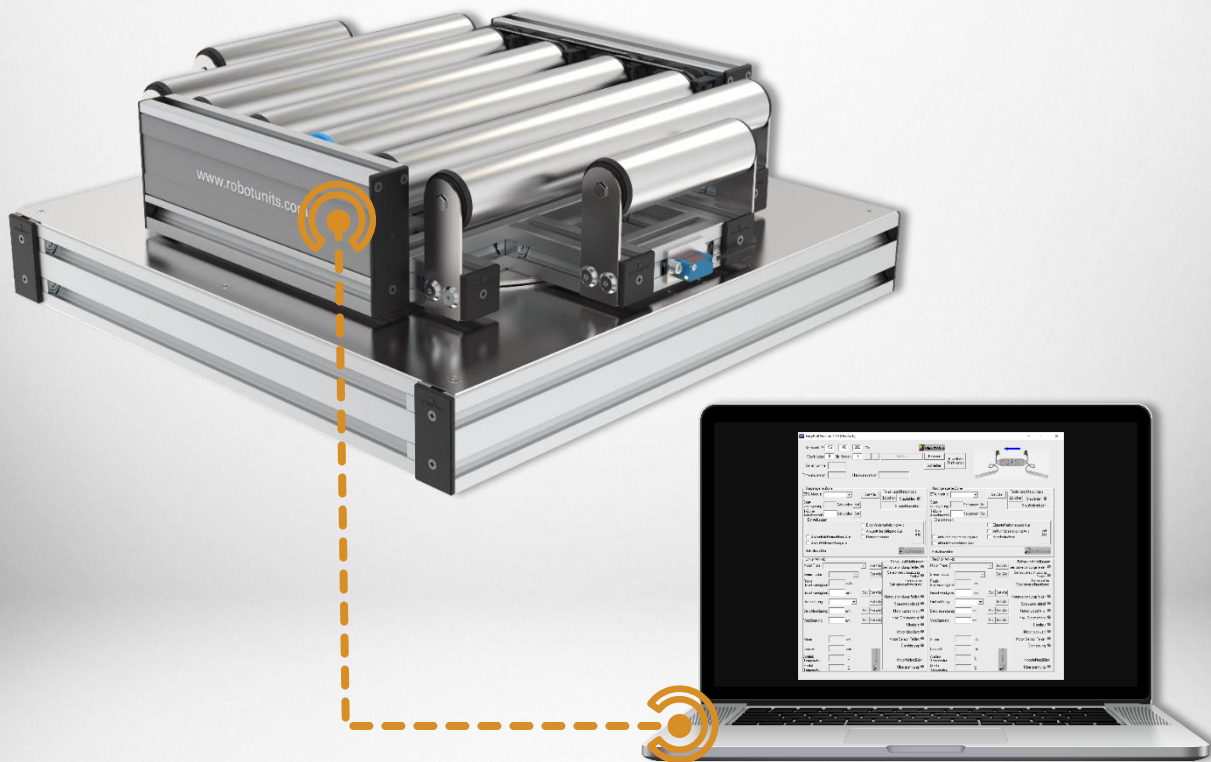


DREHEINHEIT KONFIGURATION



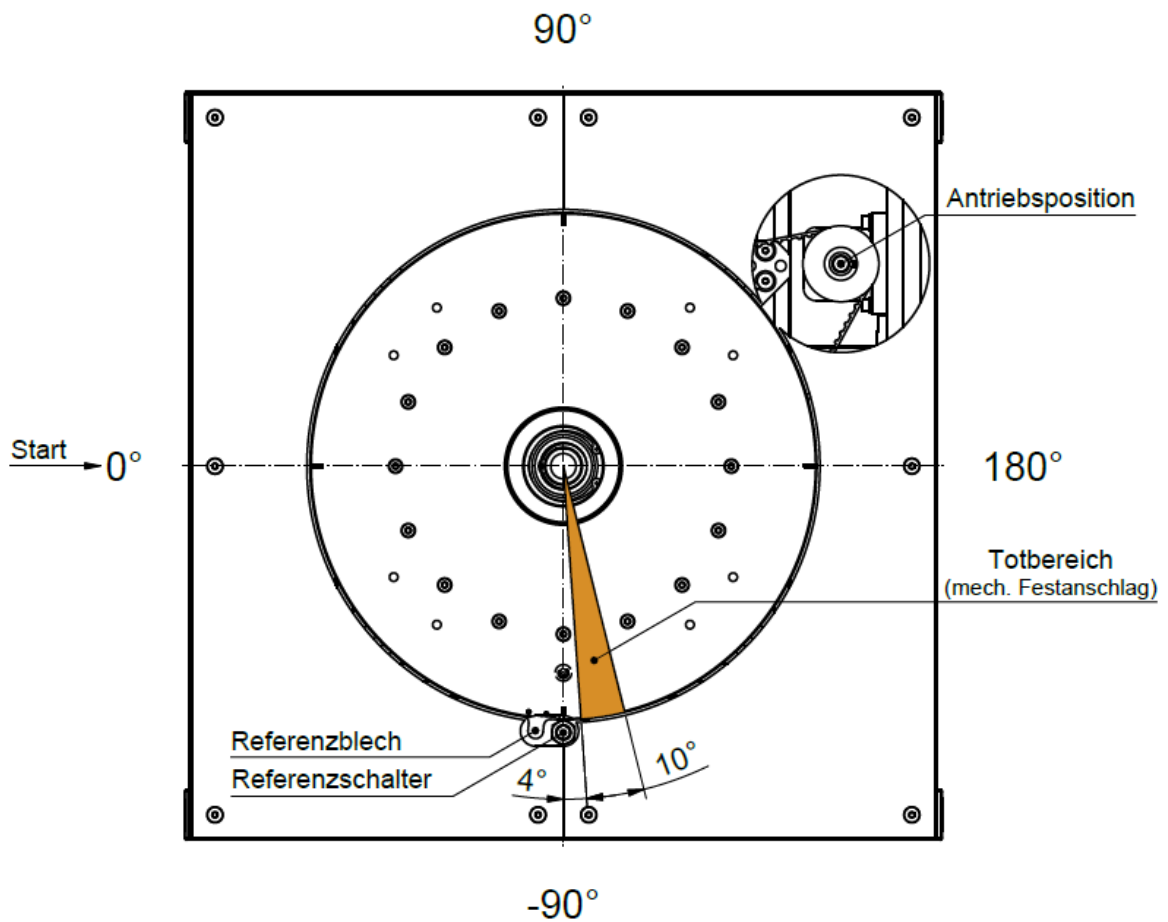
Inhaltsverzeichnis

1. Vorbereitung.....	2
2. Konfiguration.....	3

1. Vorbereitung

Die Dreheinheit ist wie folgt zu verkabeln:

Linker Antrieb:	Rollenförderer
Rechter Antrieb:	Drehbewegung
Linker Sensor 1:	Kontrollsensoren 1 (nahe Motorrolle)
Linker Sensor 2:	Kontrollsensoren 2
Rechter Sensor 1:	Zonensensoren
Rechter Sensor 2:	Referenzschalter



Konfigurationen

- Fördern links
- Fördern rechts
- Fördern links gewendet
- Fördern rechts gewendet

2. Konfiguration

- 1) Förderstrecke inkl. Transfereinheit mit EasyRoll konfigurieren.
(siehe CONVEYLINX Ai2 AUTOKONFIGURATION)
- 2) Controller der Dreheinheit auf „SPS I/O Modus“ stellen.
(Erweiterte Funktionen -> Reiter „Verbindungen“) und alle Motoren und Ausgänge abschalten

Erweiterte Funktionen
✕

192.168.21.21 - + Einlesen

Besondere Dienste
Funktion Pin 2
Flex Zone
Sensoren
Erweiterungen

Vorausschau & Einstellung
Upgrade
Verbindungen
Netzwerk Einstellungen

Knoten #


IP Adresse:

Subnetzmaske:

Vorgelegen

Knoten #

IP Adresse:



Nachgelegen

Knoten #

IP Adresse:

SPS I/O Modus

SPS I/O Modus

Öffnen/Schließen Sensor

links rechts

Blockierung SPS Modus

Motor und Ausgänge bei Trennung von SPS

SPS Programm: ...

SPS Programm lösche

Verbindungen zurückse

Hardware gesteuert

Alle anwenden

Anwenden

- 3) Datei „PLCDATA_Modul_I_drehen.bin“ unter SPS Programm hochladen, anwenden und das Fenster schließen:

Erweiterte Funktionen

192.168.21.21 2 3 - + Einlesen

Besondere Dienste Funktion Pin 2 Flex Zone Sensoren Erweiterungen
Vorausschau & Einstellung Upgrade Verbindungen Netzwerk Einstellungen

Knoten # 2
IP Adresse: 192 . 168 . 21 . 21
Subnetzmaske: 255 . 255 . 128 . 0

Vorgelegen
 Knoten # 1
IP Adresse: 192 . 168 . 21 . 20

Nachgelegen
 Knoten # 3
IP Adresse: 192 . 168 . 21 . 22

SPS I/O Modus
 SPS I/O Modus
Öffner/Schließer Sensor
 links rechts
 Blockierung SPS Modus Motor und Ausgänge bei Trennung von SPS:
Alle abschalten
SPS Programm:
C:\Users\fid\Desktop\LI...
 SPS Programm lösche
 Verbindungen zurückse
 Hardware gesteuert

Alle anwenden
Anwenden

4) Die Zone vor der Dreheinheit auf „Einzelabzug“ setzen:

TIPP: Alle weiteren Zonen bleiben auf „Blocklückenabzug“ eingestellt

EasyRoll Version 4.11 (Deutsch) Current IP: 192.168.21.20

Netzwerk IP: 192 . 168 . 21 . xx

Von Knoten #: 1 Bis Knoten #: 3 - + Set Alle

Seriennummer: 816459

Firmwareversion: 5.04 Hardwareversion: 7.Ai2 Es können normale und gekreuzte Ethernetkabel verwendet werden.

Linke Rechte Verbingung

Vorgelagerte Zone

Modus: Blocklückenabz

Startverzögerung: 1.00 Sekunden Set

T-Zone Annahmezeit: 0.00 Sekunden Set

Fehler und Meldungen: Löschen Stauffer: Staufferzähler: 0

Einstellungen: Endzonenflexsteuerung Eigenfehlerbehebung Aus Anfangszonenflexsteuerung Ankunftsbestätigung Aus Ankunftsfehlermeldung Aus Handentnahme Ablauffehlermeldung Aus Set Alle

Behälterzähler: 0/0 **Aufstauen**

Nachgelagerte Zone

Modus: Einzelabzug

Startverzögerung: 0.00 Sekunden Set

T-Zone Annahmezeit: 0.00 Sekunden Set

Fehler und Meldungen: Löschen Stauffer: Staufferzähler: 0

Einstellungen: Endzonenflexsteuerung Eigenfehlerbehebung Aus Anfangszonenflexsteuerung Ankunftsbestätigung Aus Ankunftsfehlermeldung Aus Handentnahme Ablauffehlermeldung Aus Set Alle

Behälterzähler: 0/0 **Aufstauen**

Linker Antrieb

Motor Type: Senergy-Ai ECO Set Alle

Bremsmodus: Normal Set Alle

Reale Geschwindigkeit: 0.000 m/s

Geschwindigkeit: 0.300 m/s Set Set Alle

Drehrichtung: CW Set Alle

Beschleunigung: 30 mm Set Set Alle

Bremsung: 182 mm Set Set Alle

Strom: 0 mA

Laufzeit: 0 min

Antrieb Temperatur: < 40 °C

Modul Temperatur: 47 °C

Fehler und Meldungen: Sensorverbinungsfehler: Sensorverschmutzung Fehler: Fehlerzähler: 0 Motorverbinungsfehler: Spannungsabfall: Motorkurzschluss: Max. Drehmoment: Überlast: Motor blockiert: Motor Sensor Fehler: Überhitzung: Motorlebensdauerfehler: Motorfehlerzähler: 0 Überspannung:

Rechter Antrieb

Motor Type: Senergy-Ai ECO Set Alle

Bremsmodus: Normal Set Alle

Reale Geschwindigkeit: 0.000 m/s

Geschwindigkeit: 0.300 m/s Set Set Alle

Drehrichtung: CW Set Alle

Beschleunigung: 182 mm Set Set Alle

Bremsung: 182 mm Set Set Alle

Strom: 0 mA

Laufzeit: 0 min

Antrieb Temperatur: < 40 °C

Modul Temperatur: 47 °C

Fehler und Meldungen: Sensorverbinungsfehler: Sensorverschmutzung Fehler: Fehlerzähler: 0 Motorverbinungsfehler: Spannungsabfall: Motorkurzschluss: Max. Drehmoment: Überlast: Motor blockiert: Motor Sensor Fehler: Überhitzung: Motorlebensdauerfehler: Motorfehlerzähler: 0 Überspannung:

5) Einstellungen auf dem Controller der Dreheinheit anpassen:

- 1) Nullpunkt korrigieren (falls nötig).
- 2) Wartezeit des Transportguts auf der Dreheinheit.
- 3) Abgabewinkel (0° - 90°).
- 4) Abgaberrichtung.
- 5) Drehgeschwindigkeit (100 – 400).

EasyRoll Version 4.11 (Deutsch) Current IP: 192.168.21.21

Netzwerk IP: 192 . 168 . 21 . xx

Von Knoten #: 2 Bis Knoten #: 3 - + Set Alle

Seriennummer: 614771

Firmwareversion: 5.04 Hardwareversion: 6. Ai2

NullPunktOffset: 30 Units Set **1**

TimeWaitStopBox: 160 ms Set **2**

Winkel: 90 Grad Set **3**

Richtung: Richtung rechts **4**

Drehgeschwindigkeit: 250 Set **5**

OUT_Referenz_OK

Linker Antrieb

Motor Type: Senergy-Ai ECO + Set Alle

Bremsmodus: Normal Set Alle

Reale Geschwindigkeit: 0.000 m/s

Geschwindigkeit: 0.330 m/s Set Set Alle

Drehrichtung: CW Set Alle

Beschleunigung: 145 mm Set Set Alle

Bremsung: 125 mm Set Set Alle

Strom: 0 mA

Laufzeit: 102 min

Antrieb Temperatur: < 40 °C

Modul Temperatur: 48 °C

Fehler und Meldungen

Sensorverbindungsfehler:

Sensorverschmutzung Fehler:

Fehlerzähler: 0

Nutzung Sens.fehlerpins

Motorverbindungsfehler:

Spannungsabfall:

Motor Kurzschluss:

Max. Drehmoment:

Überlast:

Motor blockiert:

Motor Sensor Fehler:

Überhitzung:

Motorlebensdauerfehler:

Motorfehlerzähler: 0

Überspannung:

Rechter Antrieb

Motor Type: Senergy-Ai ECO + Set Alle

Bremsmodus: Servo Bremse Set Alle

Reale Geschwindigkeit: 0.0 U/min

Geschwindigkeit: 25.0 U/min Set Set Alle

Drehrichtung: CW Set Alle

Beschleunigung: 145 Pulse Set Set Alle

Bremsung: 50 Pulse Set Set Alle

Strom: 0 mA

Laufzeit: 83 min

Antrieb Temperatur: < 40 °C

Modul Temperatur: 48 °C

Fehler und Meldungen

Sensorverbindungsfehler:

Sensorverschmutzung Fehler:

Fehlerzähler: 0

Nutzung Sens.fehlerpins

Motorverbindungsfehler:

Spannungsabfall:

Motor Kurzschluss:

Max. Drehmoment:

Überlast:

Motor blockiert:

Motor Sensor Fehler:

Überhitzung:

Motorlebensdauerfehler:

Motorfehlerzähler: 0

Überspannung:

6) Beim Motor der Dreheinheit (rechter Antrieb) Bremsmodus und Bremsweg einstellen:

EasyRoll Version 4.11 (Deutsch) Current IP: 192.168.21.21

Netzwerk IP: 192 . 168 . 21 . XX Diagnostic Log

Von Knoten #: 2 Bis Knoten #: 3 - + Set Alle Einlesen Erweiterte Funktionen

Seriennummer: 614771 Schließen

Firmwareversion: 5.04 Hardwareversion: 6. Ai2 Es können normale und gekreuzte Ethernetkabel verwendet werden.

SPS I/O gesteuert

There is a PLC RUNNING! (PLCDA)

NullPunktOffset: 30 Units Set

TimeWaitStopBox: 160 ms Set

Winkel: 90 Grad Set

Richtung: Richtung rechts Set

Drehgeschwindigkeit: 250 Set

OUT_Referenz_OK

Linker Antrieb

Motor Type: Senergy-Ai ECO + Set Alle

Bremsmodus: Normal Set Alle

Reale Geschwindigkeit: 0.000 m/s

Geschwindigkeit: 0.330 m/s Set Set Alle

Drehrichtung: CW Set Alle

Beschleunigung: 145 mm Set Set Alle

Bremsung: 125 mm Set Set Alle

Strom: 0 mA

Laufzeit: 102 min

Antrieb Temperatur: < 40 °C

Modul Temperatur: 48 °C

Fehler und Meldungen

- Sensorverbindungsfehler: ●
- Sensorverschmutzung Fehler: ●
- Fehlerzähler: 0
- Nutzung Sens.fehlerpins
- Motorverbindungsfehler: ●
- Spannungsabfall: ●
- Motor Kurzschluss: ●
- Max. Drehmoment: ●
- Überlast: ●
- Motor blockiert: ●
- Motor Sensor Fehler: ●
- Überhitzung: ●
- Motorlebensdauerfehler: ●
- Motorfehlerzähler: 0
- Überspannung: ●

Rechter Antrieb

Motor Type: Senergy-Ai ECO + Set Alle

Bremsmodus: Servo Bremse Set Alle

Reale Geschwindigkeit: 0.0 U/min

Geschwindigkeit: 25.0 U/min Set Set Alle

Drehrichtung: CW Set Alle

Beschleunigung: 145 Pulse Set Set Alle

Bremsung: 50 Pulse Set Set Alle

Strom: 0 mA

Laufzeit: 83 min

Antrieb Temperatur: < 40 °C

Modul Temperatur: 48 °C

Fehler und Meldungen

- Sensorverbindungsfehler: ●
- Sensorverschmutzung Fehler: ●
- Fehlerzähler: 0
- Nutzung Sens.fehlerpins
- Motorverbindungsfehler: ●
- Spannungsabfall: ●
- Motor Kurzschluss: ●
- Max. Drehmoment: ●
- Überlast: ●
- Motor blockiert: ●
- Motor Sensor Fehler: ●
- Überhitzung: ●
- Motorlebensdauerfehler: ●
- Motorfehlerzähler: 0
- Überspannung: ●

START



D/CH/A:

Robotunits GmbH
Dr. Walter Zumtobel Str. 2
A-6850 Dornbirn
T +43/5572/22000 200
F +43/5572/22000 9200
austria@robotunits.com
www.robotunits.com

Italien:

Robotunits Italia S.r.l.
Z.I. di Cima Gogna 68
32041 Auronzo di Cadore (BL)
T +39/0435/409928
F +39/0435/408819
info.ita1@robotunits.com
www.robotunits.com

USA:

Robotunits INC.
8 Corporate Drive
Cranbury, NJ 08512
T +1/732/438 0500
F +1/732/438 0509
info.usa1@robotunits.com
www.robotunits.com

Australien:

Robotunits Pty Ltd.
23 Barrie Road
Tullamarine VIC 3043
T +61/3/9334 5182
F +61/3/9334 5264
info.aus1@robotunits.com
www.robotunits.com.au