

KORO

ROBOT Motion Controller

Serial Driver

지원 버전 TOP Design Studio V1.0 이상



CONTENTS

Touch Operation Panel을 사용해주시는 고객님께 감사 드립니다.

- 1. 시스템 구성** [2 페이지](#)

접속에 필요한 기기, 각 기기의 설정, 케이블, 구성 가능한 시스템에 대해 설명합니다.
- 2. 외부 장치 선택** [3 페이지](#)

TOP 기종과 외부 장치를 선택합니다.
- 3. TOP 통신 설정** [4 페이지](#)

TOP 통신 설정 방법에 대해서 설명합니다.
- 4. 외부 장치 설정** [9 페이지](#)

외부 장치의 통신 설정 방법에 대해서 설명합니다.
- 5. 케이블 표** [10 페이지](#)

접속에 필요한 케이블 사양에 대해 설명합니다.
- 6. 지원 어드레스** [11 페이지](#)

본 절을 참조하여 외부 장치와 통신 가능한 어드레스를 확인하십시오.

1. 시스템 구성

TOP와 "KORO - ROBOT"의 시스템 구성은 아래와 같습니다.

시리즈	통신 방식	통신 설정	케이블
KORO - ROBOT	RS-232C	3. TOP 통신 설정	4.1 케이블 표

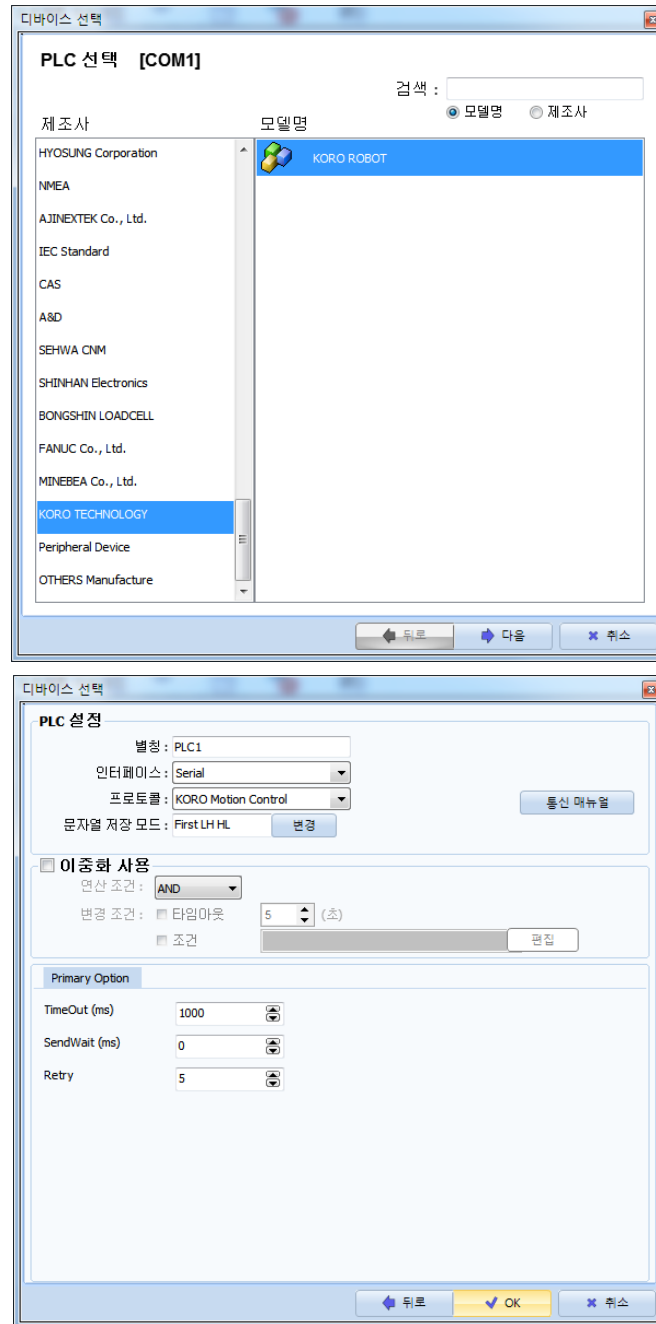
■ 연결 구성

- 1 : 1(TOP 1 대와 외부 장치 1 대) 연결



2. 외부 장치 선택

■ TOP 모델 및 포트 선택 후 외부 장치를 선택합니다.



설정 사항		내용					
TOP	모델	TOP 디스플레이와 프로세스를 확인하여 터치 모델을 선택합니다.					
외부 장치	제조사	TOP와 연결할 외부 장치의 제조사를 선택합니다. "KORO TECHNOLOGY"를 선택 하십시오.					
	PLC	TOP와 연결할 외부 장치를 선택 합니다. <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="background-color: #333; color: white;">모델</th> <th style="background-color: #333; color: white;">인터페이스</th> <th style="background-color: #333; color: white;">프로토콜</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>KORO ROBOT</td> <td>Serial</td> <td>KORO Motion Control</td> </tr> </tbody> </table>	모델	인터페이스	프로토콜	KORO ROBOT	Serial
모델	인터페이스	프로토콜					
KORO ROBOT	Serial	KORO Motion Control					

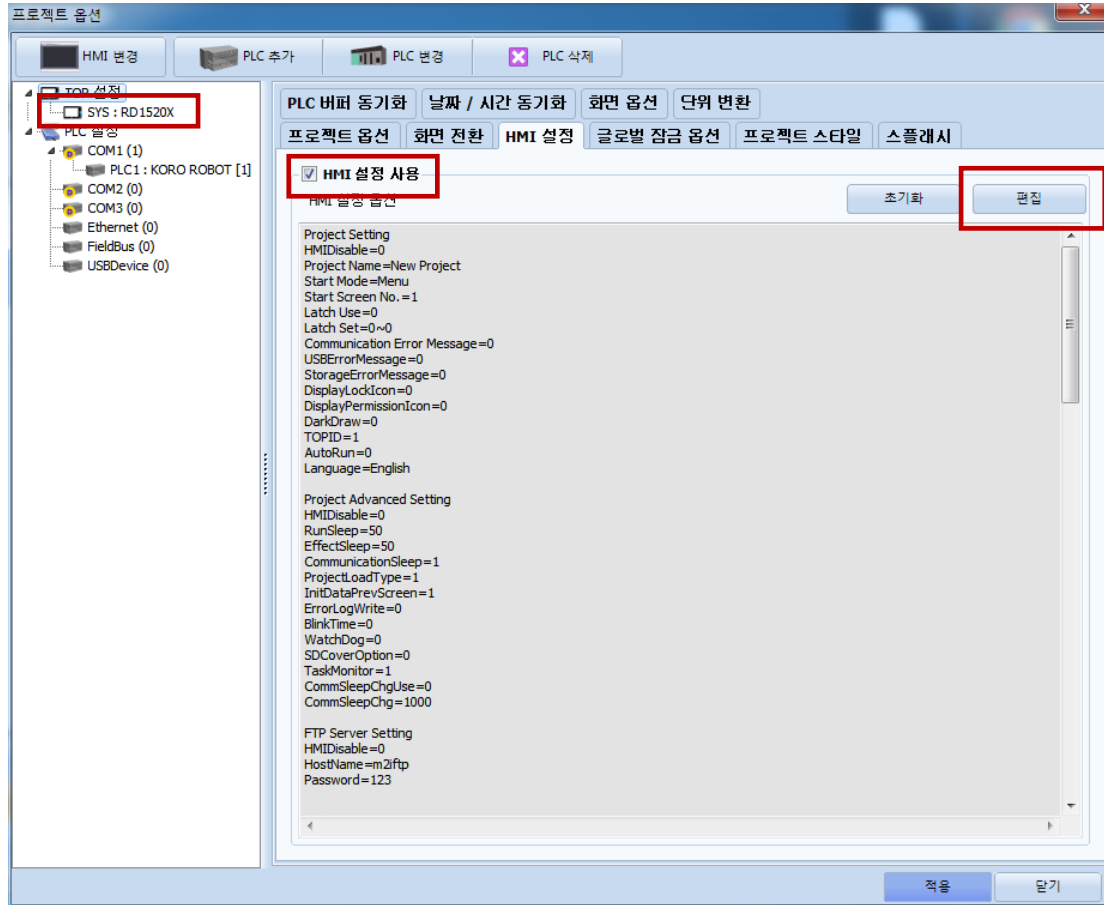
3. TOP 통신 설정

통신 설정은 TOP Design Studio 혹은 TOP 메인 메뉴에서 설정 가능 합니다. 통신 설정은 외부 장치와 동일하게 설정해야 합니다.

3.1 TOP Design Studio 에서 통신 설정

(1) 통신 인터페이스 설정

- [프로젝트 > 프로젝트 속성 > TOP 설정] → [프로젝트 옵션 > “HMI 설정 사용” 체크 > 편집 > 시리얼]
- TOP 통신 인터페이스를 TOP Design Studio에서 설정합니다.



항 목	TOP	외부 장치	비 고
신호 레벨 (포트)	RS232C	RS232C	
보우레이트	9600		고정
데이터 비트	8		고정
정지 비트	1		고정
패리티 비트	없음(NONE)		고정

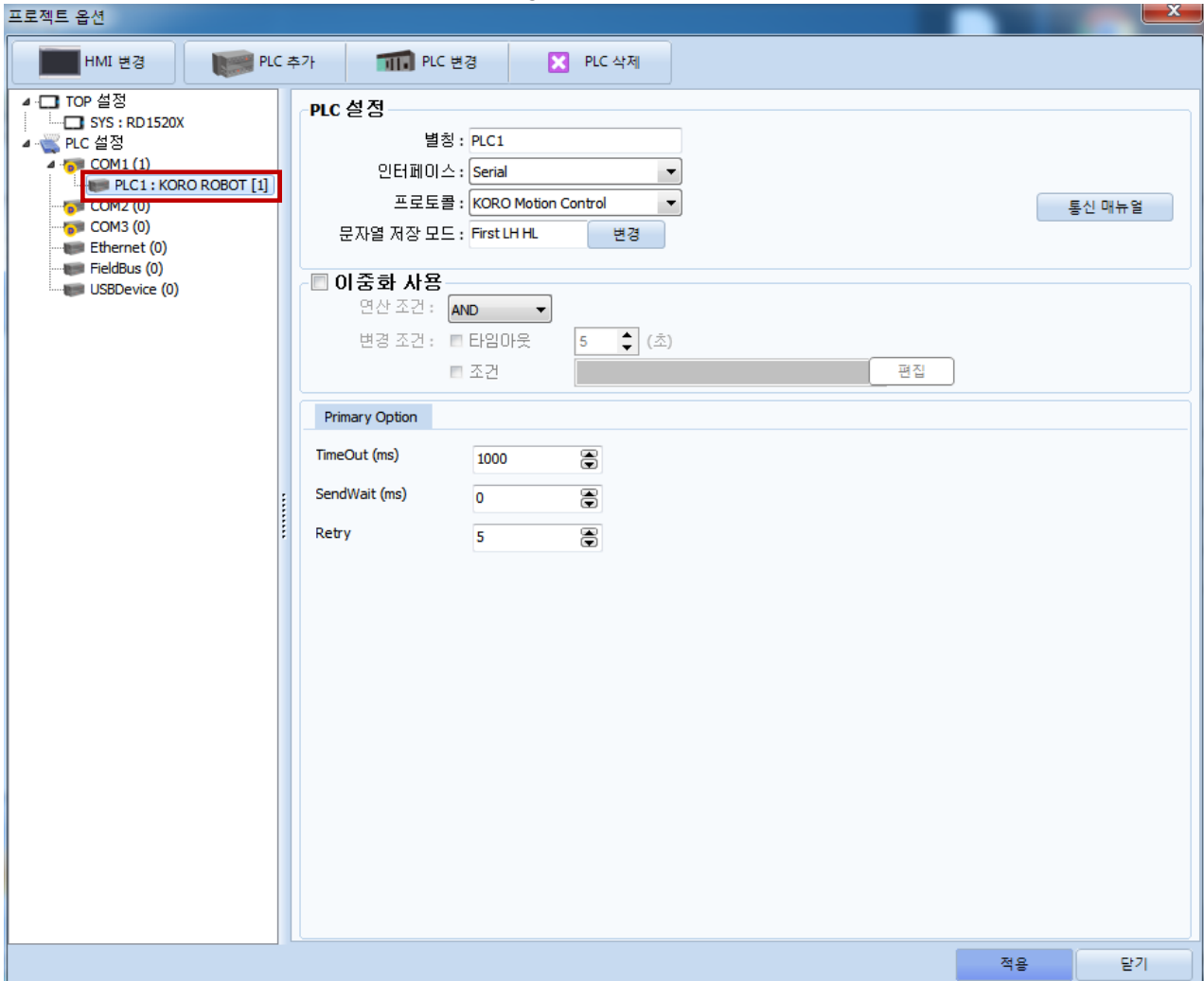
*Programmer port of RS232C는 위에 예제 표와 동일한 값으로 고정입니다.

※ 위의 설정 내용은 본 사에서 권장하는 예제입니다

항 목	설 명
신호 레벨	TOP - 외부 장치 간 시리얼 통신 방식을 선택합니다.
보우레이트	TOP - 외부 장치 간 시리얼 통신 속도를 선택합니다.
데이터 비트	TOP - 외부 장치 간 시리얼 통신 데이터 비트를 선택합니다.
정지 비트	TOP - 외부 장치 간 시리얼 통신 정지 비트를 선택합니다.
패리티 비트	TOP - 외부 장치 간 시리얼 통신 패리티 비트 확인 방식을 선택합니다.

(2) 통신 옵션 설정

- [프로젝트 > 프로젝트 속성 > PLC 설정 > COM > "PLC1 : KORO ROBOT"]
 - KORO ROBOT 통신 드라이버의 옵션을 TOP Design Studio에서 설정합니다.

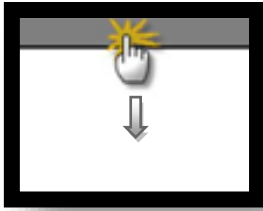


항 목	설 정	비 고
인터페이스	"Serial"를 선택합니다.	"2. 외부 장치 선택" 참고
프로토콜	TOP - 외부 장치 간 통신 프로토콜을 선택합니다.	
TimeOut (ms)	TOP가 외부 장치로부터 응답을 기다리는 시간을 설정합니다.	
SendWait (ms)	TOP가 외부 장치로부터 응답 수신 후 다음 명령어 요청 전송 간에 대기 시간을 설정합니다.	

3.2 TOP 에서 통신 설정

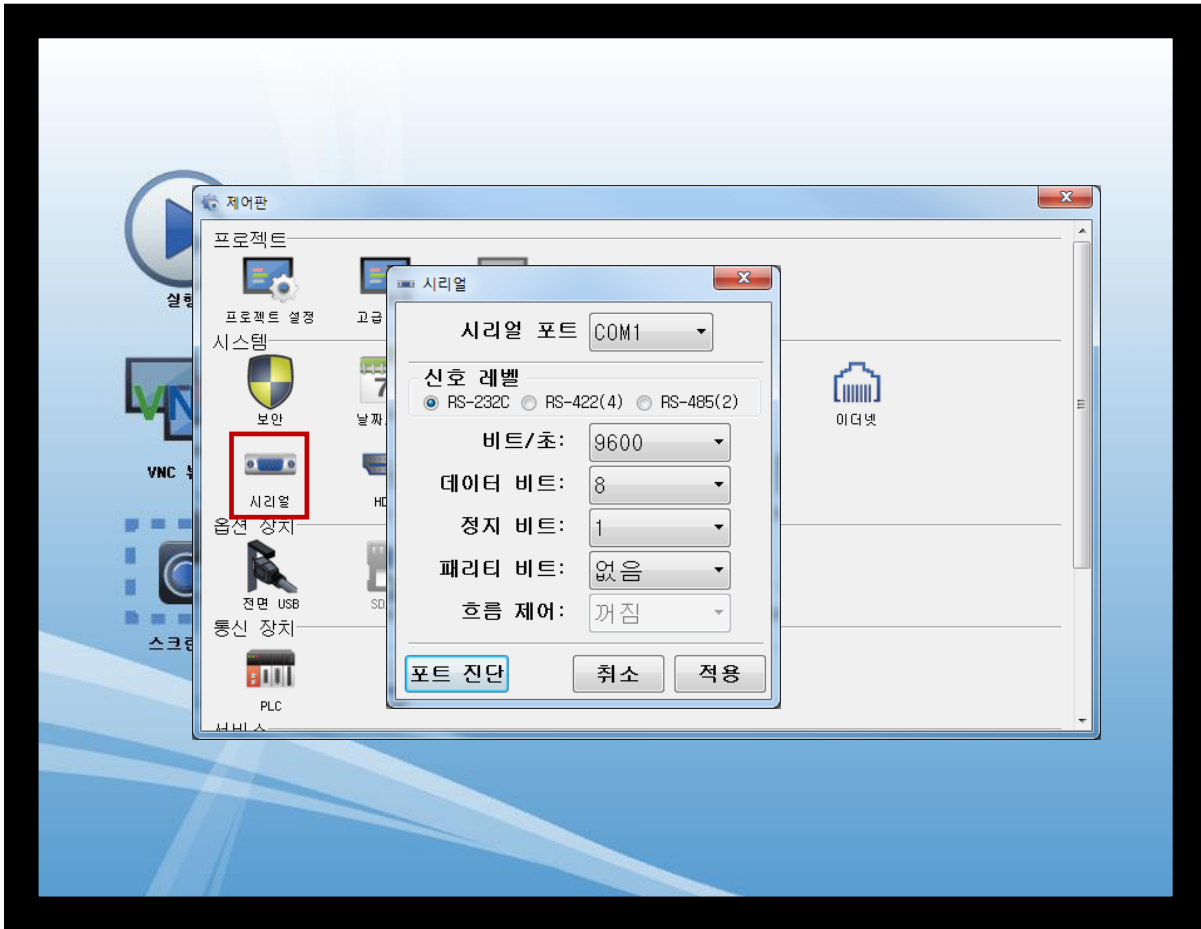
※ “3.1 TOP Design Studio 에서 통신 설정” 항목의 “HMI 설정 사용”을 체크 하지 않은 경우의 설정 방법입니다.

■ TOP 화면 상단을 터치하여 아래로 드래그 합니다. 팝업 창의 “EXIT”를 터치하여 메인 화면으로 이동합니다.



(1) 통신 인터페이스 설정

■ [메인 화면 > 제어판 > 시리얼]



항 목	TOP	외부 장치	비 고
신호 레벨 (포트)	RS232C	RS232C	
보우레이트		9600	고정
데이터 비트		8	고정
정지 비트		1	고정
패리티 비트		없음(NONE)	고정

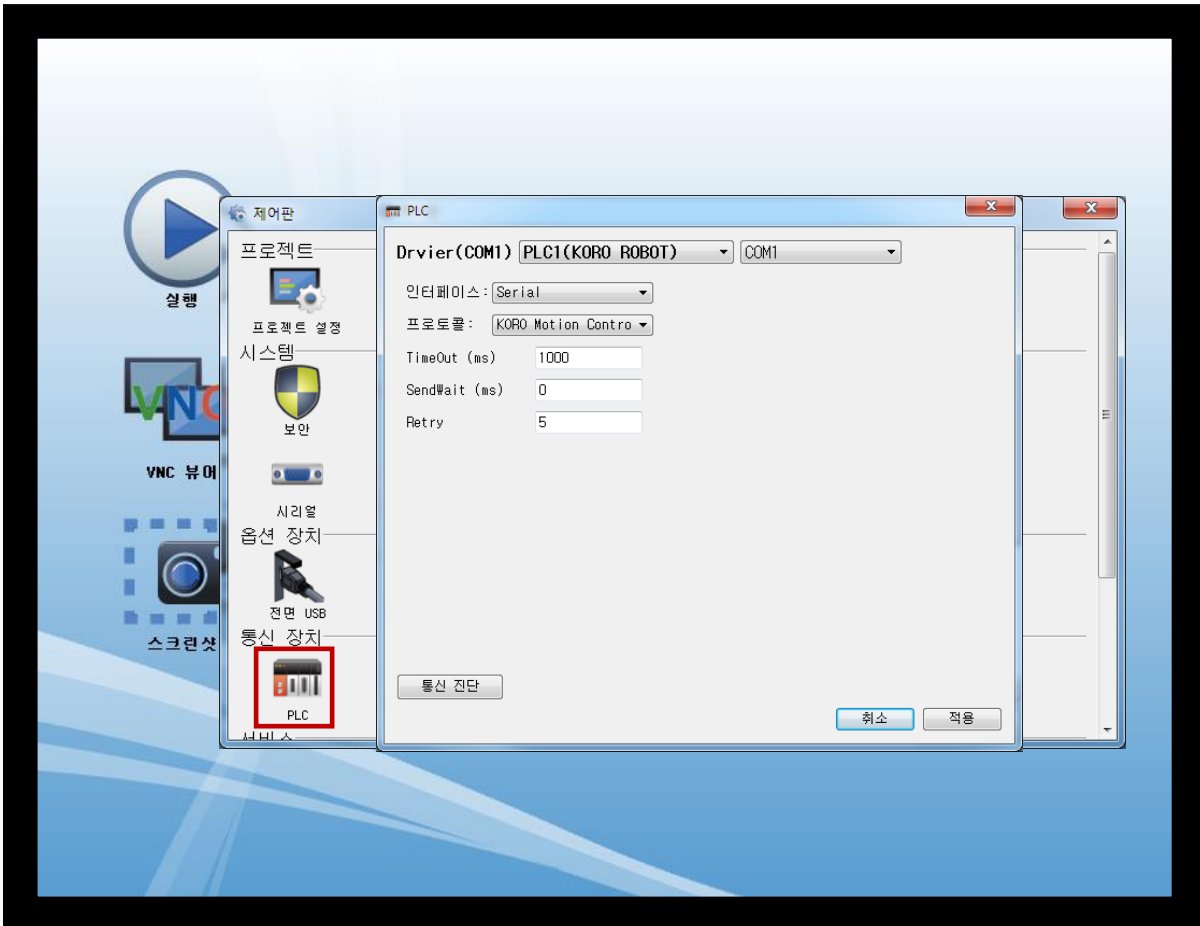
*Programmer port of RS232C는 위에 예제 표와 동일한 값으로 고정입니다.

※ 위의 설정 내용은 본사에서 권장하는 설정 예제입니다.

항 목	설 명
신호 레벨	TOP - 외부 장치 간 시리얼 통신 방식을 선택합니다.
보우레이트	TOP - 외부 장치 간 시리얼 통신 속도를 선택합니다.
데이터 비트	TOP - 외부 장치 간 시리얼 통신 데이터 비트를 선택합니다.
정지 비트	TOP - 외부 장치 간 시리얼 통신 정지 비트를 선택합니다.
패리티 비트	TOP - 외부 장치 간 시리얼 통신 패리티 비트 확인 방식을 선택합니다.

(2) 통신 옵션 설정

■ [메인 화면 > 제어판 > PLC]



항 목	설 정	비 고
인터페이스	TOP - 외부 장치 간 통신 인터페이스를 설정합니다.	"2. 외부 장치 선택" 참고
프로토콜	TOP - 외부 장치 간 통신 프로토콜을 설정합니다.	
TimeOut (ms)	TOP가 외부 장치로부터 응답을 기다리는 시간을 설정합니다.	
SendWait (ms)	TOP가 외부 장치로부터 응답 수신 후 다음 명령어 요청 전송 간에 대기 시간을 설정합니다.	

3.3 통신 진단

■ TOP - 외부 장치 간 인터페이스 설정 상태를 확인

- TOP 화면 상단을 터치하여 아래로 드래그. 팝업 창의 "EXIT"를 터치하여 메인 화면으로 이동한다
- [제어판 > 시리얼] 에서 사용 하고자 하는 COM 포트 설정이 외부 장치의 설정 내용과 같은지 확인한다

■ 포트 통신 이상 유무 진단

- [제어판 > PLC] 에서 "통신 진단"을 터치한다.
- 화면 상에 Diagnostics 다이얼로그 박스가 팝업 되며 진단 상태를 판단한다.

OK	통신 설정 정상
Time Out Error	통신 설정 비정상 - 케이블 및 TOP, 외부 장치의 설정 상태 확인한다. (참조 : 통신 진단 시트)

■ 통신 진단 시트

- 외부 단말기와 통신 연결에 문제가 있을 경우 아래 시트의 설정 내용을 확인 바랍니다.

항목	내용	확인		참 고	
시스템 구성	시스템 연결 방법	OK	NG	1. 시스템 구성	
	접속 케이블 명칭	OK	NG		
TOP	버전 정보	OK	NG	2. 외부 장치 선택 3. 통신 설정	
	사용 포트	OK	NG		
	드라이버 명칭	OK	NG		
	기타 세부 설정 사항	OK	NG		
	상대 국번	프로젝트 설정	OK		NG
		통신 진단	OK		NG
	시리얼 파라미터	전송 속도	OK		NG
		데이터 비트	OK		NG
정지 비트		OK	NG		
패리티 비트		OK	NG		
외부 장치	CPU 명칭	OK	NG	4. 외부 장치 설정	
	통신 포트 명칭(모듈 명)	OK	NG		
	프로토콜(모드)	OK	NG		
	설정 국번	OK	NG		
	기타 세부 설정 사항	OK	NG		
	시리얼 파라미터	전송 속도	OK		NG
		데이터 비트	OK		NG
		정지 비트	OK		NG
패리티 비트		OK	NG		
어드레스 범위 확인	OK	NG	6. 지원 어드레스 (자세한 내용은 PLC 제조사의 매뉴얼을 참고 하시기 바랍니다.)		

4. 외부 장치 설정

제조사 사용자 매뉴얼을 참고하여 외부 장치의 통신 설정을 TOP의 설정 내용과 동일하게 설정하십시오.

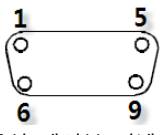

5. 케이블 표

본 Chapter는 TOP와 해당 기기 간 정상 통신을 위한 케이블 다이어그램을 소개 합니다.

(본 절에서 설명되는 케이블 다이어그램은 "KORO TECHNOLOGY"의 권장사항과 다를 수 있습니다)

4.1 케이블 표

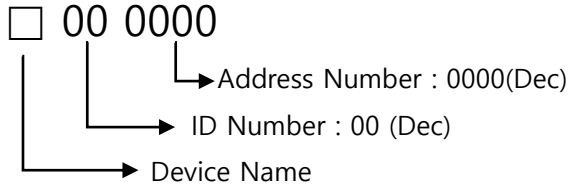
■ RS-232C

COM			케이블 접속	PLC	
핀 배열*주1)	신호명	핀번호		신호명	
 <p>통신 케이블 커넥터 전면 기준, D-SUB 9 Pin male(수, 블록)</p>	CD	1		RD	
	RD	2		SD	
	SD	3		DTR	
		DTR	4		SG
		SG	5		
		DSR	6		
		RTS	7		
		CTS	8		
			9		

6. 지원 어드레스

TOP에서 사용 가능한 디바이스는 아래와 같습니다.

CPU 모듈 시리즈/타입에 따라 디바이스 범위(어드레스) 차이가 있을 수 있습니다. TOP 시리즈는 외부 장치 시리즈가 사용하는 최대 어드레스 범위를 지원합니다. 사용하고자 하는 장치가 지원하는 어드레스 범위를 벗어 나지 않도록 각 CPU 모듈 사용자 매뉴얼을 참조/주의 하십시오.



Device	Bit Address	Word Address	SIZE	R/W	설명
A	0000.00 ~ 9999.15	0000 ~ 9999	16Bit	R/W	가감 속도
C	0000.00 ~ 9999.15	0000 ~ 9999	16Bit	R	발생된 예러 상태 표시 Address: 0~7 0: TXT 1: EMG 2: ESC 3: HOM 4: CW 5: CCW 6: ALM 7: RUN
D	0000.00 ~ 9999.31	0000 ~ 9999	32Bit	W	이동 펄스 수
F	0000.00 ~ 9999.15	0000 ~ 9999	16Bit	R/W	초기 속도
G	0000.00 ~ 9999.15	0000 ~ 9999	16Bit	W	실행
H	0000.00 ~ 9999.15	0000 ~ 9999	16Bit	W	원점위치 실행
HZ	0000.00 ~ 9999.15	0000 ~ 9999	16Bit	W	Z상을 이용한 원점위치 실행
HA	0000.00 ~ 9999.15	0000 ~ 9999	16Bit	R/W	원점 실행시 사용할 가속도 값 설정
HAA	0000.00 ~ 9999.15	0000 ~ 9999	16Bit	R/W	원점 실행시 사용할 가속도 값(Final) 설정
HD	0000.00 ~ 9999.15	0000 ~ 9999	16Bit	R/W	원점 실행시 사용할 거리값 설정
H1V	0000.00 ~ 9999.15	0000 ~ 9999	16Bit	R/W	원점 실행시 사용할 속도값1 설정
H2V	0000.00 ~ 9999.15	0000 ~ 9999	16Bit	R/W	원점 실행시 사용할 속도값2 설정
H3V	0000.00 ~ 9999.15	0000 ~ 9999	16Bit	R/W	원점 실행시 사용할 속도값3 설정
I	0000.00 ~ 9999.31	0000 ~ 9999	32Bit	R	센션와 general input의 입력 상태 표시 Address: 0~7 0: INPUT X 1: INPUT Y 2: JOG CW 3: JOG CCW 4: HOME 5: CW LIMIT 6: CCW LIMIT 7: EMERGENCY 8: S-READY 9: S-ALARM 10: S-INPOS
M	0000.00 ~ 9999.15	0000 ~ 9999	16Bit	R/W	모터 설정
N	0000.00 ~ 9999.31	0000 ~ 9999	32Bit	R/W	변수를 지정
P	0000.00 ~ 9999.31	0000 ~ 9999	32Bit	R	현재의 위치값을 표시
S	0000.00 ~ 9999.15	0000 ~ 9999	16Bit	W	Motor를 정지
SV	0000.00 ~ 9999.15	0000 ~ 9999	16Bit	R/W	실행 데이터 저장
V	0000.00 ~ 9999.31	0000 ~ 9999	32Bit	R/W	속도
ZZ	0000.00 ~ 9999.15	0000 ~ 9999	16Bit	W	현위치 0 설정