

PLC HMI Webの編集

DENSO

www.densorobotics.com

PCからコントローラへの接続

①TwinCAT XAE Shellを起動し、②[ファイル] - ③[開く] - ④[ターゲットからプロジェクトを開く]を選択します。

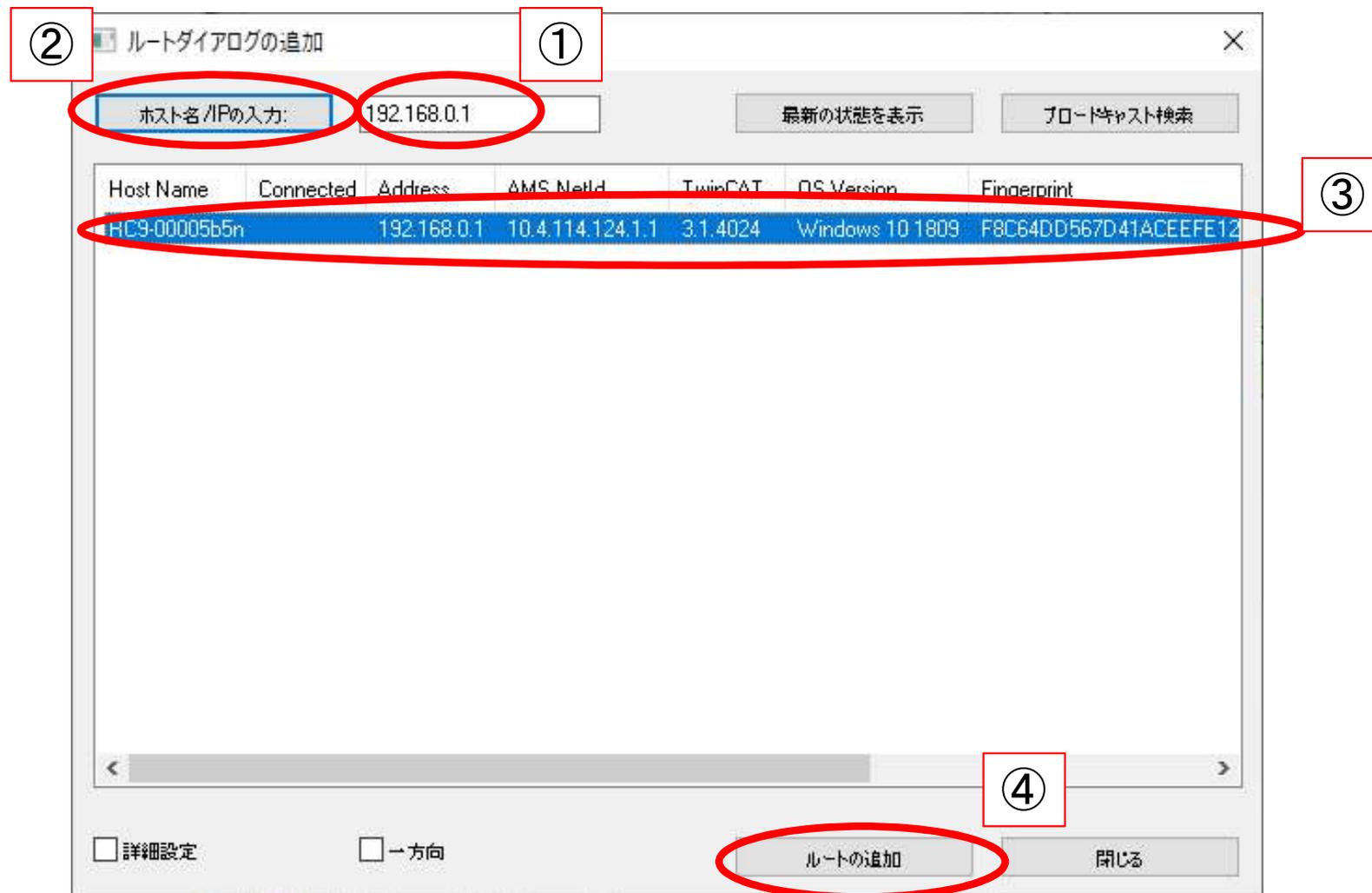
[ターゲットシステムの選択]画面が出たら⑤[検索]ボタンを押します。

The image shows the TwinCAT XAE Shell software interface. On the left, the application icon is circled with a red box and labeled ①. The 'ファイル(F)' menu is open, with '開く(O)' circled and labeled ②. The '開く(O)' submenu is open, and 'ターゲットからプロジェクトを開く...' is circled and labeled ④. In the foreground, the 'ターゲットシステムの選択' dialog box is open, showing a list of target systems with IP addresses. The '検索...' button is circled and labeled ⑤.

Target System	IP Address
ローカル > [192.168.100.1.1]	
RC9-00005B5N	(10.4.114.124.1.1)
RC9-47D960	(5.71.217.96.1.1)

PCからコントローラへの接続

- [ルートダイアログの追加]が表示されたら①コントローラのIPを入力します。
②[ホスト名/IPの入力]ボタンを押し、③コントローラの情報が表示されたら選択します。
④[ルートの追加]ボタンを押します。



PCからコントローラへの接続

①[SecureADS]にチェックを入れ、②[事前共有キー(PSK)]を選択し、③[ID]と[パスワード]を入力します。

入力する[ID]と[パスワード]は、スマートTPにメンテナ以上の権限で入り、[設定] - [システム情報]の画面に記載されている情報を入力します。

スマートTPの画面

システム情報	一般	ロボット	コントローラ
コントローラ			
コントローラID	ZZZZZZ		
コントローラソフト	1.0.8		
BPB software ver.			
ロボット			
ロボット型式	TVMB-2515		
Mecha software ver.	なし		
I/Oボード			
ボードタイプ	PNP		
ログインユーザー情報			
ユーザーID	Administrator		
XAEリモートアクセスユーザー名	RC9_Administrator		
XAEリモートアクセスパスワード	7619		

リモートルートの追加

- Secure ADS (TwinCAT 3.1 >= 4024)
- 自己署名証明書
- 共有証明書(CA)
- 事前共有キー(PSK)
- パスワード
- キー(バイナリ)

ID: RC9_Administrator

パスワード: ●●●●

OK キャンセル

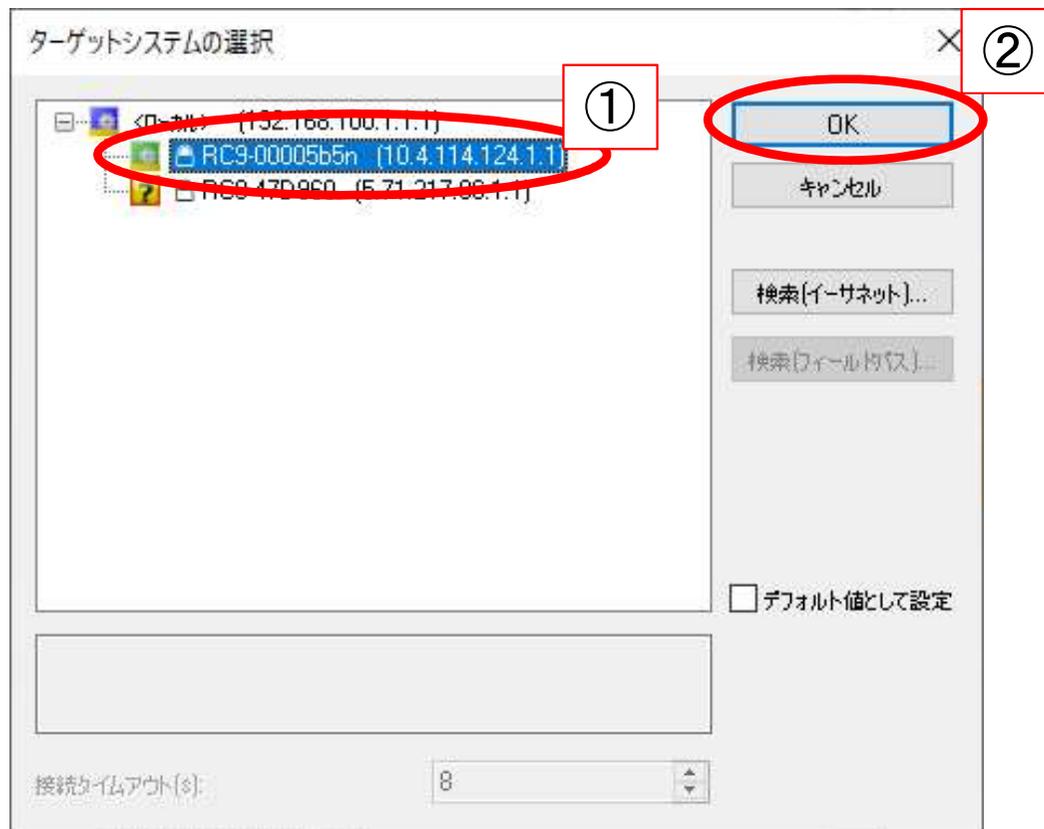
PCからコントローラへの接続

- [ルートダイアログの追加]に戻り、①[Connected]にアイコンが表示されているのを確認します。
②[閉じる]ボタンを押します。



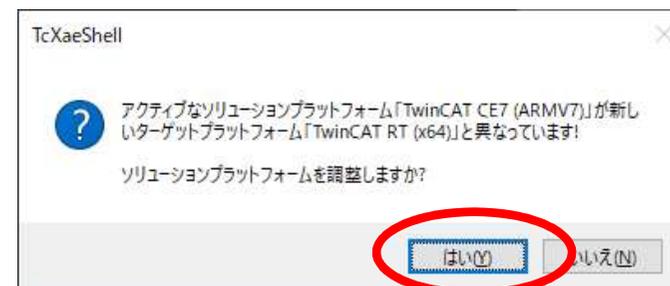
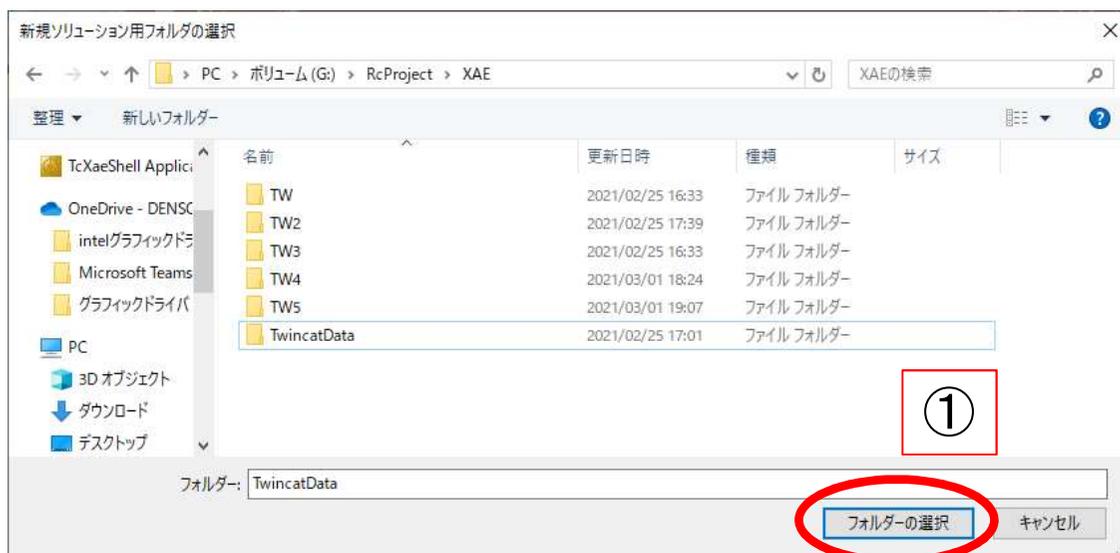
PCからコントローラへの接続

①先頭のアイコンが緑色（又は青）の項目が表示されるため、選択し、②[OK]ボタンを押します。



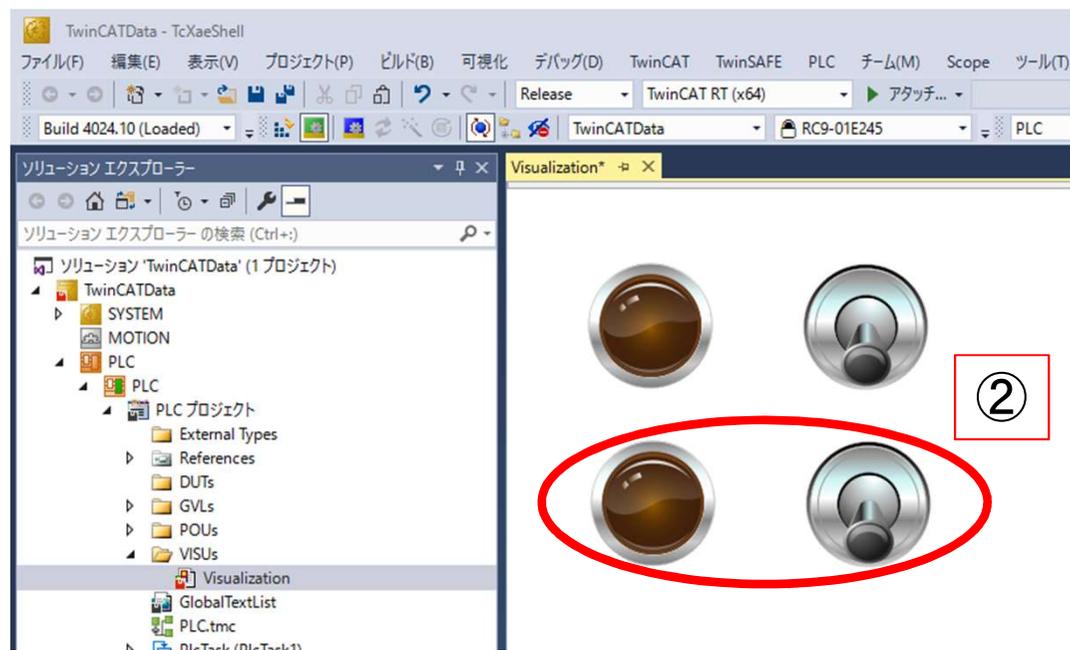
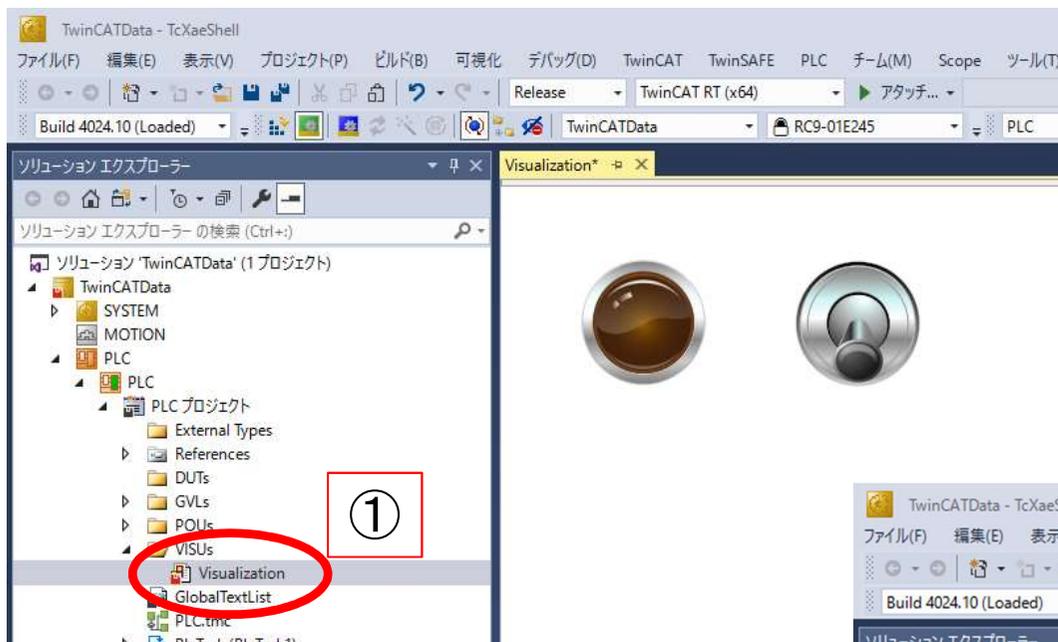
PCからコントローラへの接続

- ①コントローラからロードしたTwinCATDataを保存するための[フォルダを選択]ボタンを押します。
- ②[はい]ボタンを押します。



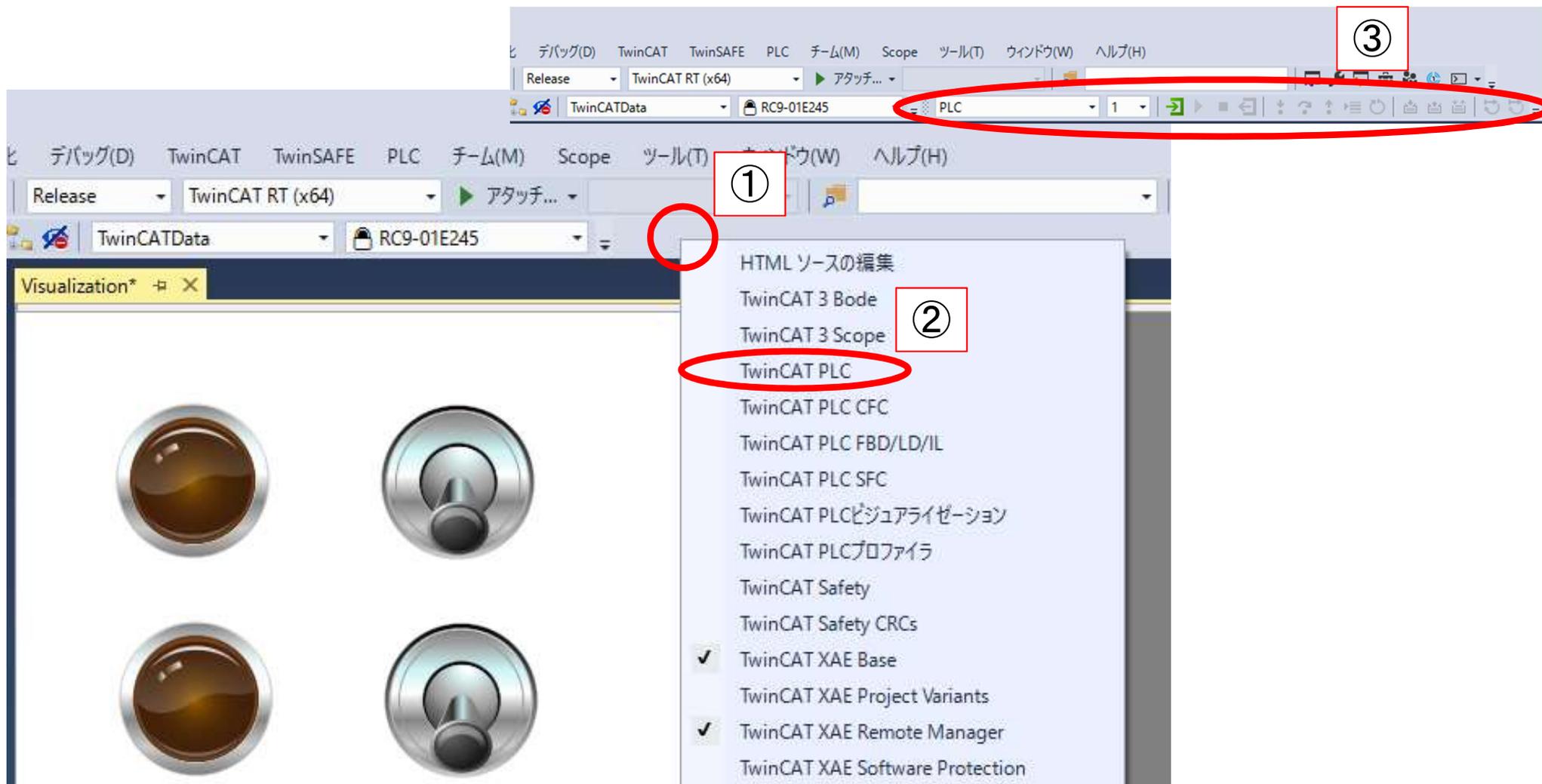
Visualizationの編集

- ① [Visualization]をクリックします。
- ② ランプとスイッチをコピーします。



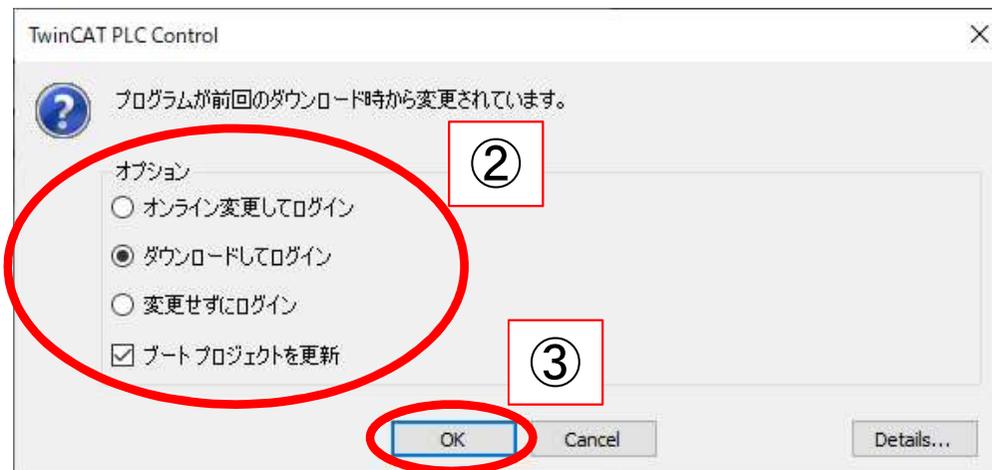
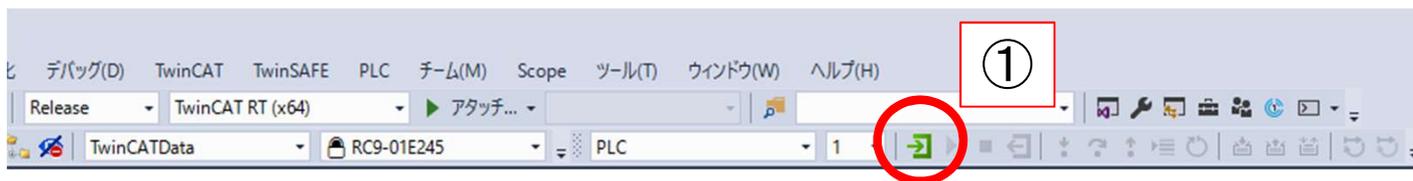
Visualizationの編集

- ①空欄個所を右クリックします。
- ② [TwinCAT PLC]にチェックを入れます。
- ③PLC用のツールが表示されます。



Visualizationの動作確認

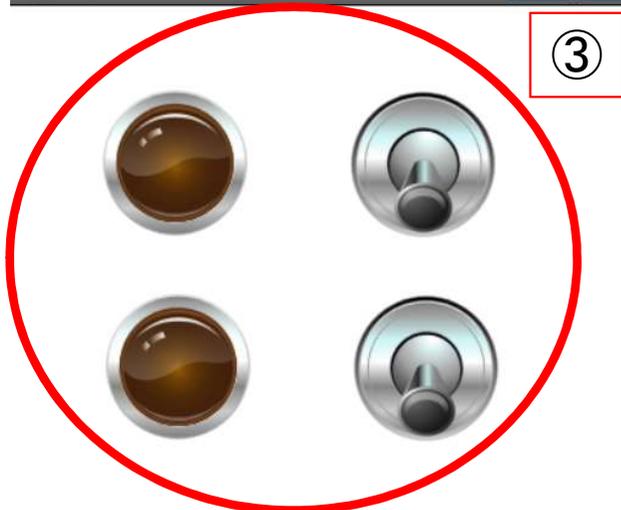
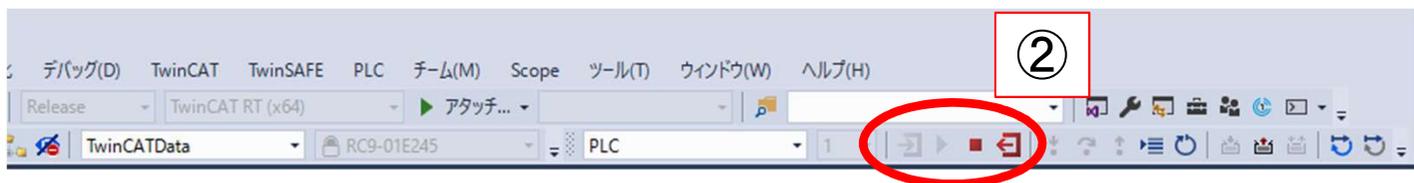
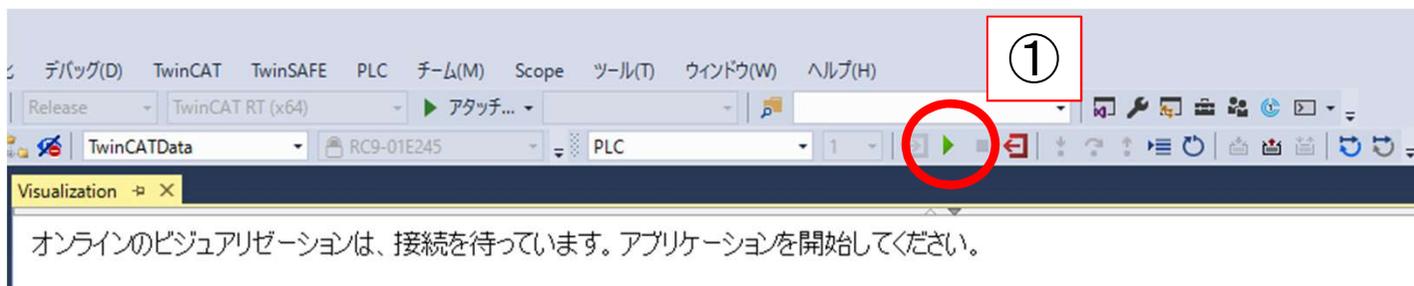
- ① [ログイン]アイコンをクリックします。
- ② 図のように選択します。
- ③ [OK]ボタンを押します。



PLCを停止させたくない場合は[オンライン変更してログイン]を選択してください。
その際、下記サイトから“Command Online Change”の注意事項をご確認ください。
https://infosys.beckhoff.com/index_en.htm

Visualizationの動作確認

- ① [運転]ボタンを押します。
- ② 実行中の状態になります。
- ③ 変更がSmartTP側に反映されます。



Visualizationの編集

[ログアウト]アイコンをクリックすると編集状態へ戻ります。

