

## Zellensteuerung **HNC 96E-CE**

Die Steuerung umfasst alle Funktionen einer Positioniersteuerung und bietet darüber hinaus die Möglichkeit, Peripherieprozesse mitzusteuern. Dadurch ist der Einsatz einer zusätzlichen Ablaufsteuerung (SPS, FPS) nicht mehr nötig.

- ◆ Leistungsfähiges Multiprozessorsystem mit leicht verständlicher und erlernbarer Programmiersprache
- ◆ Bis zu 16 digital geregelte Achsen über Servobus ansteuerbar
- ◆ Automatische Berechnung von Palettenpositionen, vielfältige Maschinenparameter zur Bewegungsoptimierung
- ◆ Selbstdiagnose, Monitorfunktionen und Fehlererkennung
- ◆ 8000 Positionen speicherbar
- ◆ SD-Slot für totalen System-Backup



## Multifunktionales Handbediengerät

### **H-3332**

Das Handprogrammiergerät, auch Teachpult genannt, wird zur Bedienung und Programmierung des Roboters eingesetzt. Über eine Steckverbindung ist es von der Steuerung abtrennbar und kann so für verschiedene Steuerungen genutzt werden.



## Programmiersoftware Paket

### **HBDE**

Das Programmiersoftware-Paket HBDE (Hirata BASIC Development Enviroment) dient zur Erstellung von und zur Fehlersuche bei Ablaufprogrammen für die Steuerung. Es ist eine sehr leistungsstarke und umfangreiche Programmiersprache, die BASIC-ähnlich aufgebaut ist. Sie bietet die Möglichkeit des strukturierten Programmierens, Unterprogrammtechnik, Macrobefehle und vieles mehr.

Modell	HNC 96E-CE
<b>BASISSPEZIFIKATION</b>	
Versorgungsspannung	AC 230 V±10 %, 6,3 A, 50/60 Hz ein- oder dreiphasig
Betriebstemperatur	0 bis 40 °C
Lagerungstemperatur	-15 bis +60 °C (beim Transport beachten)
Betriebsluftfeuchte	20 bis 80 % (nicht kondensierend)
Lagerungsluftfeuchte	10 bis 90 % (nicht kondensierend)
Vibrationen während des Betriebs	0,5 G oder weniger (120 Hz, Dauerschwingung)
Gewicht	13 kg
<b>AUSFÜHRUNG</b>	
Anschaltbare Roboter	1 x ein- bis vierachsiger Linearachsenroboter oder 1 x SCARA-Roboter
Achsenanzahl	1 bis 4 Achsen
Steuerungsmethode	Numerische Steuerung mit Mikroprozessoren
Positionierungsmethode	PTP: Tor-, Bogen-, Fügebewegung, Positionsverschleifen, etc. CPC: 3D-Bahnsteuerung mit linearer und zirkularer Interpolation
Anzahl speicherbarer Positionen	pro Roboter 4000
Datenspeicherung	Datenerhalt durch Lithiumbatterie bei einer Umgebungstemperatur von 25°C Datensicherung durch PC-Software oder „SD“ Speicherkarte
Kleinste Auflösung	0,001 mm
Betriebsarten	KEY-IN, TEACH, CHECK, AUTO, ON-LINE
Wegmesssystem	Absolut-Encoder
<b>DATENAUSTAUSCH</b>	
Ein- und Ausgangsebene	Feldbus-Systeme wie Profi-Bus, CC-Link, DeviceNet oder E/A-Karte mit 10 Ein- und 5 Ausgängen, erweiterbar auf max. 32 Ein- und Ausgänge
Serielle Schnittstellen	RS-232c: 5 Ports
Programmierschnittstellen	Ethernet, USB, RS-232c
NOTAUS-Kreis	Auslösung: zweikanalig Rückführung: Meldekontakt
Dateneingabe	Manuelle Dateneingabe über Handprogrammiergerät H- 3332 Datenübertragung durch PC Datenübertragung durch Speicherkarte

