

; Initialization file for E700 Motion Controller

; CPU : 4.01 DT (Dec 1 2010)
; REM : 3.01 DT (Jan 18 2010)

[Lng] **MENU | CONFIG (F5) | LNG (F5)**
lng=0 **Langue selectionnee**
0 = Francais, 1 = English, 2 = Deutsch (3 = User)

[External] **MENU | CONFIG (F5) | EXTERN (F4)**
estart=0 0 = non, 1 = oui
estart_in1=0 **Entree Start 1** Code de l'entree START 1
estart_in2=1 **Entree Start 2** Code de l'entree START 2
estop=0 **Entree Stop** 0 = non, 1 = oui
estop_in=2 Code de l'entree STOP
epause=0 **Entree Pause** 0 = non, 1 = oui
epause_in=3 Code de l'entree PAUSE

Note concernant le code des entrées :

Ce code contient le numéro de l'entrée auquel on ajoute :

0	si c'est une entrée interne (IN)
100h (256)	si c'est une entrée sur carte I/O (CIN)
200h (512)	si c'est une entrée sur module I/O (MIN)
300h (768)	si c'est une entrée HOME A
400h (1024)	si c'est une entrée HOME B
500h (1280)	si c'est une entrée FAULT
600h (1536)	si c'est une entrée sur le panneau (RIN)
700h (1792)	si c'est une entrée supplémentaire sur le panneau (EXRIN)

[General] **MENU | CONFIG (F5) | GEN (F1)**
dac1_max=3000 **Max RPM 10 Volts**
dac2_max=3000 **Max RPM 10 Volts**
tool_lr_invert=0 **Inv. Correct. outil** 0 = non, 1 = oui
remote=0 **Telecommande** 0 = non, 1 = oui
axis_max=1 **Nombre d'axes**

[DefProg] pon_load=0 Programme de démarrage **MEM | [↑ / ↓] | P.ON (F1)** pour mettre à 1
MENU | CONFIG (F5) | OTHER (F6) | PROG (F1)
Demarrage Actif non pour mettre à 0
pon_prog=- Nom du programme de démarrage (pon = **Power ON** Programme)
cycle_load=0 Programme de cycle **MEM | [↑ / ↓] | CYCLE (F2)** pour mettre à 1
MENU | CONFIG (F5) | OTHER (F6) | PROG (F1)
Cycle Actif non pour mettre à 0
cycle_prog=- Nom du programme de cycle

[AxisLetter] a0_letter=X **MENU | CONFIG (F5) | NAME (F2)**

MENU | CONFIG (F5) | AXES (F3) |

[Axis0]
mode=1 **DRIVER (F1) Mode de commande**
0 = PusFB, 1 = PulsDir, 2 = Quad

step=1600 **DRIVER (F1) Pas par tour moteur**
boost=1 **DRIVER (F1) Surexcitation**
0 = Jamais, 1 = Mouvement, 2 = Toujours, 3 = Stop

servo=0 **DRIVER (F1) E600-8/18/AE2/AE4/DC2** 0 = non, 1 = oui

dunit=0 **MOTION (F2) Unite** 0 = mm, 1 = m, 2 = dg, 3 = rv, 4 = in
mratio=1.000000 **MOTION (F2) Rapport unite/tour**
offset=0.000000 **MOTION (F2) Offset**
pstroke=100.0000 **MOTION (F2) Course positive (/Modulo)**
nstroke=-100.0000 **MOTION (F2) Course negative**
modulo=0 **MOTION (F2) | MODULO (F2)**

modDir=0 Paramètre non éditable depuis la configuration. Pour un axe modulo :
0 = indéfini (bug ?), 1 = Au plus court, 2 = toujours positif,
3 = toujours négatif

dia=0 Paramètre non éditable depuis la configuration. Pour le tournage :
0 = travail au rayon, 1 = travail au diamètre

rdist=0.000000 Paramètres non éditables depuis la configuration. Rattrapage de jeu
Distance de rattrapage (valeur du jeu mécanique)
rtime=1 Temps de rattrapage (en millisecondes)

sunit=3 **SPEED (F3) Unite** 0 = mm/s, 1 = mm/mn, 2 = m/s, 3 = m/mn,
4 = dg/s, 5 = dg/mn, 6 = rv/s, 7 = rv /mn, 8 = in/s, 9 = in/mn

smax=1.000000 **SPEED (F3) Vitesse rapide**
sjog=1.000000 **SPEED (F3) Vitesse Jogging**
sacc=1.000000 **SPEED (F3) Dist. Acceleration**
sdec=1.000000 **SPEED (F3) Dist. Deceleration**

renable=0 **REF (F4) Reference active** 0 = non, 1 = oui
rspeed=1.000000 **REF (F4) Vitesse**
rsplow=0.100000 **REF (F4) Vitesse lente**
rinput=768 **REF (F4) Entree digitale** Voir code des entrées page 1.
rswitch=0 **REF (F4) Contact** 0 = Index, 1 = NO, 2 = NC

rcoder=0 Référence sur codeur. Paramètre non éditable depuis la configuration.
Pour un axe avec codeur absolu. Mettre à 0 (par défaut) pour
référence normale. Mettre la résolution du codeur (positive) pour
Yaskawa (ex : 2048). Mettre la résolution négative pour un Hiperface
de Sick (exemple : -4096).

dir=0 **DIR (F5) Inversion generale** 0 = non, 1 = oui
rdir=0 **DIR (F5) Inversion reference** 0 = non, 1 = oui
ls_inv=0 **DIR (F5) Inversion PLS-NLS** 0 = non, 1 = oui
ls=3 **DIR (F5) Positif-Negatif Ls** 0 = NPN-NPN, 1 = NPN-PNP,
2 = PNP-NPN, 3 = PNP-PNP

homes=2 **DIR (F5) Home Switch** 0 = NPN-NC, 1 = NPN-NO, 2 = PNP-NO,
3 = PNP-NC

wenable=0 **WHEEL (F6) Roue elec. active** 0 = non, 1 = oui
wspeed=1.000000 **WHEEL (F6) Vitesse**
wacc=1.000000 **WHEEL (F6) Dist. Acceleration**
wdec=1.000000 **WHEEL (F6) Dist. Deceleration**

[UserSettings]	MENU CONFIG (F5) OTHER (F6) USER (F2)
tp_grinc=0	ToolPos incr. unique 0 = non, 1 = oui
pmf1=4	Precision valeur reelle
keybeep=0	Beep clavier 0 = non, 1 = oui
asave=0	Enregistrement auto. 0 = non, 1 = oui
minv=0	Menu inverse 0 = non, 1 = oui
Paramètres non éditables depuis la configuration :	
msg=120	Nombre maximum de messages dans le fichier msg.ini
dpl=10	Nombre maximum d'écrans dans le fichier display.ini
tool=100	Nombre maximum d'outils dans le fichier origin.ini
g60=64	Nombre maximum de correcteurs G60 dans le fichier origin.ini
monit=0	Nombre maximum de variables (lignes) dans le fichier muser.ini
isosd=0	MENU CONFIG (F5) OTHER (F6) OTHER (F6) Fichiers ISO sur carte SD 0 = non, 1 = oui
wkeepPos=0	Wheel keep Position. Permet de ne pas perdre la référence, même si la manivelle électrique est utilisée de manière cavalière.
nJogRef=0	No Jog. before reference. Interdire le jog. sur un axe non référencé.
[ToolPos]	TOOL POS
tp0=0	Liste des 1, 2, 3 ou 4 axes affichés à l'écran
tp1=1	
tp2=2	
tp3=3	
[Watch]	TRACE WATCH (F1)
w0=#EMER	Liste des 1, 2, 3 ou 4 variables affichées à l'écran
w1=#INITRDY	
w2=#FLT[0]	
w3=#RST[0]	
[Origin]	MENU ORIGIN (F2)
o0=0	Liste des 1, 2, ..., 7 ou 8 axes affichés à l'écran. Cette liste est donc inutile lorsqu'on a 8 axes ou moins.
o1=1	
o2=2	
o3=3	
o4=4	
o5=5	
o6=6	
o7=7	
[Tool]	MENU TOOL (F3)
t0=0	Liste des 1, 2, 3 ou 4 outils affichés à l'écran
t1=1	
t2=2	
t3=3	

```

[Access]
tp_mot=1
tp_write=1
tp_wheel=1
tp_G60=1

ed_write=1
ed_break=1

mem_pon=1
mem_cycle=1
mem_man=1
mem_ini=1
mem_oth=1

tr_write=1
tr_mdi=1

org_write=1
config_write=1
io_write=1
com=1

auto_ok=1
step_ok=1
sat_ok=1
pause_ok=1
usrdef_ok=1

log_pwd=31415

key_std=1
key_in=0

[System]
betamin=0.000000
tcerrstop=1
dispmissorg=1

[RS485]
enable=0
speed=1
nodes=3

```

MENU | CONFIG (F5) | OTHER (F6) | ACCESS (F3) |

TPOS (F1) Reference, Goto et Jog 0 = non, 1 = oui
TPOS (F1) Ecriture origines 0 = non, 1 = oui
TPOS (F1) Roue electrique 0 = non, 1 = oui
TPOS (F1) G60 (Teach+Edit) 0 = non, 1 = oui

EDITOR (F2) Edition fichier 0 = non, 1 = oui
EDITOR (F2) Point d'arret 0 = non, 1 = oui

MEM (F3) Selection P.ON 0 = non, 1 = oui
MEM (F3) Selection CYCLE 0 = non, 1 = oui
MEM (F3) Acces au gestionnaire 0 = non, 1 = oui
MEM (F3) Acces fichiers *.ini 0 = non, 1 = oui
MEM (F3) Acces fichiers autres 0 = non, 1 = oui (E7M/E7U)

TRACE (F4) Modif. valeurs 0 = non, 1 = oui
TRACE (F4) Acces IMD 0 = non, 1 = oui

MENU (F5) Modif. Origines-Outils 0 = non, 1 = oui
MENU (F5) Modif. configuration 0 = non, 1 = oui
MENU (F5) Ecriture sorties 0 = non, 1 = oui
MENU (F5) Acces ecran com. 0 = non, 1 = oui

Paramètres non éditables depuis la configuration :
Autoriser l'utilisation de la touche **AUTO** : 0 = non, 1 = oui
Autoriser l'utilisation de la touche **STEP** : 0 = non, 1 = oui
Autoriser l'utilisation de la touche **SAT** : 0 = non, 1 = oui
Autoriser l'utilisation de la touche **PAUSE** : 0 = non, 1 = oui
Autoriser l'utilisation de la touche **DEF** dans le menu USER : 0 = non,
1 = oui

SUPER (F6) Mot de passe superviseur

SUPER (F6) Cle de securite 0 = OTHER (F4), 1 = STAND (F3)
Si key_std=1 alors on a ici le code de l'entrée (voir page 1)

MENU | CONFIG (F5) | OTHER (F6) | SYSTEM (F4)
Angle seg. interpol. min.
Stop err correction outil
Affichage saueveg. manquee

Ne pas modifier si on n'utilise pas de bus RS-485 (Voir annexe).
Mettre à 1 pour enclenchement automatique au power-on du E700
0 = 9600, 1 = 19200, 2 = 38400, 3 = 57600, 4 = 115200 bauds
Représentation binaire du réseau

[RS232]

speed=4

MENU | CONFIG (F5) | OTHER (F6) | COM (F5)

Bits par seconde PC

0 = 9600, 1 = 19200, 2 = 38400, 3 = 57600, 4 = 115200

defmode=1

[DNC]

speed=4

MENU | CONFIG (F5) | OTHER (F6) | COM (F5)

Bits par seconde DNC 0 = 9600, 1 = 19200, 2 = 38400,
3 = 57600, 4 = 115200

data=8

Bits de donnée DNC

parity=1

Parite DNC 0 = Aucune, 1 = Paire, 2 = Impaire

[Encoders]

res0=1024

res1=1024

th0_enable=0

th1_enable=0

[SaveCnt]

cnt=1

Compteur incrémenté à chaque sauvegarde du fichier E700.INI.

Annexe : [RS485]

Ce bus permet de connecter plusieurs E700 ensemble par une liaison RS-485. Chaque E700 a une adresse différente, codée avec les DIP Switches 1, 2, 3 et 4.

La configuration du bus RS-485 n'est pas éditable directement. Il faut éditer le fichier E700.INI à la section [RS485] :

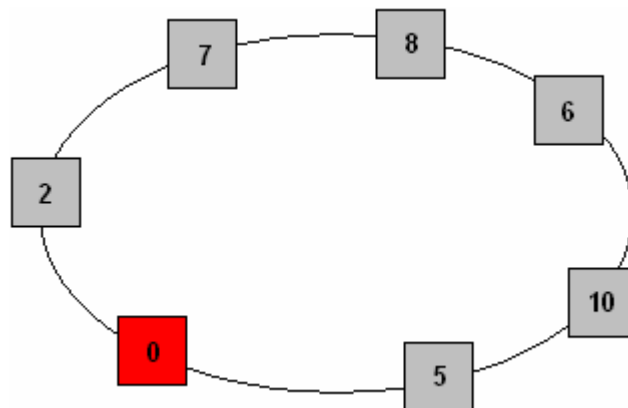
```
[RS485]
enable=0
speed=1
nodes=3
```

Enable : Mettre à 1 pour qu'il s'enclenche automatiquement à la mise sous tension de la commande E700. Sinon, **MENU** | *COM* | *BUS* et *BS SRT* si c'est le maître ou *BS ON* si c'est un esclave. Dans un système de type token ring, pour déterminer qui a le token (le témoin) au départ, il faut un maître. Tous les autres sont des esclaves. Ils deviendront tous, tour à tour maître, suivant le parcours du token.

Si enable = 1, le maître est celui qui a l'adresse 0.

Speed : 0 = 9600, 1 = 19200, 2 = 38400, 3 = 57600 et 4 = 115200 bauds.

Nodes : Représentation binaire du réseau :



Dans cet exemple, on a 7 E700 liés entre eux par RS-485. Le maître est en rouge.

Codage binaire du réseau :

10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
x		x	x	x	x			x		x
1	0	1	1	1	1	0	0	1	0	1
5h			Eh				5h			

5E5h = 1509 en décimal.

Donc, dans cet exemple, nodes = 1509