

E-Position



自動ステージを自在に位置決め(ポジショニング)できるノンプログラムのポジションソフトです。

Excelを使用してあらかじめティーチング操作や数値入力により移動目標位置を登録し、連続自動運転やボタン操作によるステップ運転がおこなえます。

- 実際に自動ステージを移動させて目標位置をExcelに登録することができるティーチング機能搭載。
- 使用する当社自動ステージ名、コントローラ名、目標位置を登録したExcelファイルを選択するだけの簡単設定。
- 自動ステージに搭載した対象物の θz 傾きの補正機能付。

仕様

適用機種(自動ステージ)	当社ポジションコントローラおよび自動ステージ
インタフェイス	ポジションコントローラ CP-500 : USB/RS232C ポジションコントローラ CP-310 : USB
適用パソコンおよび環境	Windows98SE、WindowsME、WindowsXP Excel97以上(全てのパソコンで動作保証するものではありません)
最大登録機器数	ポジションコントローラを2台まで登録できます。 最大制御軸数:6軸
ポジションング方法	手動操作 自動ステージを手動キー操作や設定移動量送りで位置決めできます。 ◇4段階の速度設定されたボタンで操作 ◇指定移動量を入力して操作 現在位置の座標クリアや原点復帰操作
	観察位置の登録 Excelダイレクトティーチング あらかじめ、観察位置をExcelに登録します。 ◇実際の観察箇所位置合わせしながら座標値をExcelに取得できます。 ◇Excelに観察位置座標を数値入力できます。
	Excelポジション・ステップ操作 あらかじめ、観察位置を登録したExcelファイルを指定して操作します。 ◇行順に連続運転(各位置でのウエイトはセルに時間指定可能) ◇一行ごとにボタン操作で移動 ◇指定行を入力してその行の座標位置へ移動
価格(税抜き)	¥39,800

付属ソフト

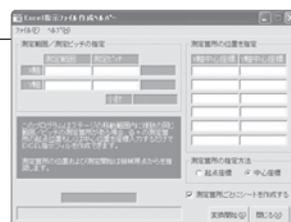
便利なツールも用意しています

『Excel指示ファイル作成ツール』

格子状に自動観察したい場合には、範囲とピッチを入力すればExcelに自動変換できます。

また、その観察エリアを複数の箇所でおこないたい場合も中心座標の入力だけで変換できます。

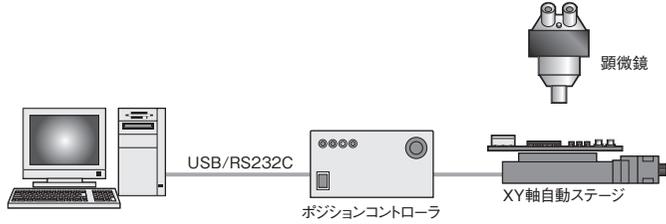
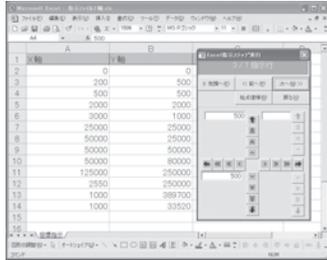
例えば、ウエハのチップ抜き取り観察などの位置登録が簡単におこなえます。



システム構成

E-Positionシステム例 E-Positionは拡大観察などの多点位置決めに便利なソフトです

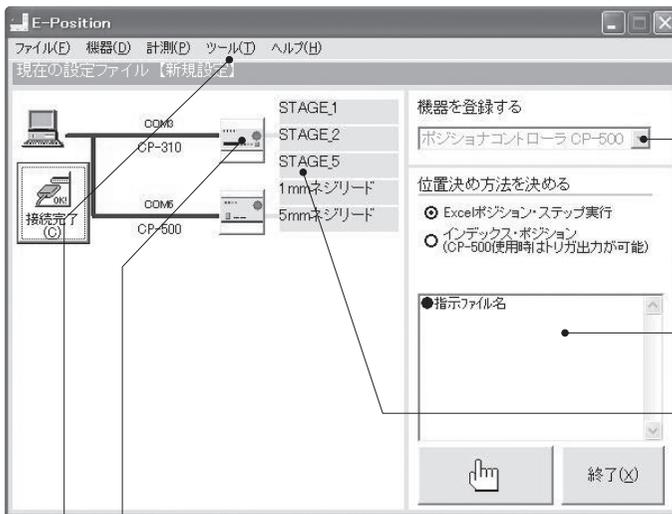
Excelで 位置決め



- 観察位置をExcelに直接テーチングや座標値入力
- ワークの傾き (θ_z) をソフトで自動補正
- Excelの行順に移動やアクティブセルへ一発移動

各部名称/機能

■メイン画面



機器の新規登録

目標位置を登録した
Excel指示ファイル名

自動ステージの機種選定
だけの簡単登録



ポジションコントローラの設定

自動ステージの機種選定だけで推奨設定が登録されます。また、用途に応じて4段階速度の変更や移動分解能(ドライバの分割数)などの詳細設定も自由自在です。

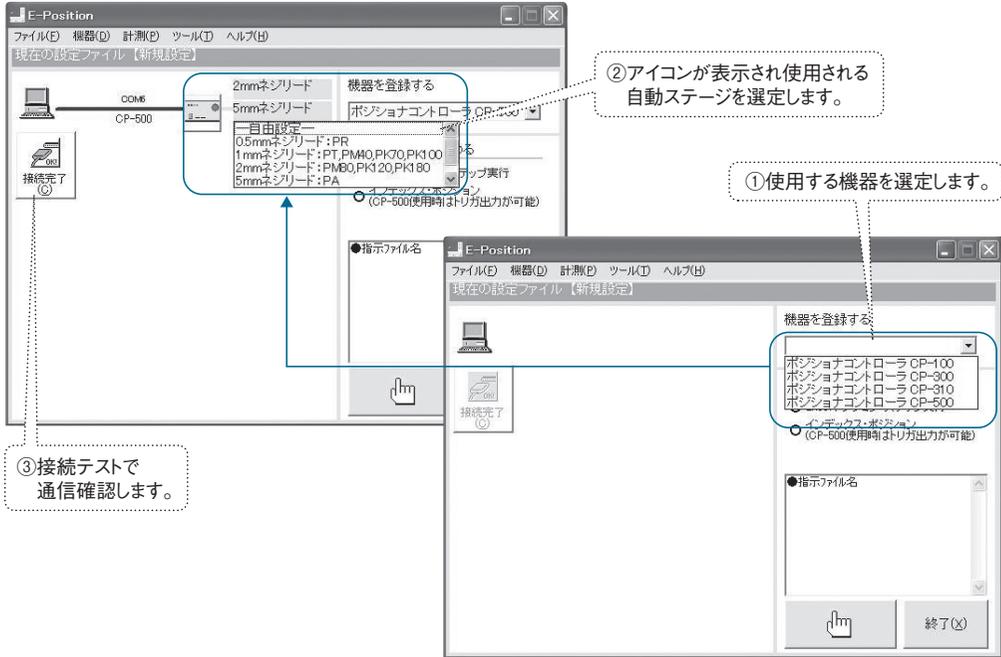
- 自動ステージ
ガイダンス
- ACサーボ
モータステージ
- X軸
- XY軸
- Z軸
- シャフト
モータステージ
- X軸
- ステッピング
モータステージ
- X軸
- XY軸
- Z軸
- 回転スイベル
- コントローラ
ドライバ/ケーブル
- CP-500
- CP-310
- CA-800
- CD
- ドライバ
- ケーブル
- 3次元形状
測定システム
- LAF-3D
- MAP-3D
- 精密卓上型
3軸ロボット
- RAP3
- カスタム
計測システム
- 厚み
測定システム
- 液晶視野角
評価システム
- E-Measure
- E-Position
- お問い合わせ

E-Position

登録/設定方法

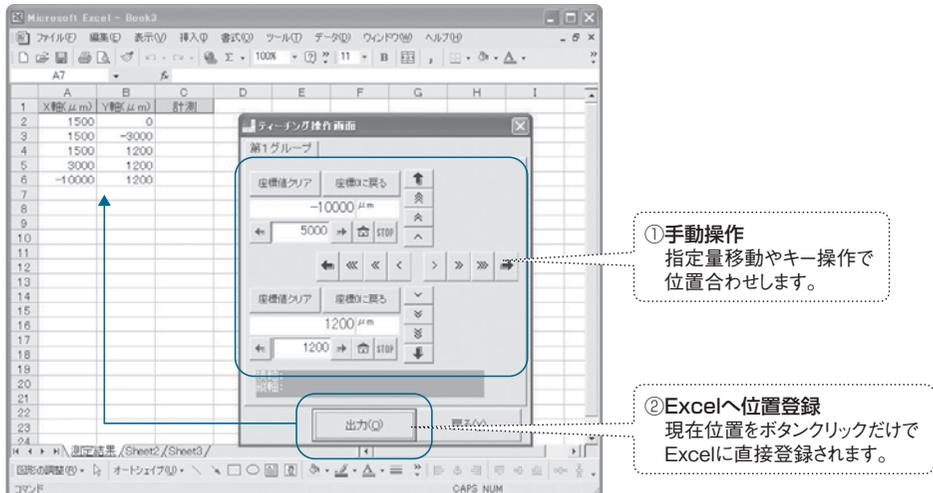
Step 1 使用機器の登録

ポジションコントローラや自動ステージは簡単に登録・設定できます。



Step 2 測定位置の登録

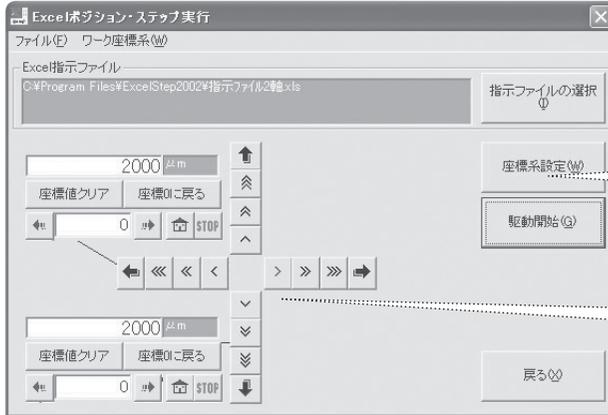
Excelにテーチャング(下図)または座標値入力で測定したい位置を登録します。



自動ステージ ガイドランス
ACサーボ モータステージ
X軸
XY軸
Z軸
シャフト モータステージ
X軸
ステッピング モータステージ
X軸
XY軸
Z軸
回転スィベル
コントローラ ドライバ/ケーブル
CP-500
CP-310
CA-800
CD
ドライバ
ケーブル
3次元形状 測定システム
LAF-3D
MAP-3D
精密卓上型 3軸ロボット
RAP3
カスタム 計測システム
厚み 測定システム
液晶視野角 評価システム
E-Measure
E-Position
お問い合わせ

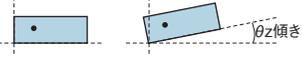
Step 3 移動操作方法

◇ 手動操作



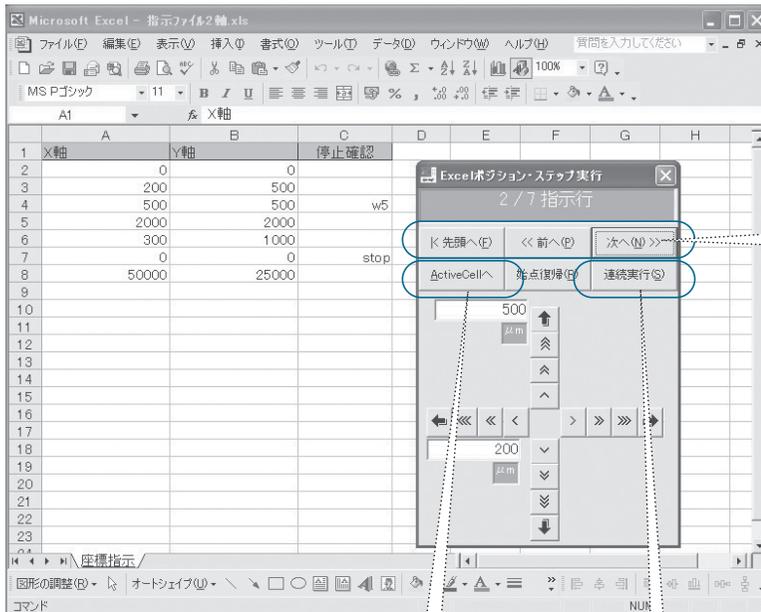
対象物のθz傾きをソフト補正できます。

X軸:1000μm、Y軸500μmの目標位置へ移動する場合、例えば、対象物が1.1°傾いていると認識できれば、X軸:989.8μm、Y軸:519.9μmへ自動位置補正してポジショニングできます。



自動ステージを手動キー操作や設定移動量送りで位置決めできます。

◇ Excelポジション・ステップ操作



このボタン操作により、Excelの各行に指定された位置へ順次移動することができます。また、1行毎に位置を戻すこともできます。

Excelのセルにカーソルを合わせてこのボタン操作をおこなうとその行に登録された位置へ移動できます。

連続実行ボタンでExcelセルに指定された位置へ1行ごとに順次移動します。最終行にウエイト時間と一時停止を指定できます。W15 :15秒停止します。STOP :ボタン操作で連続実行を再開します。