

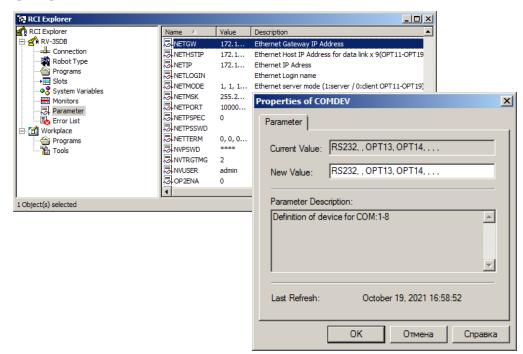
# Интерфейсы подключения

Громов Владислав Сергеевич, к.т.н., доцент ФСУиР, Университет ИТМО



# Конфигурация интерфейсов

- 1. Интерфейсы определяются установленными картами расширения
- 2. Необходимо настроить порядок интерфейсов в системных параметрах







# Открытие / закрытие интерфейса

- ✓ OPEN "COM1:" AS #1
   COM1 номер интерфейса в конфигурации
   #1 номер интерфейса в программе
- ✓ CLOSE #1 закрытие первого интерфейса
   CLOSE закрытие всех интерфейсов





# Отправка сообщений

✓ PRINT #1,"ОUTPUT TEST",М1,Р1
 #1 – номер интерфейса в программе
 "" – текстовое сообщение
 М1,Р1 – переменные





#### Пример отправки сообщений

**OPEN "COM1:" AS #1** 

MOV P\_01

PRINT #1,P\_CURR

MOV P\_02

PRINT #1,J\_CURR

PRINT #1,"END"



**CLOSE** 

END



# Приём сообщений

✓ INPUT #1,М1#1 – номер интерфейса в программеМ1 – переменная





#### Пример приёма сообщений

**OPEN "COM1:" AS #1** 

MOV P\_01

INPUT #1,M1,M2,M3

 $P_01.X = M1$ 

P 01.Y = M2

 $P_01.C = M3$ 

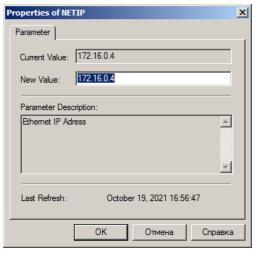


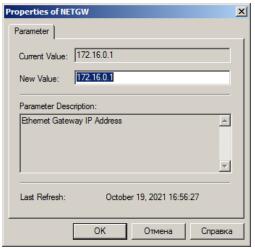
**CLOSE** 

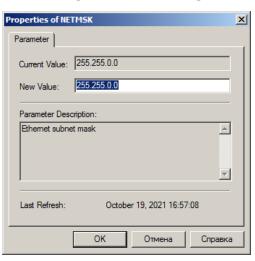
**END** 



#### Подключение по ethernet: настройка робота











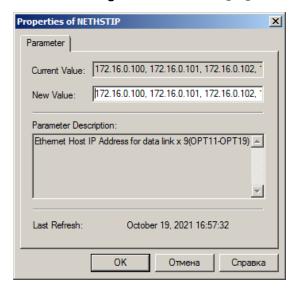
# Настройка удаленного подключения

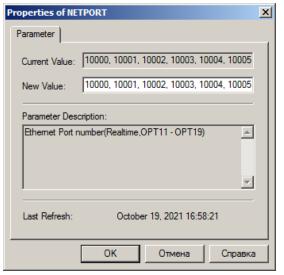
Communication Port	×
Common   Serial Interface   TCP/IP	
Default Settings	Connect by :  O Name  IP Address
Timeout  Send: 5 → Seconds (1 - 120)  Receive: 2 → Seconds (1 - 120)	Robot :  Name : Melfa  IP Address : 172
	ОК Отмена Справка

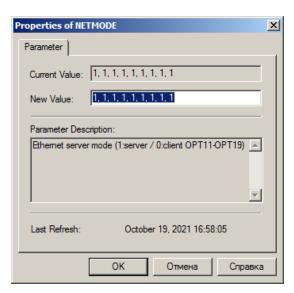




#### Настройка доступа



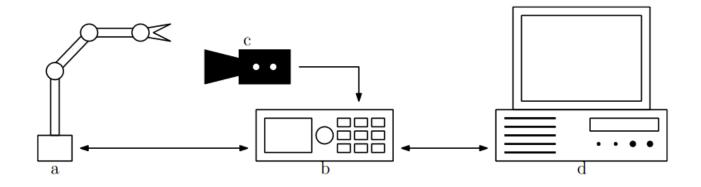








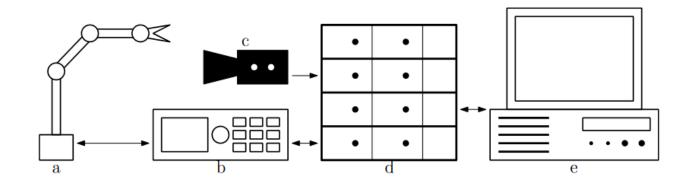
#### Прямое подключение технического зрения







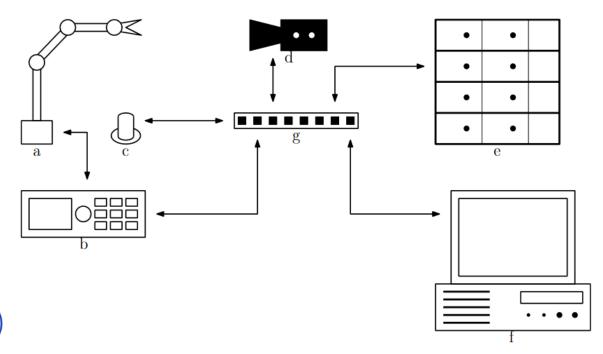
# Подключение через сервер







#### Изолированная сеть







#### Внешние контроллеры технического зрения



