

Schnellstartanleitung

2-Finger-Parallelgreifer

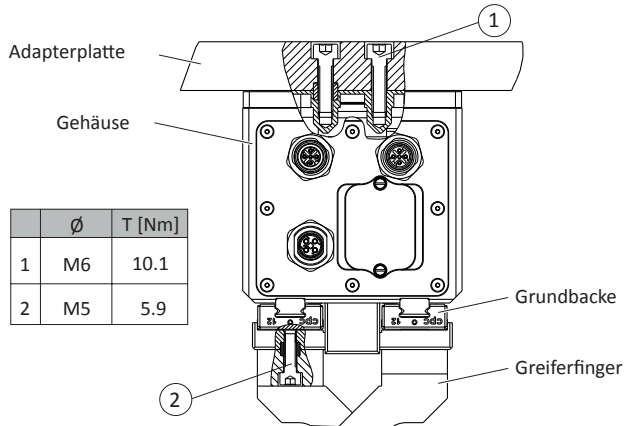
EGL mit PROFINET



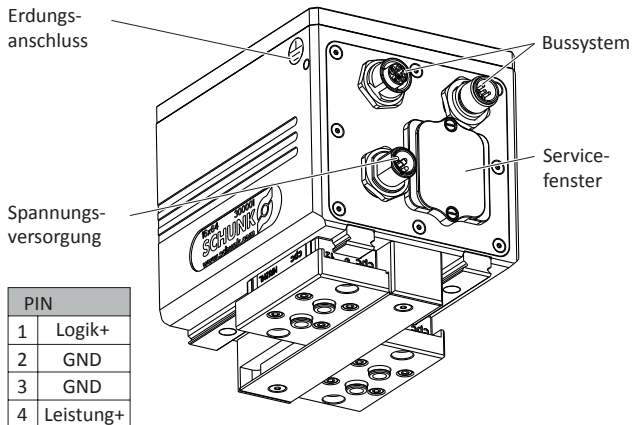
Superior Clamping and Gripping



1 EGL mechanisch montieren



2 EGL elektrisch und Bussystem anschließen



3 Erstinbetriebnahme vorbereiten

Hinweis: Die Schritte 3 bis 5 sind optional und können übersprungen werden.

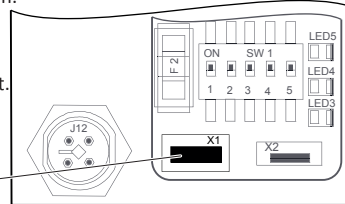


Mechatronik DVD SCHUNK

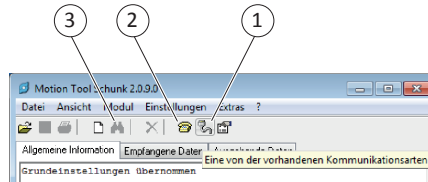
- SCHUNK USB-Treiber auf PC installieren, z. B.: "SCHUNK USB Drivers\Windows 8, 10\install_x64.exe".
- Abdeckung am Servicefenster entfernen.
- EGL über USB-Kabel mit PC verbinden.
- Datei "Tools\MTS\mts.exe" starten.

Info: Der Feldbus ist inaktiv, solange Spannung (5 V) über das USB-Kabel am EGL anliegt.

Der USB Mini AB, Device befindet sich im Servicefenster!
USB Mini AB, Device



4 Erstinbetriebnahme durchführen



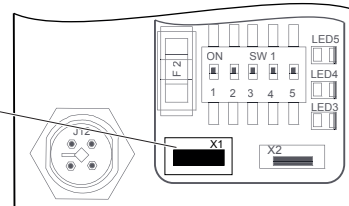
- Schaltfläche "Kommunikation öffnen" klicken (1).
- Im neuen Fenster die aktive Schnittstelle wählen.
- Verbindung starten (2).
- EGL zum Testen verfahren und bei Bedarf Parameter einstellen.

Wenn die Verbindung nicht gestartet wird:

- Gegebenenfalls EGL neu starten, dazu den EGL von der Spannungsversorgung trennen.

5 EGL vom PC trennen

USB Mini AB, Device



Info: Nach dem Trennen ist der Feldbus aktiv.
(5 V über USB-Kabel liegen nicht mehr am EGL an)

6 Gerätekonfiguration in SPS vornehmen

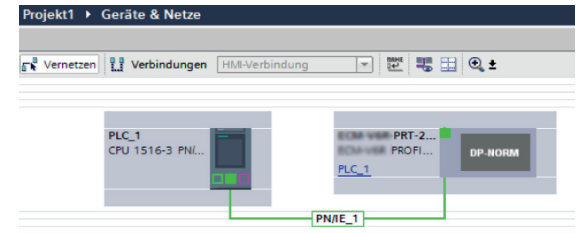
- Software der SPS starten.
- GSDML-Datei installieren.



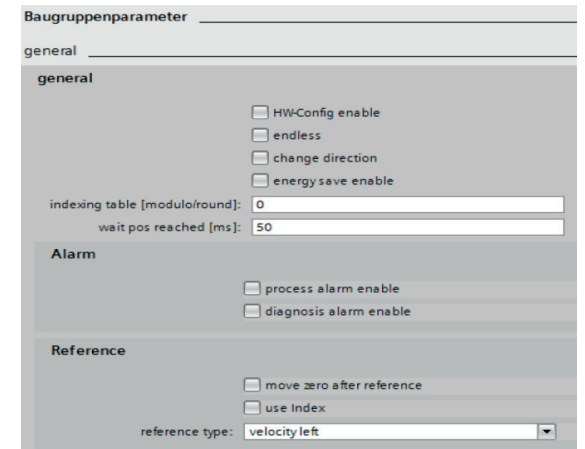
Mechatronik DVD SCHUNK



- CPU der übergeordneten Steuerung und Produkt aus dem Hardware-Katalog in die Netzsicht ziehen.
- CPU und EGL miteinander vernetzen.



- Adresse der Ein- und Ausgänge des Produkts festlegen.
- IP-Adresse und Gerätenamen vergeben.
- Baugruppenparameter einstellen.



Info: Wenn der Parameter "reference type" geändert wird, muss der Parameter "offset" kontrolliert und ggf. angepasst werden.

- Projekt speichern und auf Richtigkeit prüfen.
- Einstellungen in die CPU der übergeordneten Steuerung laden.

Motion Tool SCHUNK (MTS)

Status

Reiterauswahl, Verbindungsanzeige, Bewegungsdaten, Greifersteuerung, Produktbild, Statusanzeige, Fehlertext, Aktivierung der Bewegungsparameter, Eingabe der Bewegungsparameter

Strom [A], Geschwindigkeit [mm/s], Position [mm], Rel. Position

Referenziert, Bewegung läuft, Programmablauf, Wurde blockiert, Position erreicht, Warnung, Fehler, NO_ERROR

Referenzieren, Fehler quittieren, Stoppen, Schnellstop, Bewegung

Geschwindigkeit, Position, Rel. Position

Position [mm] 85,5

Zyklus 0, Bewegen 85

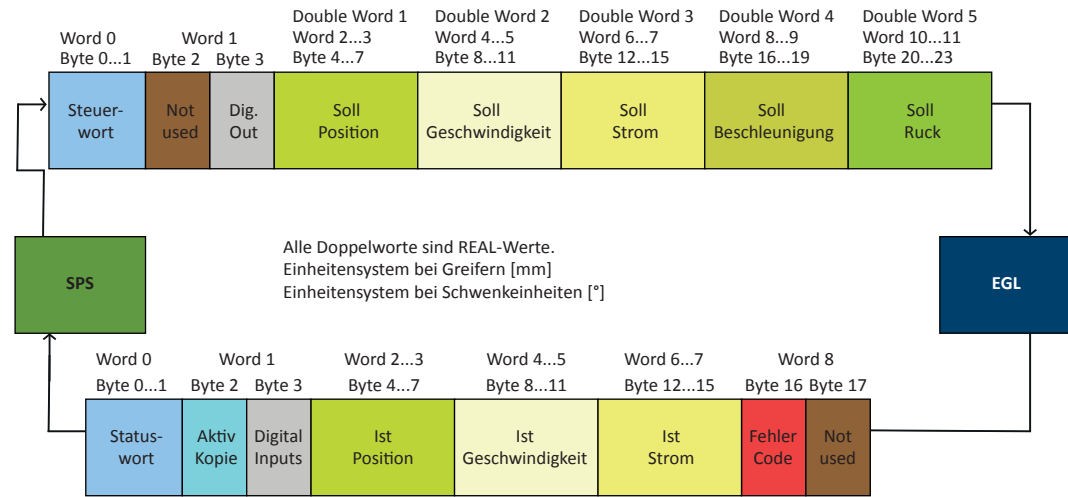
Rampenparameter: Geschwindigkeit [mm/s] 100, Beschleunigung [mm/s²] 600, Ruck [mm/s³] 250000, max. zulässiger Strom 4

Parameter (Beispiel)

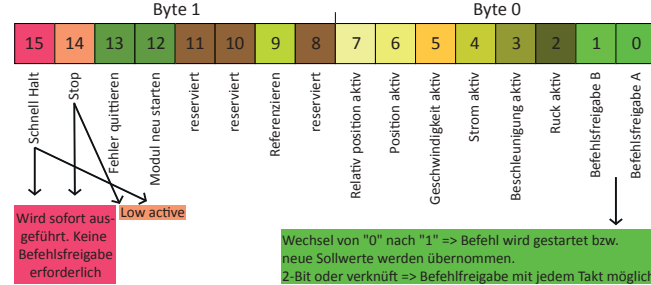
Gerät	Referenzierung	Positionierung	Motor
Regler	Getriebe	Bremse	Erweitert
Seriennummer	9999		
Typ	Magnetisch 24V		
Bremsen Nutzung	Normal		
Timeout	0,2		s

Info: Das Ändern der einzelnen Parameter ist nur über eine Passwortabfrage möglich. Informationen zur Benutzerverwaltung befinden sich im Softwarehandbuch des jeweiligen Protokolls.

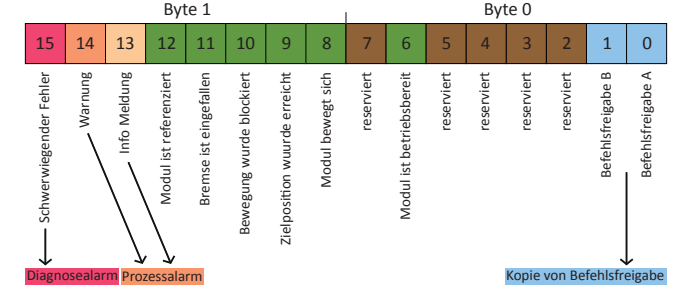
Zyklischer Datenaustausch



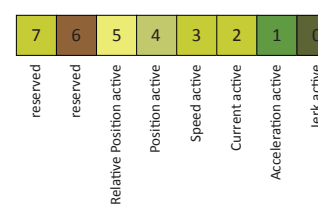
Steuerwort (byte 0 - 1)



Statuswort (byte 0 - 1)



Aktiv Kopie (byte 2)

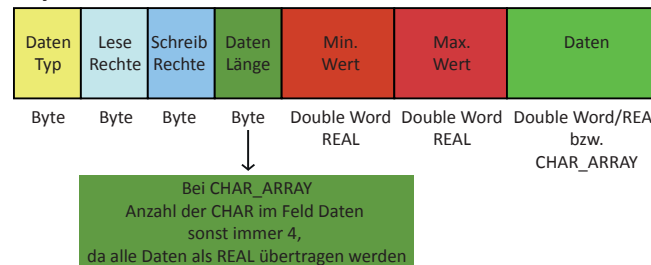


Diagnose- und Prozessalarm

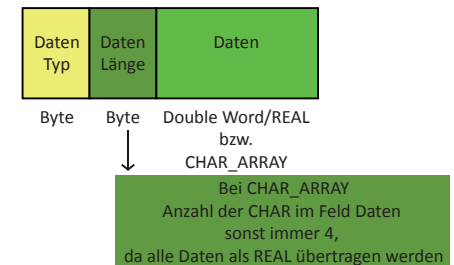
Error Code	Error File	Error Detail	Error Line
Byte	Byte	Double Word REAL	Word

Geräteparameter azyklisch lesen und schreiben

Azyklischer Datenaustausch



Azyklische Daten schreiben



Quick start guide

2-finger parallel gripper

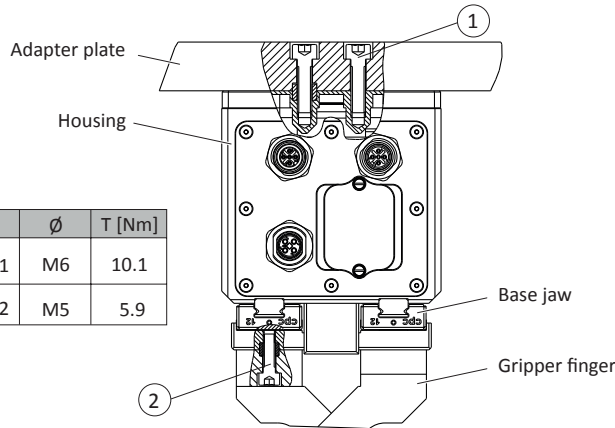
EGL with PROFINET



Superior Clamping and Gripping

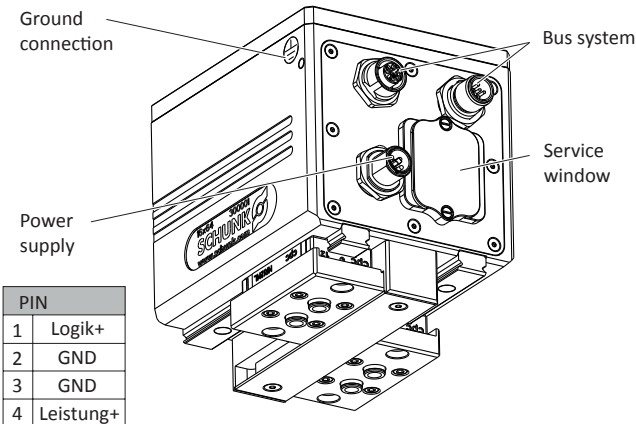


1 EGL mechanical connection



	Ø	T [Nm]
1	M6	10.1
2	M5	5.9

2 EGL electrical and bus system connection



PIN	
1	Logik+
2	GND
3	GND
4	Leistung+

3 Prepare initial commissioning

Note: The steps 3 to 5 are optional and can be skipped.

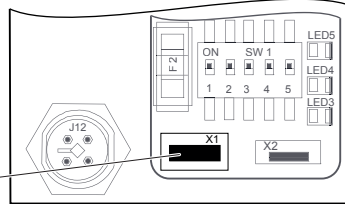


Mechatronik DVD SCHUNK

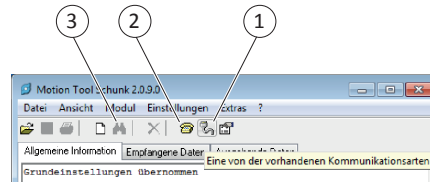
- Install SCHUNK USB driver on the PC, e.g. "SCHUNK USB Drivers\Windows 8, 10\install_x64.exe".
- Remove cover at the service window.
- Connect EGL via USB cable to the PC.
- Run file "Tools\MTS\mts.exe".

Info: The fieldbus is inactive, as long as the USB 5 V are applied to the EGL.

The USB Mini AB, Device is accessible through the service window!
USB Mini AB, Device



4 Perform initial commissioning



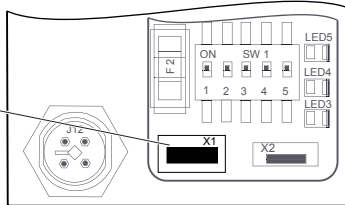
- Click button "open communication" (1).
- Choose the active interface in the new window.
- Start communication (2).
- Move EGL to test and adjust parameter if required.

If the connection does not start:

- If necessary restart EGL, to that disconnect EGL of the power supply.

5 Disconnect EGL from the PC

USB Mini AB, Device



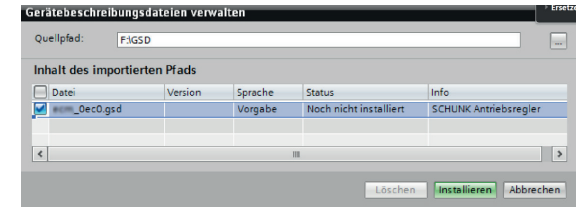
Info: After disconnecting, the USB 5 V are no longer applied to the EGL, the fieldbus becomes active.

6 Perform device configuration in SPS

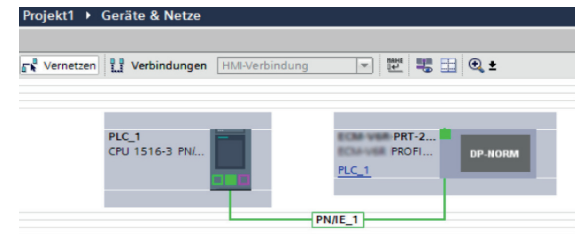
- Start PLC software.
- Install GSDML-file.



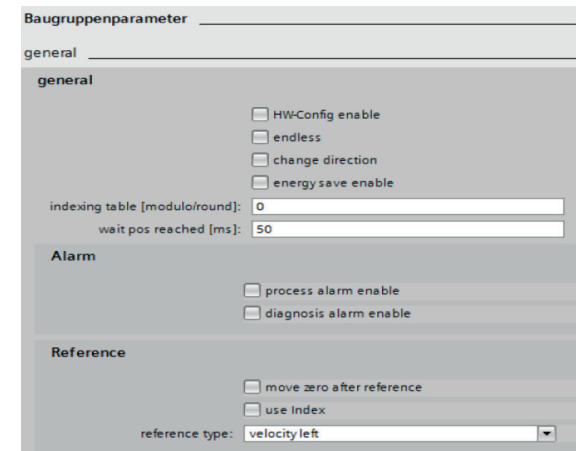
Mechatronik DVD SCHUNK



- After disconnecting, the USB 5 V are no longer applied to the EGL, the fieldbus becomes active.
- Connect CPU and EGL.



- Determine address of the in- and outputs.
- Assign IP-address and device name.
- Adjust "Baugruppenparameter".



INFO: If the parameter "reference type" is changed, the parameter "offset" must be checked and if necessary adjusted.

- Save project and check for correctness.
- Load settings into the PLC.

Status

Folder selection

Connection indicator

Transaction data

Status display

Error text

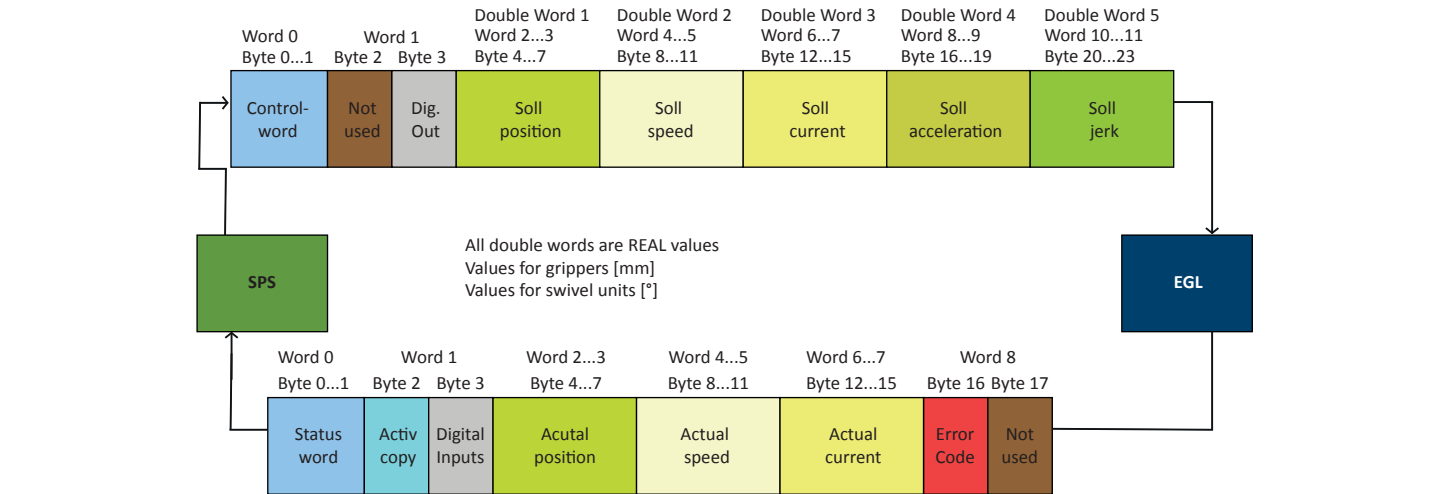
Start motion

Input motion parameter

Activation of the motion parameter

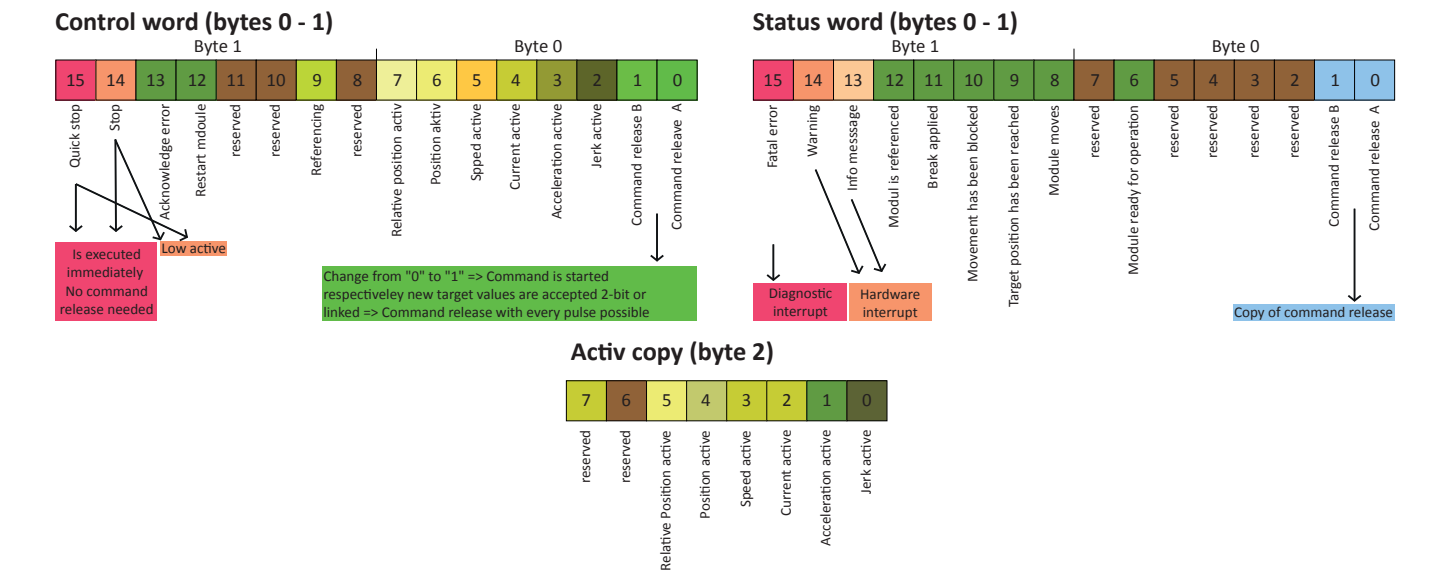
Gripper control

Product image

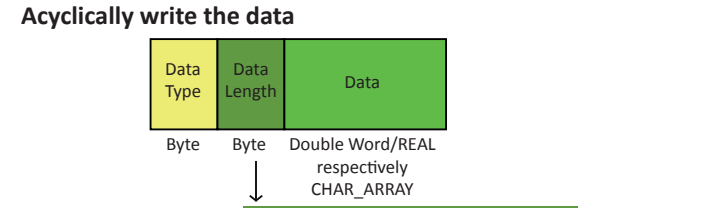
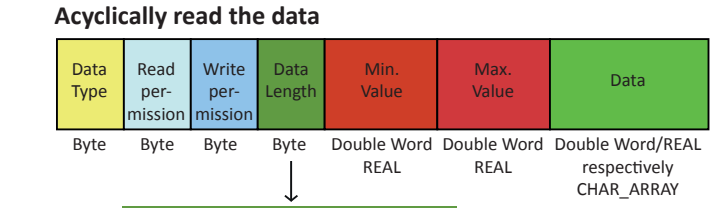
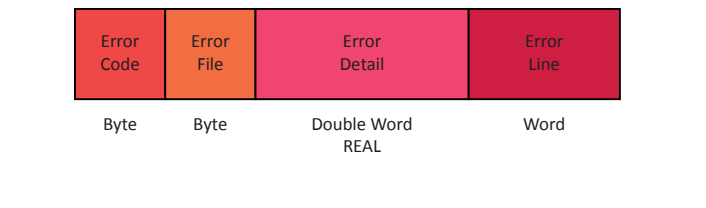


Parameter (Example)

Gerät	Referenzierung	Positionierung	Motor
Regler	Getriebe	Bremse	Erweitert
Serien Nummer	9999		
Typ	Magnetisch 24V		
Bremsen Nutzung	Normal		
Timeout	0,2 s		



Info: Changing parameters may be restricted by password. Refer to the software manual for details on the User Management.



For CHAR_ARRAY
Number of CHAR in field Data
otherwise always 4,
because all Data are transmitted as REAL