

## BC\_Kobot / PLC [CPU 1511C-1 PN] / Program blocks / OPCUA

## OPCUA\_DB [DB2]

## OPCUA\_DB Properties

## General

Name	OPCUA_DB	Number	2	Type	DB
Language	DB	Numbering	Automatic		

## Information

Title	OPCUA_DB	Author		Comment	Datablock obsahující všechny proměnné sdílené přes OPC UA
Family	OPCUA	Version	0.1	User-defined ID	

## OPCUA\_DB

Name	Data type	Start value	Retain	Comment
▼ Static				
disconnect	Bool	false	False	BOOL pro odpojení OPCUA
mode	Int	0	False	INT Režim - 0: AU-TO,1:MAN,2:RT_MAN,3:JOG_Mode,10:Settings
opcua_status	Bool	false	False	BOOL zda je OPCUA aktivní
speed	Int	50	False	INT rychlost pohybu robota 0-100
MANALL_angle1	Int	0	False	pomocná proměnná pro synchronizaci (joint1)
MANALL_angle2	Int	0	False	pomocná proměnná pro synchronizaci (joint2)
MANALL_angle3	Int	0	False	pomocná proměnná pro synchronizaci (joint3)
MANALL_angle4	Int	0	False	pomocná proměnná pro synchronizaci (joint4)
MANALL_angle5	Int	0	False	pomocná proměnná pro synchronizaci (joint5)
MANALL_angle6	Int	0	False	pomocná proměnná pro synchronizaci (joint6)
MAN_Move	Bool	false	False	MAN: BOOL pro provedení pohybu a transformace
MAN_axis1	Real	0.0	False	MAN: Hodnota jointu 1
MAN_axis2	Real	0.0	False	MAN: Hodnota jointu 2
MAN_axis3	Real	0.0	False	MAN: Hodnota jointu 3
MAN_axis4	Real	0.0	False	MAN: Hodnota jointu 4
MAN_axis5	Real	0.0	False	MAN: Hodnota jointu 5
MAN_axis6	Real	0.0	False	MAN: Hodnota jointu 6
MANRT_Angle	Int	0	False	MANRT: INT Aktuálně pohybovaného jointu
MANRT_Value	Int	0	False	MANRT: Hodnota úhlu aktuálního jointu
MANRT_angle1	Int	0	False	MANRT: Hodnota jointu 1
MANRT_angle2	Int	0	False	MANRT: Hodnota jointu 2
MANRT_angle3	Int	0	False	MANRT: Hodnota jointu 3
MANRT_angle4	Int	0	False	MANRT: Hodnota jointu 4
MANRT_angle5	Int	0	False	MANRT: Hodnota jointu 5
MANRT_angle6	Int	0	False	MANRT: Hodnota jointu 6
MANRT_Change	Bool	false	False	MANRT: BOOL pro změnu hýbaného jointu

Totally Integrated Automation Portal				
Name	Data type	Start value	Retain	Comment
JOG_Angle	Int	0	False	JOG: INT Jointu se kterým uživatel hýbe
JOG_angle1	Int	0	False	JOG: Hodnota jointu 1
JOG_angle2	Int	0	False	JOG: Hodnota jointu 2
JOG_angle3	Int	0	False	JOG: Hodnota jointu 3
JOG_angle4	Int	0	False	JOG: Hodnota jointu 4
JOG_angle5	Int	0	False	JOG: Hodnota jointu 5
JOG_angle6	Int	0	False	JOG: Hodnota jointu 6
JOG_plus	Bool	false	False	JOG: Pohyb kladným směrem
JOG_minus	Bool	false	False	JOG: Pohyb záporným směrem
JOG_move0	Bool	false	False	JOG: BOOL určující pohyb jointu 1
JOG_move1	Bool	false	False	JOG: BOOL určující pohyb jointu 2
JOG_move2	Bool	false	False	JOG: BOOL určující pohyb jointu 3
JOG_move3	Bool	false	False	JOG: BOOL určující pohyb jointu 4
JOG_move4	Bool	false	False	JOG: BOOL určující pohyb jointu 5
JOG_move5	Bool	false	False	JOG: BOOL určující pohyb jointu 6
Set_ReleaseServos	Bool	false	False	SET: BOOL tlačítka pro release serv
Set_SetServos	Bool	false	False	SET: BOOL pro set serv
Set_CalibrationEnable	Bool	false	False	SET: BOOL pro umožnění kalibrace
Set_Calibration	Bool	false	False	SET: BOOL tlačítka kalibrace
Set_angle1	Int	0	False	SET: Aktuální úhel jointu 1
Set_angle2	Int	0	False	SET: Aktuální úhel jointu 2
Set_angle3	Int	0	False	SET: Aktuální úhel jointu 3
Set_angle4	Int	0	False	SET: Aktuální úhel jointu 4
Set_angle5	Int	0	False	SET: Aktuální úhel jointu 5
Set_angle6	Int	0	False	SET: Aktuální úhel jointu 6
AUTO_Kostka1	Int	0	False	AUTO: INT pozice kostky
AUTO_Start	Bool	false	False	AUTO: BOOL tlačítka start
AUTO_Konec	Bool	false	False	AUTO: BOOL tlačítka konec
AUTO_Running	Bool	false	False	AUTO: BOOL statusu běžícího auto režimu
AUTO_Stav	Int	0	False	- nepoužívá se
AUTO_Pause	Bool	false	False	AUTO: BOOL tlačítka pause
AUTO_Paused	Bool	false	False	AUTO: BOOL indikuje stav zda je robot v pauze
AUTO_angle1	Int	0	False	AUTO: Aktuální úhel jointi 1
AUTO_angle2	Int	0	False	AUTO: Aktuální úhel jointi 2
AUTO_angle3	Int	0	False	AUTO: Aktuální úhel jointi 3
AUTO_angle4	Int	0	False	AUTO: Aktuální úhel jointi 4
AUTO_angle5	Int	0	False	AUTO: Aktuální úhel jointi 5
AUTO_angle6	Int	0	False	AUTO: Aktuální úhel jointi 6
AUTO_Resume	Bool	false	False	AUTO: BOOL tlačítka resume
AUTO_Pozice	Int	0	False	AUTO: INT Číslo vykonávané pozice
AUTO_Vakuum	Bool	false	False	AUTO: BOOL určující vakuum přísavku
AUTO_Step0	Bool	false	False	AUTO: BOOL Aktivní step 0
AUTO_Step1	Bool	false	False	AUTO: BOOL Aktivní step 1
AUTO_Step2	Bool	false	False	AUTO: BOOL Aktivní step 2
AUTO_Step3	Bool	false	False	AUTO: BOOL Aktivní step 3
AUTO_Next0	Bool	false	False	AUTO: BOOL podmínka pro další step
AUTO_Next1	Bool	false	False	AUTO: BOOL podmínka pro další step

Totally Integrated Automation Portal																									
<table><tr><th>Name</th><th>Data type</th><th>Start value</th><th>Retain</th><th>Comment</th></tr><tr><td>AUTO_Next2</td><td>Bool</td><td>false</td><td>False</td><td>AUTO: BOOL podmínka pro další step</td></tr><tr><td>AUTO_Next3</td><td>Bool</td><td>false</td><td>False</td><td>AUTO: BOOL podmínka pro další step</td></tr><tr><td>AUTO_Startstav</td><td>Bool</td><td>false</td><td>False</td><td>AUTO: BOOL Inicializace před začátkem pohybů na pozici</td></tr></table>						Name	Data type	Start value	Retain	Comment	AUTO_Next2	Bool	false	False	AUTO: BOOL podmínka pro další step	AUTO_Next3	Bool	false	False	AUTO: BOOL podmínka pro další step	AUTO_Startstav	Bool	false	False	AUTO: BOOL Inicializace před začátkem pohybů na pozici
Name	Data type	Start value	Retain	Comment																					
AUTO_Next2	Bool	false	False	AUTO: BOOL podmínka pro další step																					
AUTO_Next3	Bool	false	False	AUTO: BOOL podmínka pro další step																					
AUTO_Startstav	Bool	false	False	AUTO: BOOL Inicializace před začátkem pohybů na pozici																					