

# Interface avec le contrôleur de transporteur CB07FCL

## Les registres d'échange

Les registres de commande et de statut sont définis comme suit:

Registre	Type	Direction	Description
0	WORD	VK -> PLC	<p>Hoist command: Bit 0 : Hoist command Bit 1 : Hoist command Bit 2 : Hoist command Bit 3 : Hoist command</p> <p>Commandes possibles:</p> <p>\$0: Commande pince et rotation sans mouvement: Bit 4 : On = Ouvrir pince Bit 5 : On = Fermer pince Bit 8..E = No de cycle de rotation, 0=Arrêt</p> <p>\$1: Commande de déplacement du robot. Bit 4 : On = Ouvrir la pince Bit 5: On = Fermer la pince</p> <p>\$2: Stop</p> <p>\$4: Déplacement à l'origine (initialisation)</p> <p>\$8: Changement de mode: Bit 4 = On = Mode Joystick Bit 4 = Off = Mode automatique</p> <p>Bit 15 : Trigger new command</p>

1	WORD	VK -> PLC	Vitesse et accélération à utiliser pour la commande de déplacement Bit 0..3 : Vitesse horizontale à utiliser (1,,10) Bit 4..5 : Accélération horizontale à utiliser (1..3) Bit 8..B : Vitesse verticale à utiliser (1..10) Bit C..D: Accélération verticale à utiliser (1..3)
2	WORD	VK -> PLC	Position horizontale à atteindre (mm)
3	WORD	VK -> PLC	Position verticale à atteindre (mm)
4	WORD	PLC -> VK	Statut du robot: Bit 0: Mode actuel du robot 0=joystick 1=auto Bit 1: On=Le robot monte Bit 2: On=Le robot descend Bit 3: On=Le robot se déplace horizontalement Bit 4: On=Origine verticale atteinte Bit 5: On=Origine horizontale atteinte Bit 6: On=Le robot se déplace à l'origine Bit 7: On = La pince est fermée Bit 8: On = la pince est ouverte Bit 9: On = la rotation est activée Bit 13: On = Alarme bloquante. Bit 14: On = robot est prêt pour une nouvelle commande Bit 15: Trigger commande acceptée
5	WORD	PLC -> VK	Position horizontale du robot
6	WORD	PLC -> VK	Position vertical du robot

Revision #3

Created 2025-01-15 07:38:00 UTC by Jean-Noël Voirol

Updated 2025-01-15 13:30:19 UTC by Jean-Noël Voirol