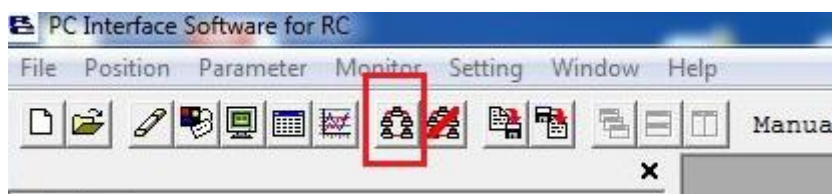
Aplikační postupy demonstrují typické úkony na konkrétních případech. Nekladou si za cíl kompletnost a v žádném případě nenahrazují návod k obsluze! Změna aplikačních postupů je vyhrazena.

Připojení PC k řídicí jednotce

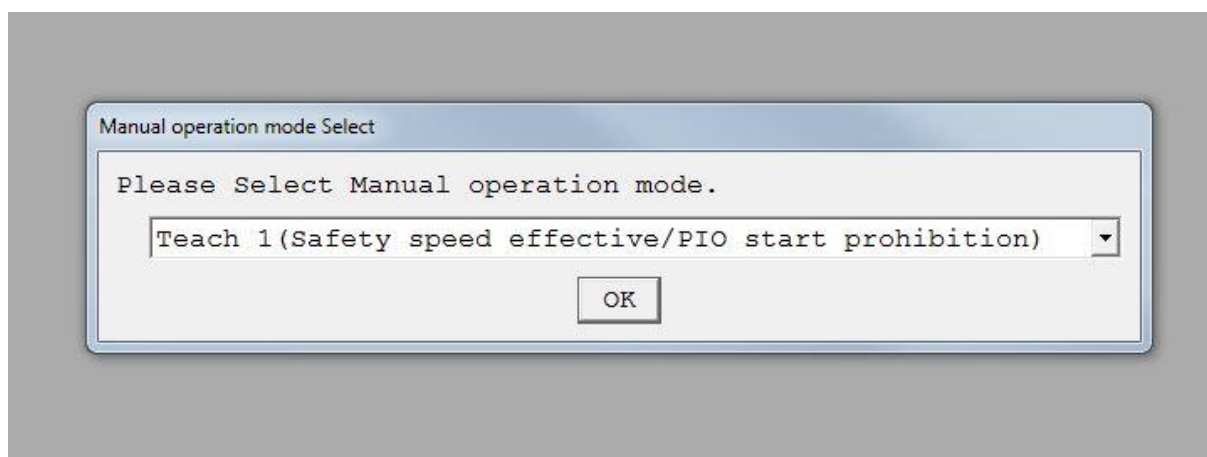
Po propojení řídicí jednotky PCON s PC pomocí programovacího kabelu je potřeba ve Vlastnostech počítače zjistit na jaký COM port se řídicí jednotka načetla (pravé tlačítko na **Tento počítač -> Spravovat -> Správce zařízení -> Porty**).

Tento port si po otevření SW (**PC Interface Software for RC**) musíme nastavit. (**Settings -> Application**) Změníme na náš požadovaný port. (Tento bod je potřeba provést při prvním spojení).

Poté je možné se připojit k řídicí jednotce kliknutím na ikonu v horní liště



Po připojení se SW zeptá, v jakém módu chceme pracovat. Jsou na výběr 4 módy.



Teach 1 – mód pro nastavování pozic s bezpečnou omezenou rychlostí.

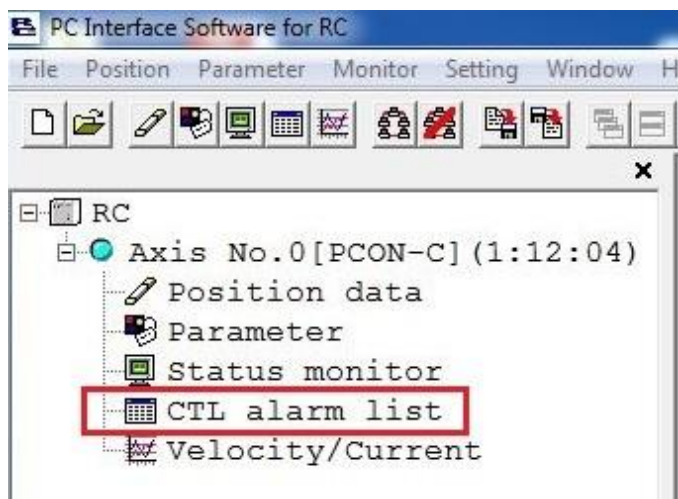
Teach 2 – mód pro nastavování pozic v celém rozsahu pracovních rychlostí pohonu.

Monitor 1 – mód pro monitorování, co se s pohonem děje, pozice nelze editovat. Pouze bezpečná omezená rychlost.

Monitor 2 - mód pro monitorování, co se s pohonem děje, pozice nelze editovat. Monitorování v celém rozsahu pracovních rychlostí pohonu.

Pozn. Načtení a uložení alarm listu je možné ve všech 4 módech.

Po vybrání módu, ve kterém budeme pracovat si v levém okně vybereme položku „**CTL alarm list**“



Poté se otevře okno se seznamem chyb (alarmů). Chyby jsou v okně řazeny sestupně (poslední chyba je v seznamu na prvním místě).

The screenshot shows the 'CTL alarm list[Axis No.0]' window. It contains a table with the following data:

Data type	Code	Message	Adrs	Detail	Time
detected last	FFF	PowerUP No Error	----	----	--:--:--
History 1	ODC	Push back error	----	----	0:55:54
History 2					
History 3					
History 4					
History 5					
History 6					
History 7					
History 8					
History 9					
History 10					
History 11					
History 12					
History 13					
History 14					
History 15					

Pozn. Sloupec „Time“ zobrazuje čas kdyb došlo k chybě. Nejedná se o reálný čas, ale o čas od posledního zapnutí řídicí jednotky.

Pro uložení alarm listu ve formátu csv do počítače klikněte na ikonu disket v horní liště okna „**CTL alarm list**“

Ukázka vygenerovaného alarm listu ve formátu csv:

Output:,09.08.2018 13:13:46					
System:,ACON					
Software Version,AC000018h					
M-Info0,00000000h					
M-Info1,00000000h					
M-Info2,00000000h					
M-Info3,00000000h					
M-Info4,00000000h					
M-Info5,00000000h					
M-Info6,00000000h					
M-Info7,00000000h					
Data type,Code,Message,Adrs,Detail,Time					
detected last,FFF,PowerUP No Error,----,----,--:--:--					
History 1,0A2,Position data error when executing,1024,0002,0:27:46					
History 2,0A2,Position data error when executing,1024,0002,0:05:20					
History 3,FFF,PowerUP No Error,----,----,--:--:--					
History 4,,,,,					
History 5,,,,,					
History 6,,,,,					
History 7,,,,,					
History 8,,,,,					
History 9,,,,,					
History 10,,,,,					
History 11,,,,,					
History 12,,,,,					
History 13,,,,,					
History 14,,,,,					
History 15,,,,,					