

TURNTABLE CONFIGURATION

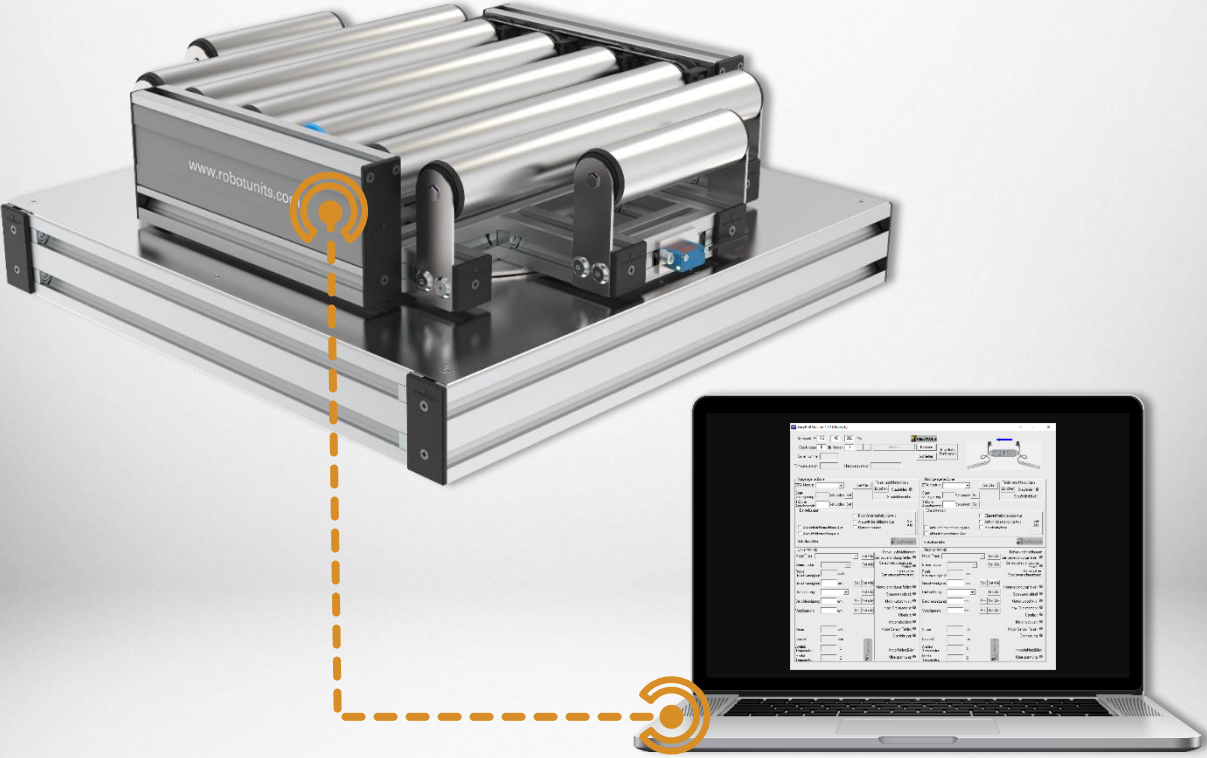


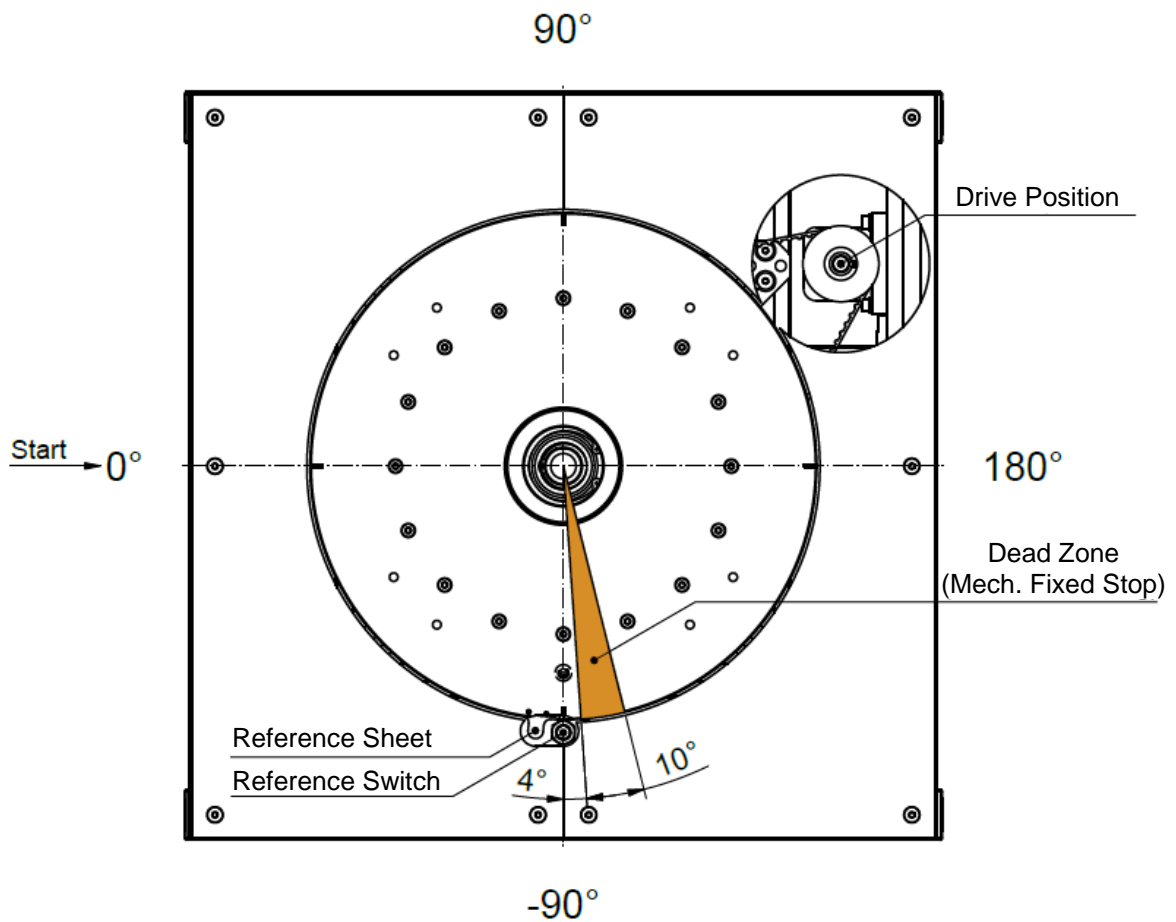
Table of Contents

1. Preparation.....	Fehler! Textmarke nicht definiert.
2. Configuration.....	3

1. Preparation

The turn table should be wired as follows:

Left Drive: Roller conveyor
Right Drive: Rotation movement
Left Sensor 1: Control sensor 1 (near motor roller)
Left Sensor 2: Control sensor 2
Right Sensor 1: Zone sensor
Right Sensor 2: Reference switch



Configurations

- Conveying left
- Conveying right
- Conveying left reversed
- Conveying right reversed

2. Configuration

- 1) Configure the conveyor line incl. transfer unit using EasyRoll.
(see CONVEYLINX Ai2 AUTOKONFIGURATION)
- 2) Set the controller of the turn table to "PLC I/O Mode".
(Advanced Dialog -> "Connections" Tab) and switch off all motors and outputs

Erweiterte Funktionen
✕

-
+
Einlesen

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

Knoten #

IP Adresse:

Subnetzmaske:

Nachgelegen


Knoten #

IP Adresse:

Vorgelegen

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) Download and apply the "PLCDATA_Modul_I_drehen.bin" file via the PLC Program and close the window:

4) Set the zone with the turn table to “Single Release”:

TIP: All other zones remain set as “Gap Train Release”.

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

ZPA: Blocklückenabz

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

ZPA: Einzelabzug

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) Adjust the settings on the controller of the turn table:

- 1) Adjust the Zero Point (if necessary).
- 2) Waiting time of the transported goods on the turn table.
- 3) Output Angle (0° - 90°).
- 4) Output Direction.
- 5) Rotation Speed (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

Es können normale und gekreuzte Ethernetkabel verwendet werden.

NullPunktOffset: 30 Units Set

TimeWaitStopBox: 160 ms Set

Winkel: 90 Grad Set

Richtung: Richtung rechts

Drehgeschwindigkeit: 250 Set

OUT_Referenz_OK

There is a PLC RUNNING! (PLCDA)

SPS I/O gesteuert

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) Set the braking mode and distance for the turn table motor (right drive):

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

Es können normale und gekreuzte Ethernetkabel verwendet werden.

Diagnostic Log

Einlesen

Schließen

Erweiterte Funktionen

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

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: ●



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