

XenaxDocklightDemo.ptp  
XenaxDocklightDemo1\_Polling.pts  
XenaxDocklightDemo2\_Events.pts  
Beispiel ASCII-Protokoll-Implementierung für  
JennyScience AG XENAX Steuerung + LINAX/ELAX Motorstufe



[www.jennyscience-sued.de](http://www.jennyscience-sued.de) / Jenny Science D-Süd GmbH

Datum: 2019-09-11

Autor: Oliver Heggelbacher

### Voraussetzungen

- XENAX Xvi75 oder Xvi48 Controller zugänglich über TCP/IP
- LINAX/ELAX Linearmotor betriebsbereit. Bestätigen Sie dies mit dem Webmotion "Quick Start" Modus.
- Der Docklight-Kommunikationskanal ist auf die richtige IP-Adresse eingestellt. Die Voreinstellung ist **192.168.2.100:10001**.

HINWEIS: Durch Doppelklick auf den Statusbereich mit der IP-Adresse in der oberen rechten Ecke können Sie die TCP-Adresse ggf. einfach anpassen. (Die TCP-Portnummer ist immer 10001.)

### Zur Verwendung: Manuelle Fahrt

- Klicken Sie auf --> **Events On EVT1**, um die Ereignismeldungen (@... Meldungen) zu aktivieren.
- Klicken Sie auf --> **Referencing REF** für die Referenzierung / Referenzfahrt.

Nach der Meldung **[Referencing Complete]** erscheint:

- Klicken Sie auf
- > **Set Speed 20000**
- > **Set Acceleration 400000**
- , um die Startwerte für einen ersten langsamem Test auszuwählen.
  
- Klicken Sie auf
- > **Go Absolute 1000** oder
- > **Go Absolute 20000** um Beispielpositionen anzufahren.

### Zur Verwendung: Automatischer Test

- Laden Sie die Docklight-Skriptdatei **XenaxDocklightDemo1\_Polling.pts** oder **XenaxDocklightDemo2\_Events.pts** über das Menü **Scripting > Open Script....**
- Führen Sie das Skript über das Menü **Scripting > Run Script (Umschalt + F5)** aus.

HINWEIS: Die Motorstufe bewegt sich mit zunehmender Geschwindigkeit und Beschleunigung. Bitte achten Sie auf einen sicheren und beschädigungsfreien Betrieb!

### **Beispiel-Kommunikationslog: Manuelle Fahrt:**

Nach einem manuellen Testlauf kann der Inhalt des Docklight Communication Window wie folgt aussehen:

```
01.03.2019 13:20:01.237 [TX] - EVT1<CR>
01.03.2019 13:20:01.354 [RX] - EVT1<CR><LF>
>@S1<CR><LF>
[Ready]

01.03.2019 13:20:01.354 [RX] - >@H<CR><LF>
[Referencing Complete]

01.03.2019 13:20:01.354 [RX] - >
01.03.2019 13:20:04.273 [TX] - REF<CR>

01.03.2019 13:20:04.398 [RX] - REF<CR><LF>
>@S2<CR><LF>
[Moving]

01.03.2019 13:20:04.514 [RX] - >@S1<CR><LF>
[Ready]

01.03.2019 13:20:05.321 [RX] - >@H<CR><LF>
[Referencing Complete]

01.03.2019 13:20:05.461 [RX] - >
01.03.2019 13:20:07.397 [TX] - SP20000<CR>

01.03.2019 13:20:07.563 [RX] - SP20000<CR><LF>
>
01.03.2019 13:20:09.649 [TX] - AC400000<CR>

01.03.2019 13:20:09.784 [RX] - AC400000<CR><LF>
>
01.03.2019 13:20:11.964 [TX] - G1000<CR>

01.03.2019 13:20:12.121 [RX] - G1000<CR><LF>
>@S2<CR><LF>
[Moving]

01.03.2019 13:20:12.235 [RX] - >@S1<CR><LF>
[Ready]

01.03.2019 13:20:12.603 [RX] - >
01.03.2019 13:20:16.205 [TX] - G20000<CR>

01.03.2019 13:20:16.345 [RX] - G20000<CR><LF>
>@S2<CR><LF>
[Moving]

01.03.2019 13:20:16.495 [RX] - >@S1<CR><LF>
[Ready]

01.03.2019 13:20:17.361 [RX] - >
```