

# WebAccess/CNC



R-J3iB/R-30iA/R-30iB

# STEP 0: 確認已安裝 WebAccess/CNC

## V2.0.12 之後的版本

在 WebAccess/CNC V2.0.12 之後安裝的版本 在 CNC Explorer 的 driver 設定時會出現 FANUC Robot 的 TCP/IP 連線設定選項如下

設備選擇：  
FANUC Robot

FANUC Robot 設定

設備名稱  
FROBOT01

IP  
192.168.1.1

Table1 Refresh (Ms)  
1000

Table2 Refresh (Ms)  
5000

IO Refresh (Ms)  
1000

加入

搜尋列表

<input type="checkbox"/> 設備名稱	IP	Table1 Refre...	Table2 Refre...	IO Refresh (...)
<input type="checkbox"/> FROBOT01	192.168.1.1	1000	5000	1000

<< < 1 > >>

顯示第 1 筆到第 1 筆，共有 1 筆

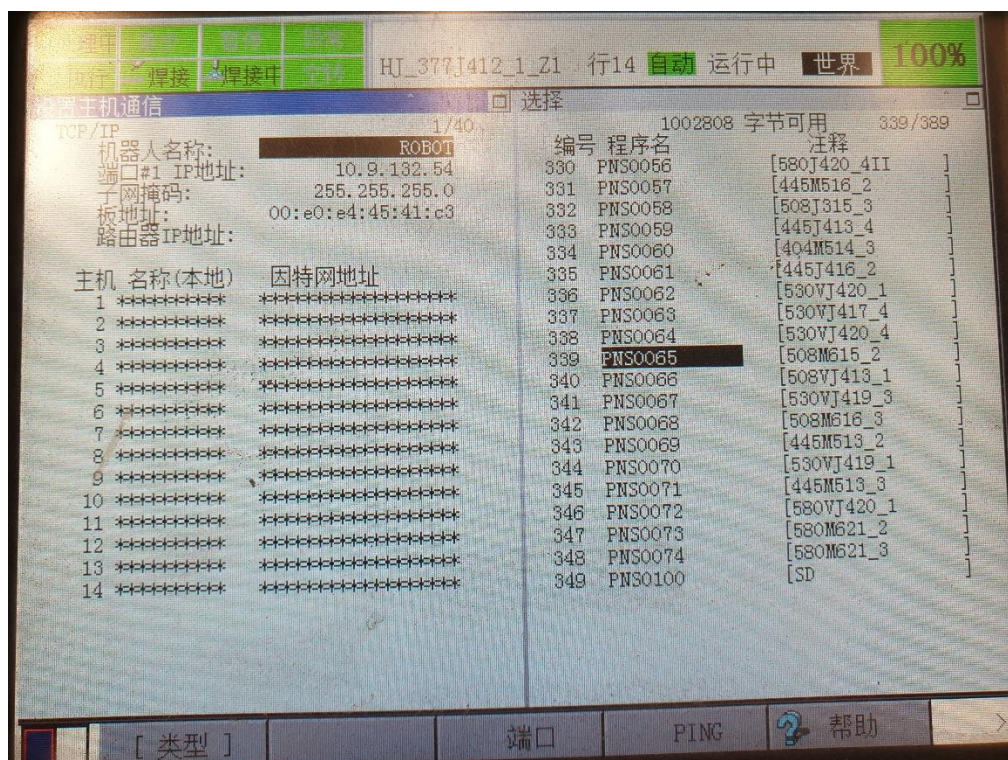
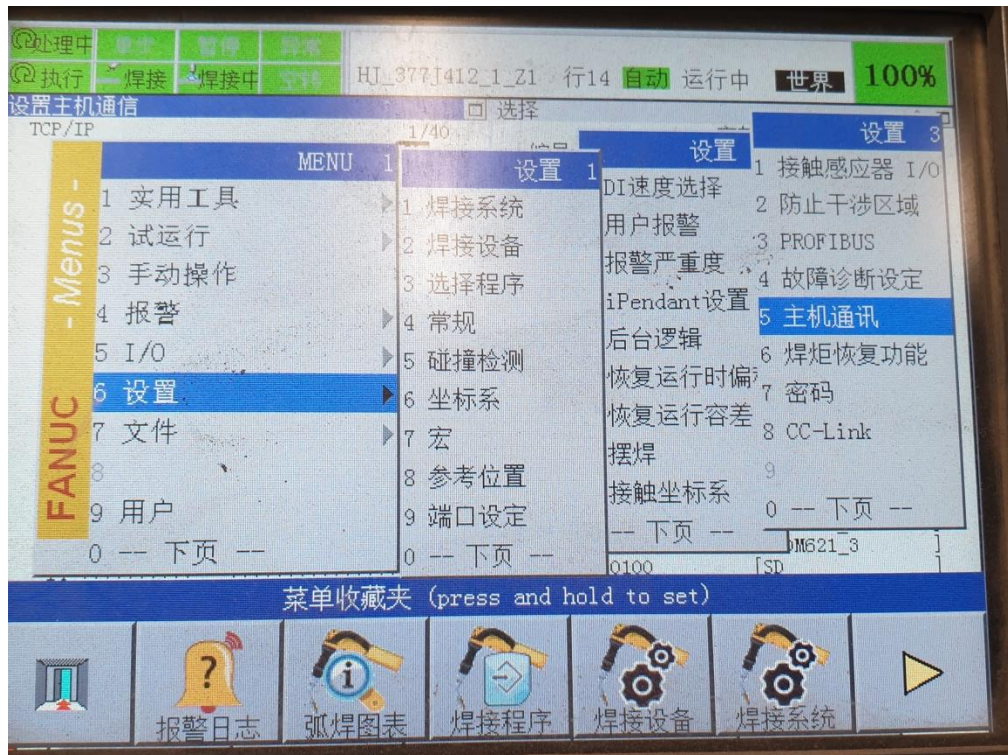
刪除

< 上一步 下一步 >

使用者可以設定 Robot 的 IP 地址, 並可依據所需要的採集需求分別設置預設的 Table1, Table2 及 I/O 的採樣週期(單位為 ms, 建議大於 200ms).

# STEP 1: Ethernet IP Setting

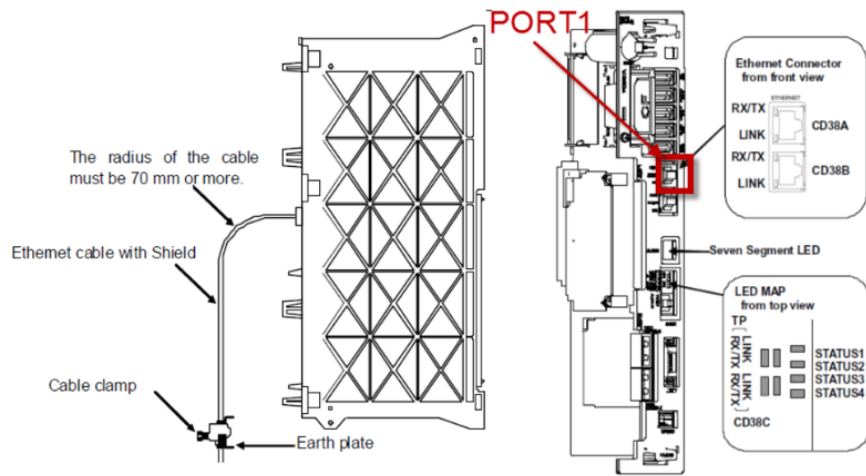
- /設置/主機通訊



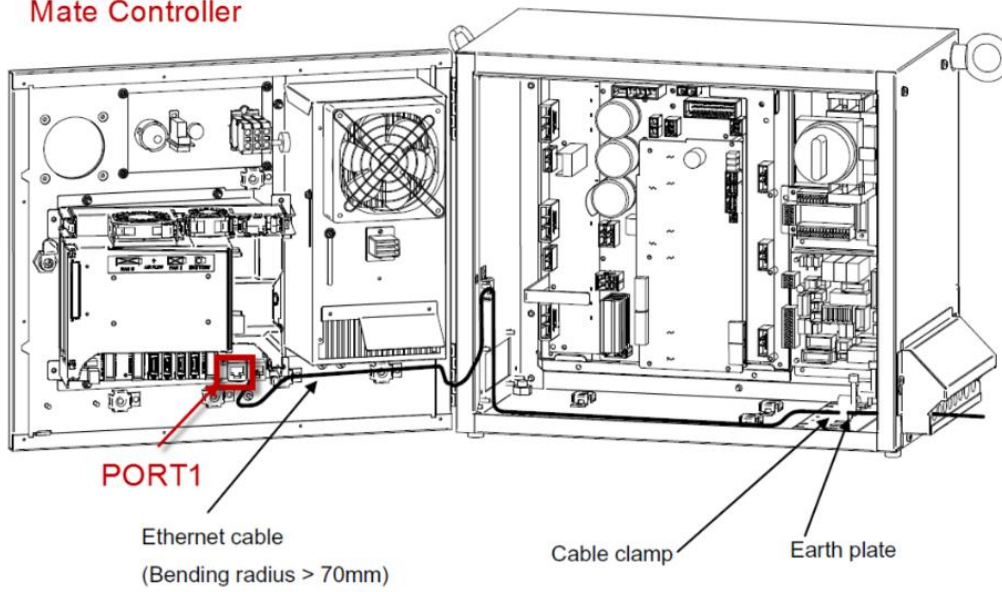
設置連網所需參數 IP 地址及子網路遮罩

請確認控制器背面的 RJ45 的網線是否正確連接

### A-Cabinet



### Mate Controller




## STEP 2: Fanuc Robot 網路連線測試

- 先使用 Ping 工具測試連線 Robot 是否正常

ping IP address

EX: ping 192.168.0.1



```
命令提示字元
Microsoft Windows [版本 10.0.18363.1440]
(c) 2019 Microsoft Corporation. 著作權所有，並保留一切權利。
C:\Users\Neal.Chen>ping 192.168.0.1
```



# STEP 3: CNC Explorer 設定

執行 CNC Explorer

CNC Driver 選擇 FANUC Robot 設定

設備選擇：  
FANUC Robot

---

FANUC Robot 設定

設備名稱  
FROBOT01

IP  
192.168.1.1

Table1 Refresh (Ms)  
1000

Table2 Refresh (Ms)  
5000

IO Refresh (Ms)  
1000

加入

搜尋列表

<input type="checkbox"/> 設備名稱	IP	Table1 Refre...	Table2 Refre...	IO Refresh (...)
<input type="checkbox"/> FROBOT01	192.168.1.1	1000	5000	1000

<< < 1 > >>

顯示第 1 筆到第 1 筆，共有 1 筆

刪除

< 上一步 下一步 >

可以參考 WebAccess CNC 的使用手冊自行增加或刪除測點配合實際需求