

Modos de funcionamiento:

1	2	3	
LOCAL	CON MICRO	CONFIGURACION	AVANCE POS. ABSOLUTA
			AVANCE DISCRETO
		EJECUCION	AVANCE POS. ABSOLUTA
			AVANCE DISCRETO
	SIN MICRO		Avance/retroceso con pulsador
REMOTO	CON MICRO	CONFIGURACION	AVANCE POS. ABSOLUTA
			AVANCE DISCRETO
		EJECUCION	AVANCE POS. ABSOLUTA
			AVANCE DISCRETO
	SIN MICRO		Avance/retroceso señales digitales de 24V

CON MICRO		ETHERNET: PosX, PosY Sensor fotoeléctrico Estados de cinta Actuación remota	ETHERNET: PosX, PosY Sensor fotoeléctrico Estados de cinta Actuación local
SIN MICRO		Salidas digitales al robot: SD: Sensor fotoeléctrico Actuación remota desde robot ED: Avance cinta ED: Retroceso cinta	Manual sin conexión SD: Sensor fotoeléctrico Actuación local Pulsador avance cinta Pulsador retroceso cinta
		REMOTO	LOCAL

LOCAL-CON MICRO:

Actuación local: Ordenes de posicionado por parte del usuario (introducción de datos y pulsar ejecución de movimiento)

El micro lee las posiciones y sensor fotoeléctrico y lo transmite por Ethernet al robot, enviando estados del posicionador (ejecutando orden, fin de orden, emergencia, etc).

LOCAL-SIN MICRO:

Actuación local: movimiento manual del motor de la cinta con los pulsadores de avance/retroceso (usuario)

El micro está fuera de servicio, el robot no comunicado.

El robot solo recibe SEÑALES DIGITALES de sensor fotoeléctrico

REMOTO-CON MICRO:

Actuación remota: Ordenes de posicionado por parte del robot (introducción de datos y ordenes de ejecución de movimientos) a través de Ethernet

El micro lee las posiciones y sensor fotoeléctrico y lo transmite por Ethernet al robot, enviando estados del posicionador (ejecutando orden, fin de orden, emergencia, etc).

REMOTO-SIN MICRO:

Actuación remota: movimiento del motor de la cinta con SEÑALES DIGITALES avance/retroceso por parte del robot.

El robot recibe SEÑALES DIGITALES de sensor fotoeléctrico



EMER



CON MICRO (posX, PosY)



SIN MICRO

REMOTO



LOCAL



ESC



ENTER

E/S REMOTO

Salidas digitales al robot

Dispositivo

FOTOSENSOR



Panel

EMERGENCIA



SIN MICRO



REMOTO



AVANCE

CINTA



RETROCESO

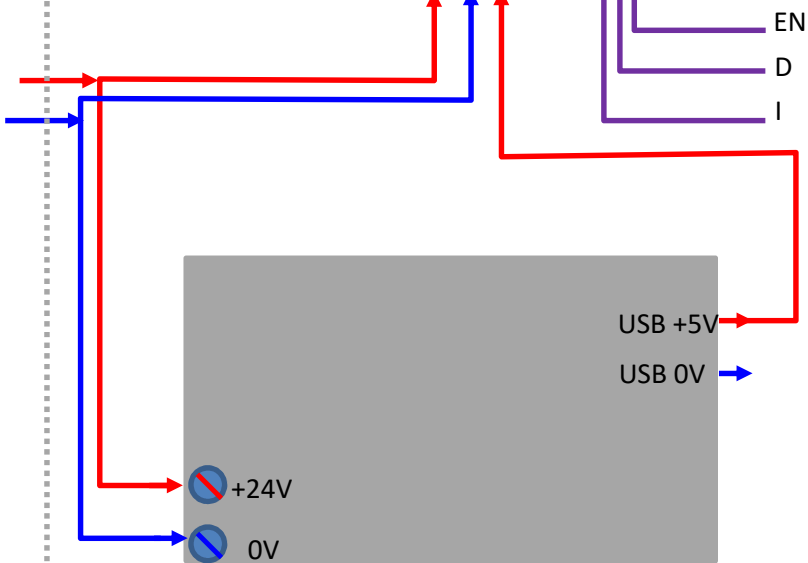
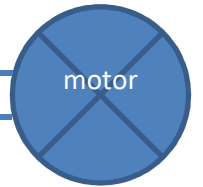
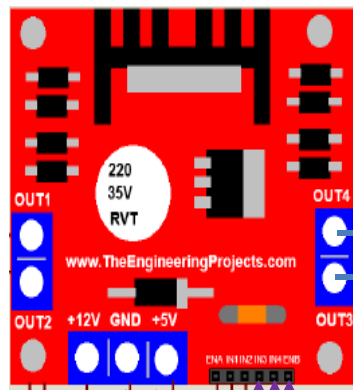
CINTA

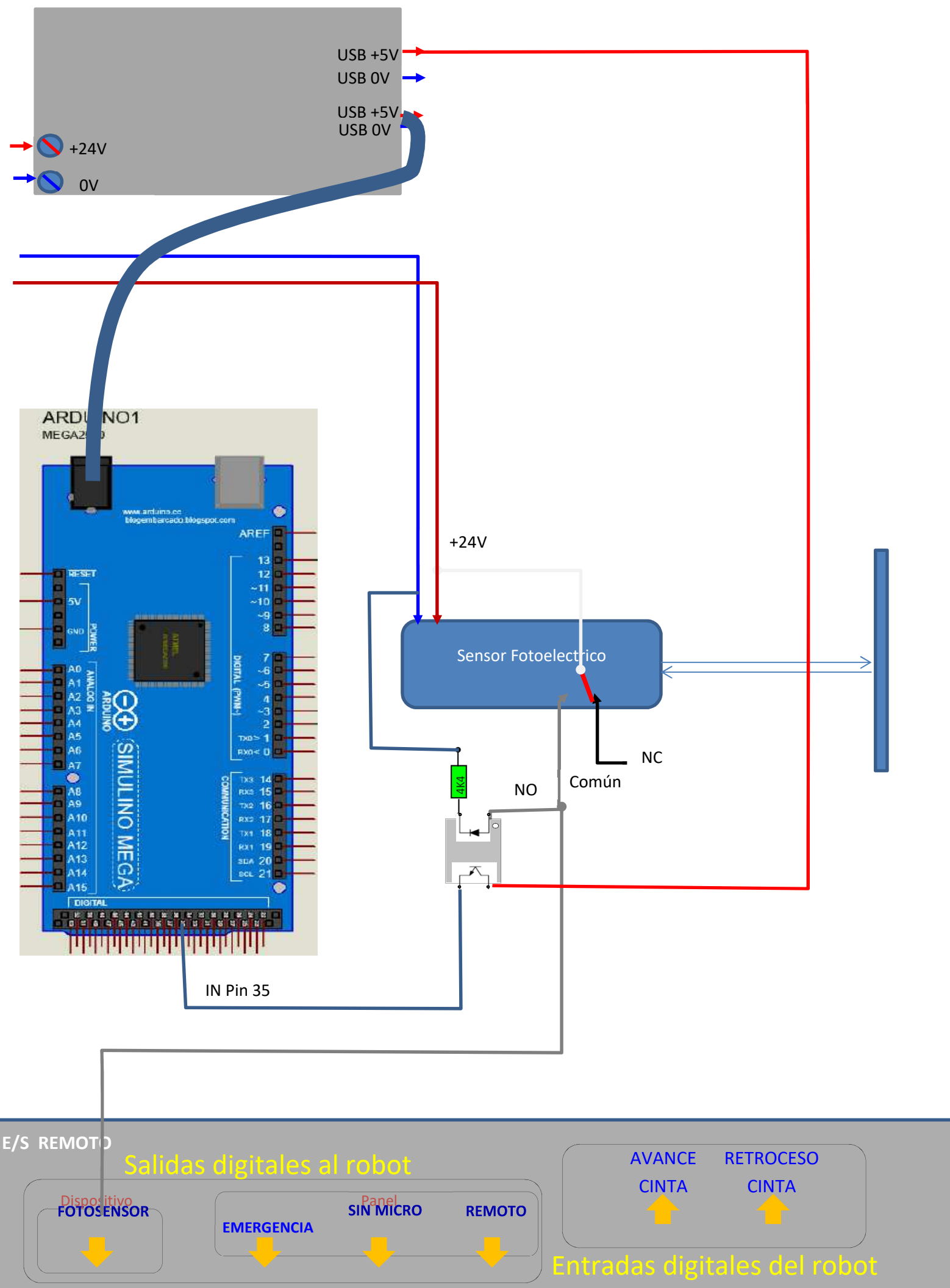


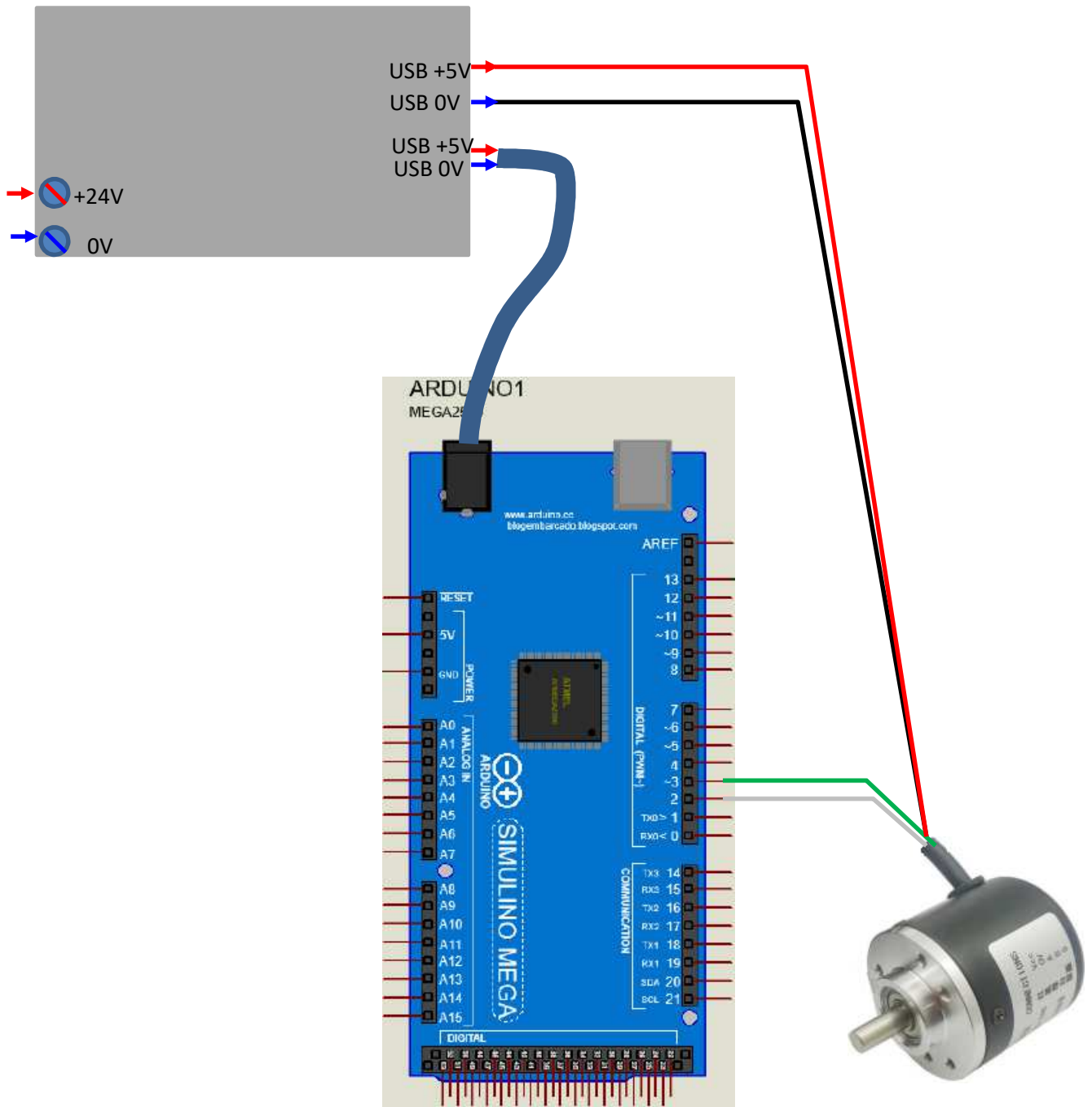
Entradas digitales del robot

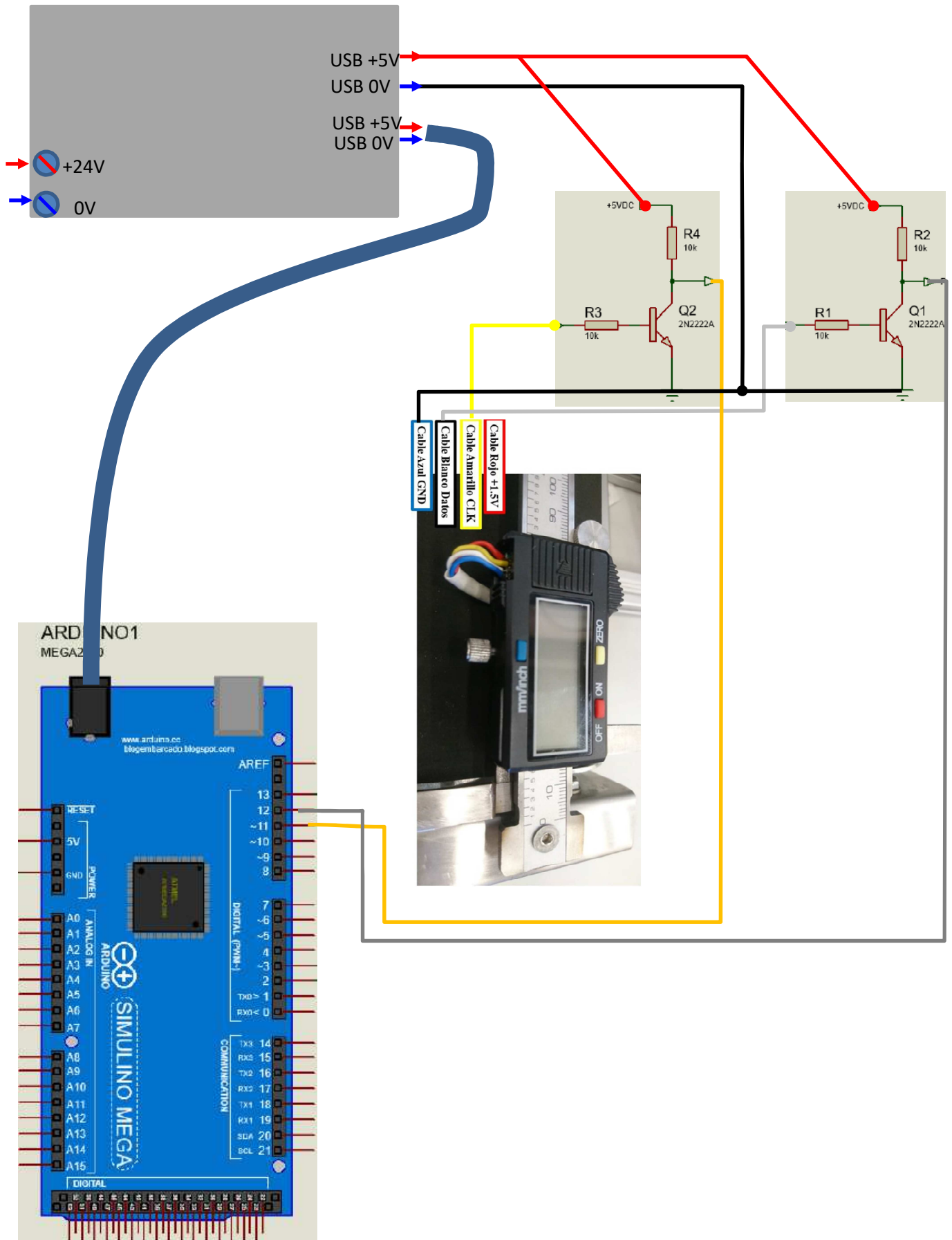
Caja: 2 cajas Código RS [498-6914](#)

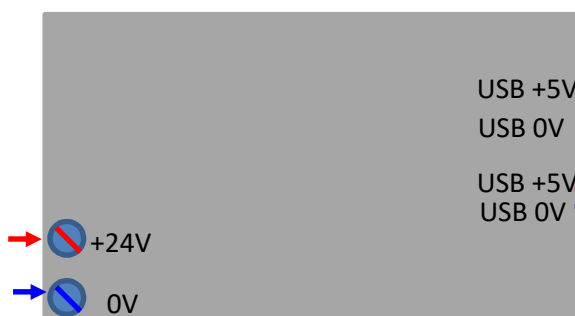
motor











USB +5V
USB 0V
USB +5V
USB 0V

- 1 VSS (Ground)
- 2 VDD (+ve)
- 3 VE (Contrast Voltage)
- 4 Register Select
- 5 Read/Write
- 6 Enable
- 7 Data 0
- 8 Data 1
- 9 Data 2
- 10 Data 3
- 11 Data 4
- 12 Data 5
- 13 Data 6
- 14 Data 7
- 15 Backlight Anode (+ve)
- 16 Backlight Cathode (Ground)

