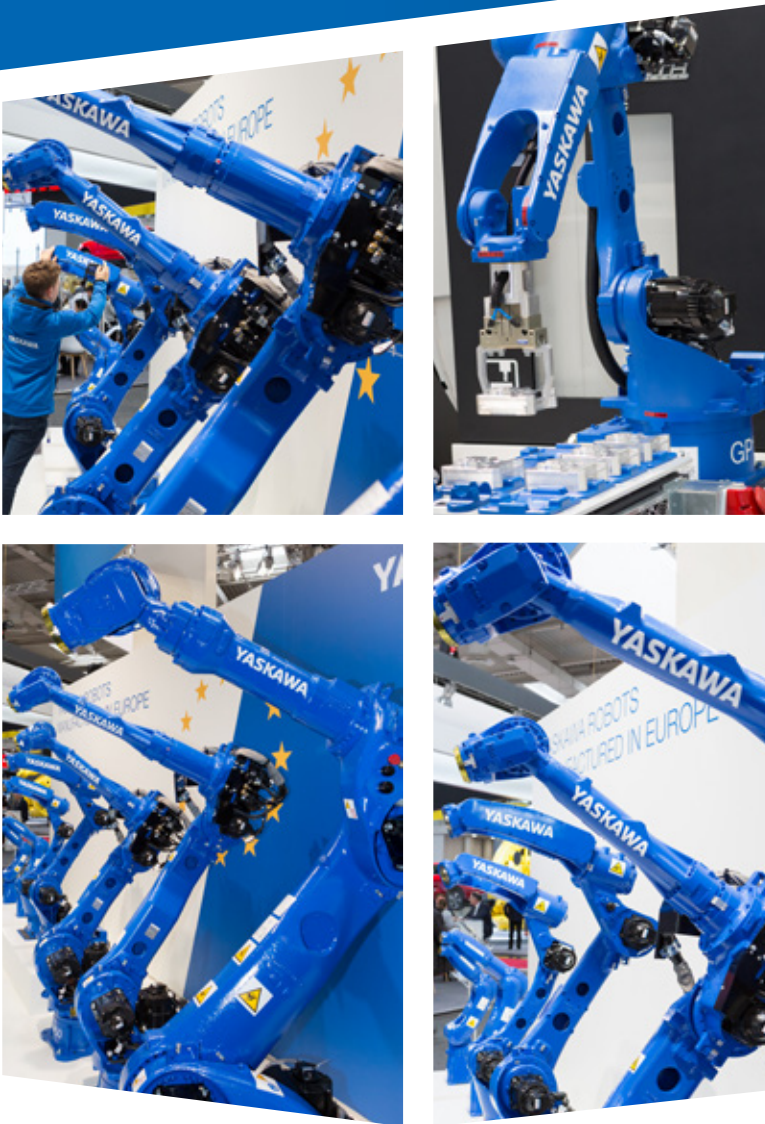


SRCI

Standardisierte Schnittstelle für SPS-gesteuerte YASKAWA Roboter



SRCI (Standard Robot Command Interface) ist der neue Industriestandard für SPS-gesteuerte Robotik*. Die Schnittstelle ist das Ergebnis der Zusammenarbeit von führenden Roboter- und Steuerungstechnik-Experten, welche eine einheitliche Integration von unterschiedlichen Robotermarken in eine Automatisierungsanlage ermöglicht. Die Datenübertragung zwischen Robotern, SPSen und anderen Geräten erfolgt nahtlos – es wird die gleiche Schnittstelle und derselbe PLC-Code verwendet.

GRÜNDE FÜR DIE WAHL DER YASKAWA SRCI

- Tiefe Integration eines Roboters in Ihre bereits bestehende Entwicklungsumgebung für SPS und HMI
- Keine herstellerspezifischen Roboterkenntnisse beim Endkunden nötig
- Minimierung des Programmieraufwands durch den Kauf gebrauchsfertiger Anwendungen von Ihrem SPS-Anbieter
- Virtuelle Inbetriebnahme durch den Einsatz des SRCI Digital Twins von einem Drittanbieter

VORTEILE IM ÜBERBLICK

- Schnittstelle nach Industriestandard
- Herstellerunabhängig und somit flexibel
- Kein YASKAWA-spezifisches Fachwissen erforderlich
- Kein Programmierhandgerät erforderlich**
- YASKAWAs Bewegungssteuerung und Bahn Genauigkeit bleiben erhalten
- Verfügbar für alle wichtigen Feldbusssysteme
- Basierend auf der MotoLogix-Technologie

* SPS-gesteuerte Robotik: Die Fahrbefehle und der Großteil der Einrichtung erfolgt in der SPS unter Verwendung einer Funktionsbaustein-Bibliothek. Die Bahnplanung und die kinematischen Berechnungen werden weiterhin von der Robotersteuerung durchgeführt.

** Während der Erstinbetriebnahme kann das Programmierhandgerät benötigt werden (insbesondere bei Systemen mit der funktionalen Sicherheitssteuerung FSU). Zu diesem Zweck kann auch YASKAWA Software Pendant (Virtuelles Handbediengerät auf dem PC) eingesetzt werden.

YASKAWA SRCI Spezifikationen	
Unterstützte Steuerungen	YRC1000 YRC1000micro (ab 2024)
Roboteranzahl	1
Unterstützte Robotermodelle	GP Serie (andere Serien in Arbeit)
Zusätzliche Achsen	Basisachse (z.B. Fahrbahn oder Portal)
SRCI-Funktionsumfang	Alle Core Profile Funktionen
Unterstützte Feldbussysteme	- EtherCAT - EtherNet/IP (optional: CIP safety) - POWERLINK - PROFINET (optional: PROFIsafe)

UMFANG DER LIEFERUNG

1. SRCI-Aktivierung in der Roboter-Software (bezahlte Optionsfunktion)
2. SRCI-Übersetzungssoftware (kostenloser Download)
3. SRCI wird immer mit der funktionalen Sicherheitssteuerung FSU geliefert

Um YASKAWA SRCI in Ihrem Projekt zu verwenden, müssen Sie auch eine SRCI-SPS-Bibliothek von Ihrem SPS-Anbieter erhalten. Diese Bibliothek wird von YASKAWA nicht bereitgestellt.

WEITERE INFORMATIONEN

Wir haben eine Dokumentations-Website für YASKAWA SRCI erstellt, die auch einen FAQ-Bereich enthält.

<https://srci.yaskawa.eu/faq/>

SRCI PACKAGES

SRCI Profinet
(SAP: 220715)

SRCI Ethernet-IP
(SAP: 220716)

SRCI EtherCat
(SAP: 220717)

SRCI Powerlink
(SAP: 220718)

Diese Funktionen werden von Yaskawa SRCI unterstützt:

ChangeSpeedOverride • EnableRobot • ExchangeConfiguration • GroupContinue • GroupInterrupt • GroupJog • GroupReset • GroupStop • MoveAxesAbsolute • MoveDirectAbsolute • MoveLinearAbsolute • ReadActualPosition • ReadActualPositionCyclic • ReadFrameData • ReadLoadData • ReadMessages • ReadRobotData • ReadRobotDefaultDynamics • ReadRobotReferenceDynamics • ReadRobotSWLimits • ReadToolData • ReturnToPrimary • RobotTask • SecondarySequence • SetSequence • WriteFrameData • WriteLoadData • WriteRobotDefaultDynamics • WriteRobotReferenceDynamics • WriteToolData

Yaskawa Europe GmbH

Robotics Division
Yaskawastraße 1
85391 Allershausen

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



EN ISO 9001
Zertifikat Nr. 20 100 9664
www.tuv.com

SRCI
A-12-2023, A-No. 231032

