モーションコントローラエンジニアリング環境 “ MT Developer2 ”

松本英彦*
末松圭司**

Engineering Environment “ MT Developer2 ” for Motion Controllers

Hidehiko Matsumoto, Keiji Suematsu

要　旨

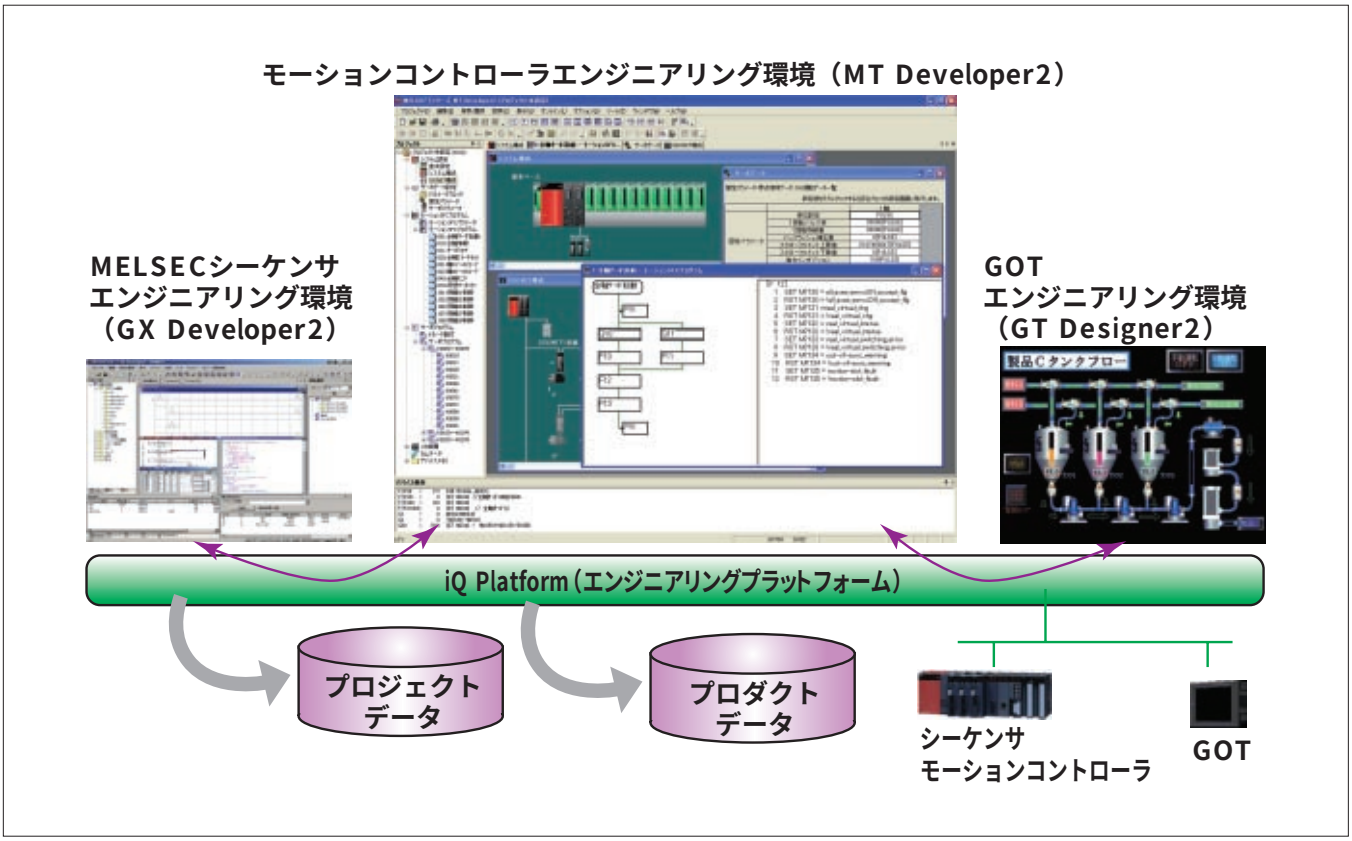
サーボ駆動による各種産業機械の制御を行うモーションコントローラは，機械の高機能化・高性能化に伴い重要性と用途を拡大してきている。

一方，モーションコントローラが使用される各種産業機械では，シーケンサ，サーボ，表示器(GOT)等の各種FA機器も同時に使用されており，これらのプログラム開発，立ち上げ調整に大きな工数が割かれているのが現状である。これら工数を削減することがユーザーにとっての重要課題となっている。

また，これらのFA機器には，それぞれのプログラミングやパラメータ設定，立ち上げ支援のためのエンジニアリング環境が必要である。これらのエンジニアリング環境が連携して効率よく装置の立ち上げを行えることが，装置のソフトウェア開発効率の面での大きな課題となってきている。

この要求にこたえるため，“ iQ Platform ”対応のモーションコントローラプログラミングソフトウェア“ MT Developer2 ”を開発した。MT Developer2では，シーケンサエンジニアリング環境やGOTエンジニアリング環境との連携を実現し，システムとしてのトータルなソフトウェア開発効率を図ることを可能とした。

また，MELSECシーケンサプログラミングソフトウェアとのシームレスなエンジニアリング環境を提供し，プロジェクトデータの一元管理やソフトウェア間連携，共通データ連携を実現している。



統合エンジニアリング環境

統合エンジニアリング環境はiQ Platform（エンジニアリングプラットフォーム）をベースにした開発ソフトウェア群によって構成されている。開発ソフトウェア群には本稿で述べるモーションコントローラプログラミングソフトウェアである“ MT Developer2 ”をはじめとして，MELSECシーケンサプログラミングソフトウェアである“ GX Developer2 ”，GOT作画ソフトウェアである“ GT Designer2 ”などがある。

*名古屋製作所　**三菱電機エンジニアリング㈱