



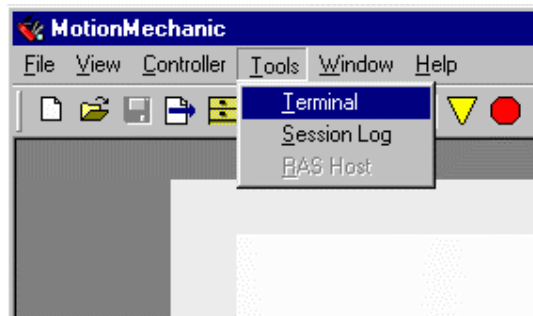
RPS - Motion Mechanic Files Laden

LET OP: Het ter beschikking stellen van dit document betekent geenszins dat "Multicam Inc", of "Ketele NV" enige verantwoordelijkheid dragen voor problemen die rechtstreeks of onrechtstreeks zouden kunnen ontstaan door het wijzigen van variabelen, of door het herladen van firmware, of kortweg door het gebruik van "Motion Mechanic". Dit document is enkel bedoeld als hulp, om meer inzicht te krijgen in de werking van de Multicam machines. Dient u bepaalde gegevens in uw machine te wijzigen, neem dan steeds contact op met uw leverancier.

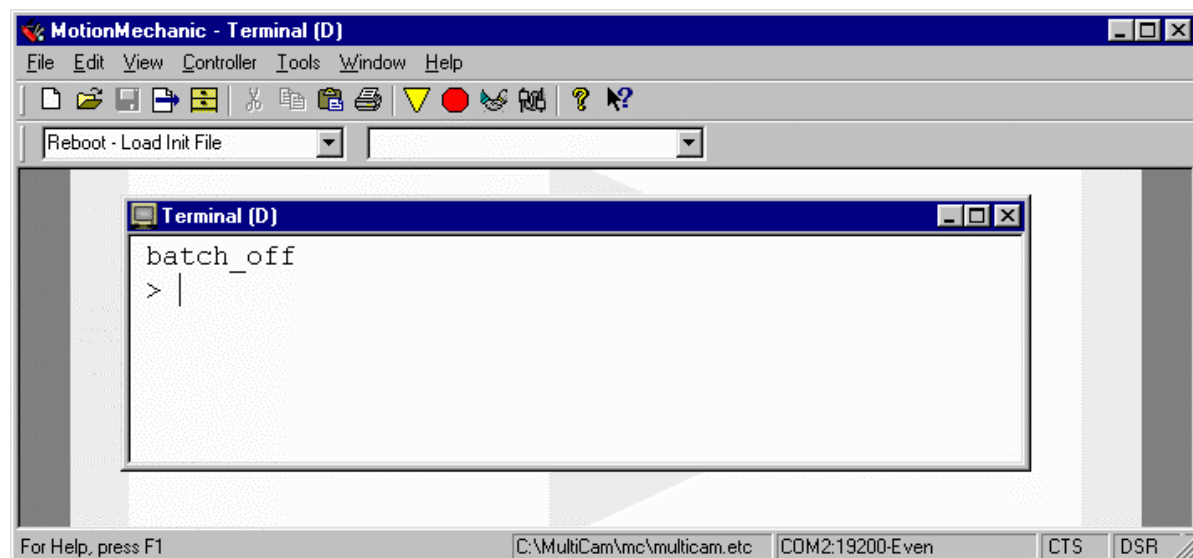
Dit document beschrijft hoe firmware, init bestanden en machine parameters, alsook andere speciale bestanden geladen worden in de H971 controle kaart van een Multicam freessysteem. Nota: Sinds begin 2001 worden kaarten van de J generatie gebruikt, nochtans blijft de werkwijze dezelfde.

RPS, afkorting van Router Productivity Suite, is het bewegings controle programma van MultiCam. Dit programma moet correct geïnstalleerd zijn op uw PC of "Motion Mechanic" zal niet juist werken. Gelieve eventueel de documentatie te lezen betreffende het installeren van RPS software, indien deze zich niet op uw PC bevindt. Overtuig u ervan via het Machine tool icoon in Control Panel dat de compoort correct ingesteld is, dat de baud snelheid 19200 Baud bedraagt en dat de pariteit Even is.

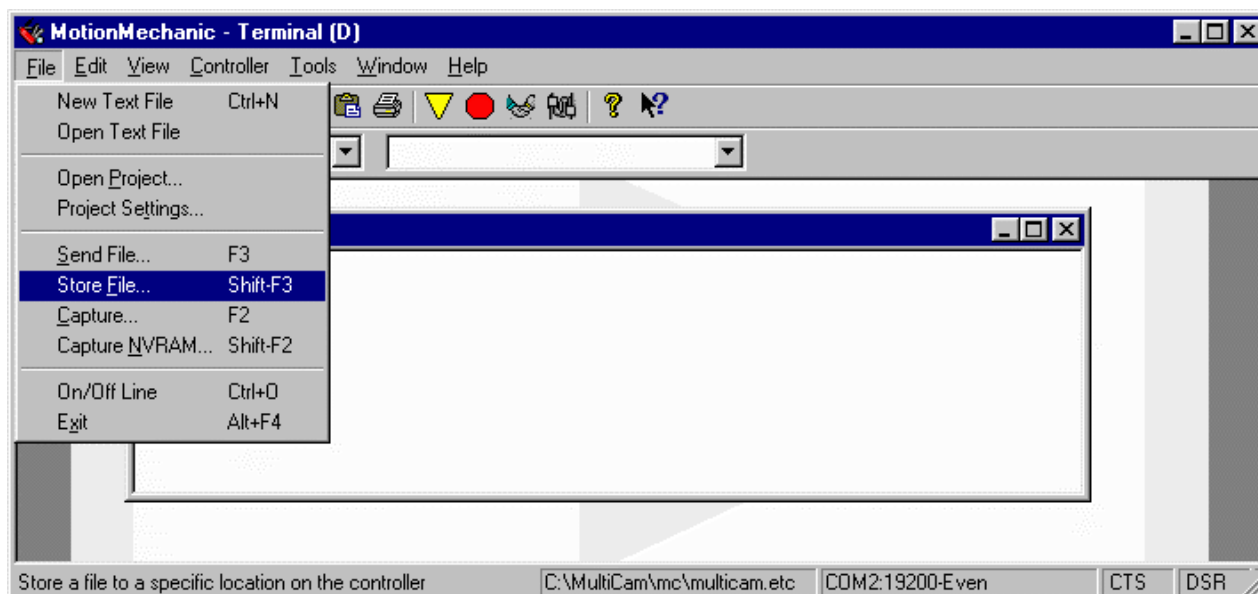
1. Start \ MultiCam \ Motion Mechanic.
2. Klik op het menu Tools, dan op Terminal.



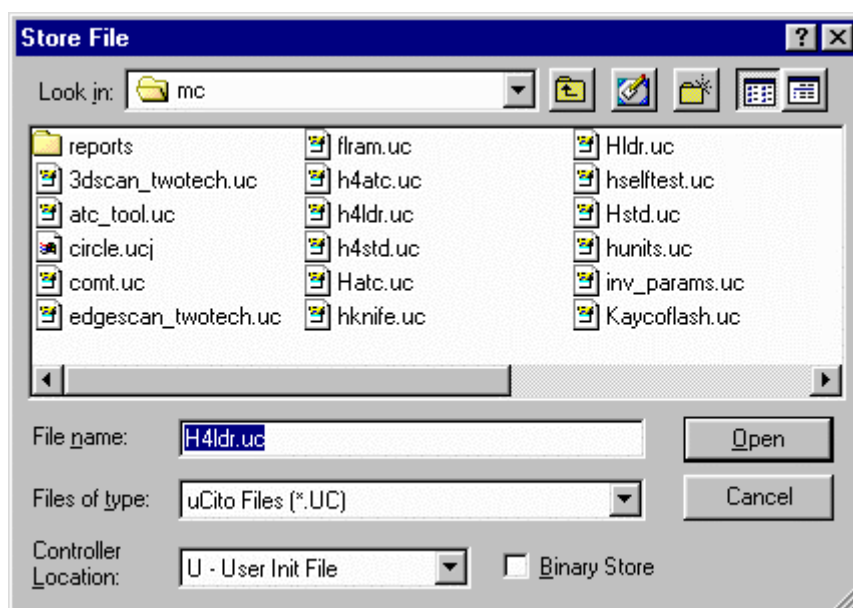
Druk de F9 toets om het 'groter dan' symbol te krijgen (>) en controleer de communicatie. Ofwel selecteert u bovenaan in het venster "reboot – don't load init file" + [Enter]



Kies FileStore_File in het pull down menu, of druk Shift en F3.



Dit zal het "Store File" venster laden. Vanuit dit venster zal u firmware en alle init bestanden kunnen laden.



De "controller location" instelling is zeer belangrijk. De controller location bepaalt waar elk bestand zich zal bevinden. Elk bestandstype heeft een specifieke plaats waar het bewaard dient te worden. Elk bestandstype heeft een specifiek plaats volgens de volgende tabel. Zorg ervoor dat u steeds de "controller location" instelt vooraleer een bestand te kiezen.

Controller Location	Bestandsnaam - Type bestand
U - User Init File	H4LDR.UC - Loader File
P - Machine Parameters	FLRAM.UC – Het flash ram bestand voor een welbepaalde machine
F - Firmware	HTK###.BIN - Firmware bestand
1- Self Test File	HSELFTEST.UC – H Board Self Test File
2 - File Location 2	H4STD.UC - Standaard Init bestand. H4ATC.UC – Init bestand voor gereedschaps wisselaars
5 - File Location 5	Inv_Params - Inverter Parameters bestand
6 - File Location 6	Speciale Module Init Files
7 - File Location 7	Speciale Module Init Files
8 - File Location 8	Speciale Module Init Files

Na het kiezen van de “location” en het juiste bestand klikt u op de "Open" knop. Daardoor zal het gekozen bestand op de opgegeven plaats bewaard worden. Een status balk zal onderaan in het terminal scherm zichtbaar worden. Deze status balk geeft het verloop van de bestands-transfert aan.

Nota(1): File Location 2 zal ofwel H4STD.UC ofwel H4ATC.UC bewaren. **** U kan niet beiden tegelijkertijd bewaren. ****

Nota(2): De extensie voor init bestanden is .UC, de extensie voor firmware bestanden is .BIN

Nota(3): Wanneer Firmware geladen wordt of een U-User Init bestand zal de controller automatisch heropstarten wanneer het bewaren in de sturing klaar is.

Nota(4): Het machine parameters bestand (FLRAM.UC) kan geladen worden door F3 te drukken, een bestand te kiezen, en dan op de “Open” knop te klikken. Dit is soms de te verkiezen weg omdat dan bij het sturen van ongeldige parameters onmiddellijk foutboodschappen afgebeeld worden.