

# HMI統合 “デジタル”

## HMI Integrated “Proface”

デジタル製表示器から、デンソーロボットの運転状態、アラーム情報などのモニタリングや各種パラメータの設定が可能です。

The HMI of Proface enables you to monitor the status information as well as setup parameters of Denso Robots.

### 展示機概要



### ■ ロボットの状態確認・設定画面を準備

<p>プログラム一覧</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>プログラム名</th> <th>状態</th> <th>行No</th> <th>実行時間</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>A01</td> <td>休止中</td> <td>2</td> <td>0.00</td> </tr> <tr> <td>ESS1234</td> <td>休止中</td> <td>0</td> <td>0.00</td> </tr> <tr> <td>DIGITAL1234</td> <td>休止中</td> <td>0</td> <td>0.00</td> </tr> <tr> <td>01</td> <td>休止中</td> <td>0</td> <td>0.00</td> </tr> <tr> <td>02</td> <td>休止中</td> <td>0</td> <td>0.00</td> </tr> <tr> <td>03</td> <td>休止中</td> <td>0</td> <td>0.00</td> </tr> </tbody> </table> <p>プログラムモニタ</p>	プログラム名	状態	行No	実行時間	A01	休止中	2	0.00	ESS1234	休止中	0	0.00	DIGITAL1234	休止中	0	0.00	01	休止中	0	0.00	02	休止中	0	0.00	03	休止中	0	0.00	<p>現在異常</p> <p>エラーコード 73F5</p> <p>エラー内容 ローカル変数を初期化しました</p> <p>エラー リセット</p> <p>アラーム履歴</p>	<p>I/O モニタ</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>番号</th> <th>コメント</th> <th>番号</th> <th>コメント</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>120</td> <td>IOコマンド120</td> <td>126</td> <td>IOコマンド126</td> </tr> <tr> <td>121</td> <td>IOコマンド121</td> <td>127</td> <td>IOコマンド127</td> </tr> <tr> <td>122</td> <td>IOコマンド122</td> <td>128</td> <td>IOコマンド128</td> </tr> <tr> <td>123</td> <td>IOコマンド123</td> <td>129</td> <td>IOコマンド129</td> </tr> <tr> <td>124</td> <td>IOコマンド124</td> <td>130</td> <td>IOコマンド130</td> </tr> <tr> <td>125</td> <td>IOコマンド125</td> <td>131</td> <td>IOコマンド131</td> </tr> </tbody> </table> <p>I/Oモニタ</p>	番号	コメント	番号	コメント	120	IOコマンド120	126	IOコマンド126	121	IOコマンド121	127	IOコマンド127	122	IOコマンド122	128	IOコマンド128	123	IOコマンド123	129	IOコマンド129	124	IOコマンド124	130	IOコマンド130	125	IOコマンド125	131	IOコマンド131
プログラム名	状態	行No	実行時間																																																							
A01	休止中	2	0.00																																																							
ESS1234	休止中	0	0.00																																																							
DIGITAL1234	休止中	0	0.00																																																							
01	休止中	0	0.00																																																							
02	休止中	0	0.00																																																							
03	休止中	0	0.00																																																							
番号	コメント	番号	コメント																																																							
120	IOコマンド120	126	IOコマンド126																																																							
121	IOコマンド121	127	IOコマンド127																																																							
122	IOコマンド122	128	IOコマンド128																																																							
123	IOコマンド123	129	IOコマンド129																																																							
124	IOコマンド124	130	IOコマンド130																																																							
125	IOコマンド125	131	IOコマンド131																																																							
<p>アーム</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>現在値モニタ</th> <th>使用条件</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>ツール設定</td> <td>動作範囲</td> </tr> <tr> <td>ワーク設定</td> <td>RANG</td> </tr> <tr> <td>エリア設定</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> <p>アームパラメータ</p>	現在値モニタ	使用条件	ツール設定	動作範囲	ワーク設定	RANG	エリア設定		<p>コントローラ一覧</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>NO</th> <th>ROBOT TYPE</th> <th>STATUS</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>01</td> <td>VP-6242F</td> <td>MAN ERR SOF STP</td> </tr> <tr> <td>02</td> <td>VP-6242F</td> <td>MAN ERR SOF STP</td> </tr> <tr> <td>03</td> <td>VP-6242F</td> <td>MAN ERR SOF STP</td> </tr> </tbody> </table> <p>ロボット一覧モニタ</p>	NO	ROBOT TYPE	STATUS	01	VP-6242F	MAN ERR SOF STP	02	VP-6242F	MAN ERR SOF STP	03	VP-6242F	MAN ERR SOF STP	<p>変数モニタ</p> <table border="1"> <tbody> <tr> <td>I. 整数型</td> <td>P. 位置型</td> </tr> <tr> <td>F. 単精度実数型</td> <td>J. 軸型</td> </tr> <tr> <td>V. ベクトル型</td> <td>T. 同次変換型</td> </tr> <tr> <td colspan="2">S. 文字列型</td> </tr> </tbody> </table> <p>変数モニタ</p>	I. 整数型	P. 位置型	F. 単精度実数型	J. 軸型	V. ベクトル型	T. 同次変換型	S. 文字列型																													
現在値モニタ	使用条件																																																									
ツール設定	動作範囲																																																									
ワーク設定	RANG																																																									
エリア設定																																																										
NO	ROBOT TYPE	STATUS																																																								
01	VP-6242F	MAN ERR SOF STP																																																								
02	VP-6242F	MAN ERR SOF STP																																																								
03	VP-6242F	MAN ERR SOF STP																																																								
I. 整数型	P. 位置型																																																									
F. 単精度実数型	J. 軸型																																																									
V. ベクトル型	T. 同次変換型																																																									
S. 文字列型																																																										

### ■ 複数のロボットコントローラを一元管理

● 1台の表示器で複数台接続されたRC8の状態を画面表示することも可能です。

### システム構成 [System configuration]

