

MotoSim Plug-in WinMOD MS200

Virtuelle Inbetriebnahme der Anlagen
mit MotoSIM EG-VRC und WinMOD

Das WinMOD MS200 Plug-in ist ein Software-Add-on, das die leistungsfähige Offline-Simulationssoftware Yaskawa MotoSim EG-VRC mit der Echtzeitsimulationssoftware WinMOD verbindet. Es ermöglicht den Signaldatenaustausch zwischen Robotersteuerungen (Offline-Programmierung) und dem WinMOD-Kommunikationselement.

Mit dem WinMOD-System können virtuelle Nachbildungen realer Anlagen erstellt werden. Dabei wird das gesamte steuerungsrelevante Verhalten der physikalischen Anlage detailgetreu nachgebildet und in Echtzeit simuliert.

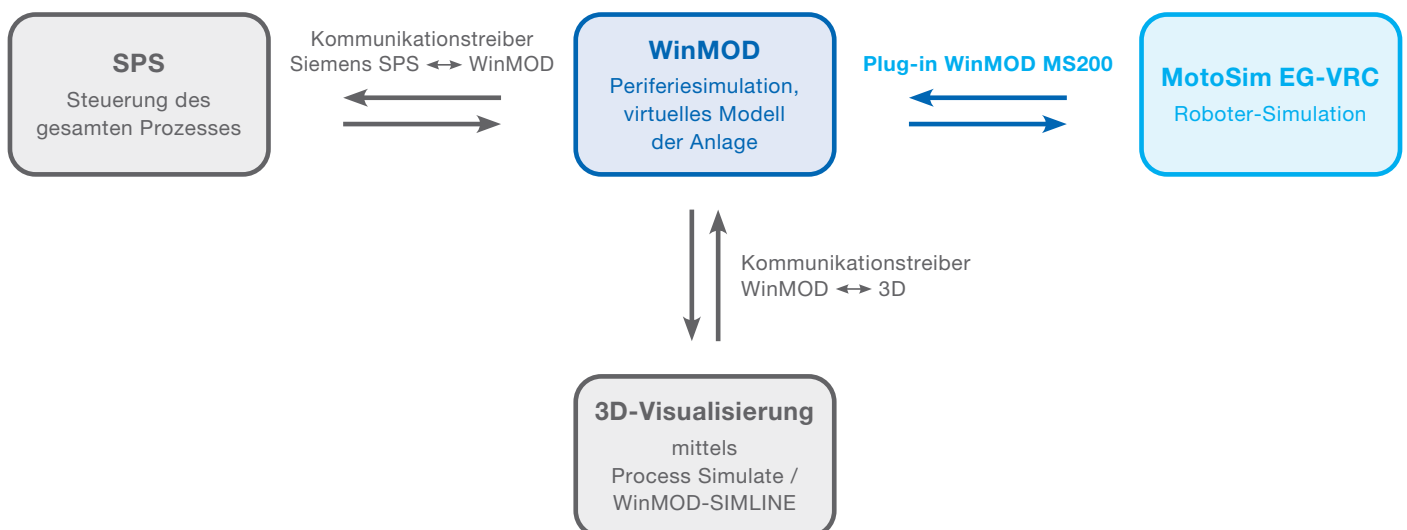
Das WinMOD MS200 Plugin bietet die Möglichkeit, virtuelle Roboter, die mit MotoSim EG-VRC programmiert wurden, in Ihr bestehendes WinMOD-System zu integrieren. So können

die Roboter an verschiedene Automatisierungssysteme angebunden und in Kombination mit realen oder virtuellen Steuerungen getestet werden.

Je nach Anwendungsfall können auch die Roboterperipherie (z.B. Greifer oder Fahrbahnen), der Materialfluss und die Komponentenmeldungen der Gesamtanlage simuliert und als 3D-Modell visualisiert werden.

Das funktionale Verhalten von Komponenten und Prozessen wird durch Echtzeitsimulationen innerhalb der WinMOD-Umgebung oder durch die Kopplung ausgewählter Teilsysteme mit externen Simulationen (z.B. mit Process Simulate) realisiert.

Simulation einer virtuellen Anlage



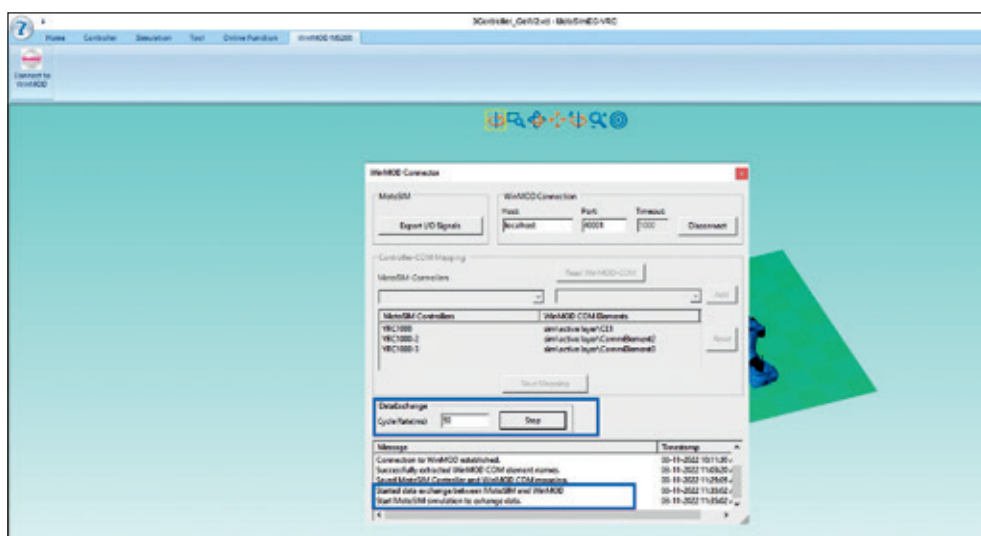
VORTEILE IM ÜBERBLICK

- Performance und Sicherheit von WinMOD-NET:
Die Verbindung ist netzwerkfähig und verschlüsselt – dadurch ist die Kopplung sowohl lokal als auch über Netzwerkverbindungen (z.B. Internet) möglich
- Bidirektionale Kommunikation der I/Os zwischen SPS und Roboter
- Bidirektionale Kommunikation von I/Os zwischen Roboter und seiner internen und externen Peripherie (z.B. Greifer)
- Unidirektionale Kommunikation von Achswerten (WinMOD liest Daten)
- Einfacher Workflow zum Exportieren von Robotersignallisten aus Yaskawa MotoSim EG-VRC und Importieren in das WinMOD-Kommunikationselement

Systemanforderungen

1. Das System, auf dem WinMOD MS200 installiert wird, sollte über folgende Software verfügen:
Yaskawa MotoSIM EG-VRC Version 2022 und höher.
2. Auf dem Rechner, auf dem die WinMOD-Software installiert ist, sollte folgende Software installiert sein:
WinMOD-Systemsoftware V7.2 Build 56 und höher.
3. Beide Systeme, die WinMOD und MotoSIM verwenden, sollten im selben LAN verfügbar sein.

SAP-Nr. 233934



Das beispielhafte Erstellen, Konfigurieren und Starten einer Kommunikationsverbindung zwischen WinMOD und MotoSim EG-VRC.



Darstellung der Übermittlung der Achswerte eines Roboters aus MotoSIM EG-VRC (links rot markiert) und der über das Plug-in WinMOD MS200 übertragenen Werte (rechts rot markiert). Die Achswerte auf der WinMOD-Seite entsprechen den Achswerten von offline programmierten Robotern.

Yaskawa Europe GmbH

Robotics Division
Yaskawastraße 1
85391 Allershausen

Tel. +49 (0) 8166 90-0
robotics@yaskawa.eu
www.yaskawa.eu



MotoSim Plug-in WinMOD MS200
A-05-2024, A-Nr. 231044