

## Gerätekongfigurator DC-IOLINK

# Installation und Inbetriebnahme

### Vorbemerkungen

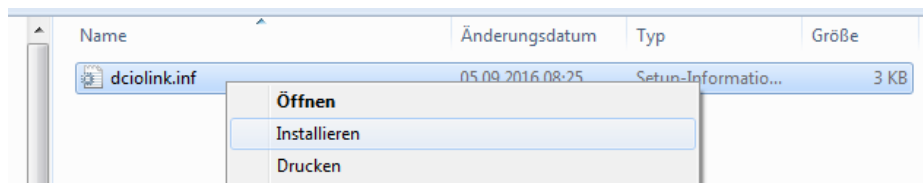


**Schließen Sie den DC-IOLINK erst an Ihren PC an, wenn der zugehörige Treiber installiert ist. Andernfalls versucht Windows, automatisch einen Treiber zu installieren, was zu unerwünschtem Verhalten führen kann.**

### USB-Treiber

Der DC-IOLINK USB-Dongle meldet sich unter Windows als virtueller COM-Port. Der hierfür notwendige Treiber ist bereits in Windows integriert. Dennoch ist es für die korrekte Erkennung des DC-IOLINK notwendig, dem System Treiberinformationen hinzuzufügen.

Öffnen Sie auf der mitgelieferten Produkt-CD den Unterordner „Driver“ im Windows Explorer und klicken Sie mit der rechten Maustaste auf die Datei „dciolink.inf“. Wählen Sie im angezeigten Kontextmenü den Punkt „Installieren“. Sie benötigen für die Installation ggf. Administratorenrechte auf Ihrem System.



Die Treiberinformationen sind nicht digital signiert. Etwaige Warnungen durch Windows können ignoriert bzw. übersprungen werden.

### PC-Software

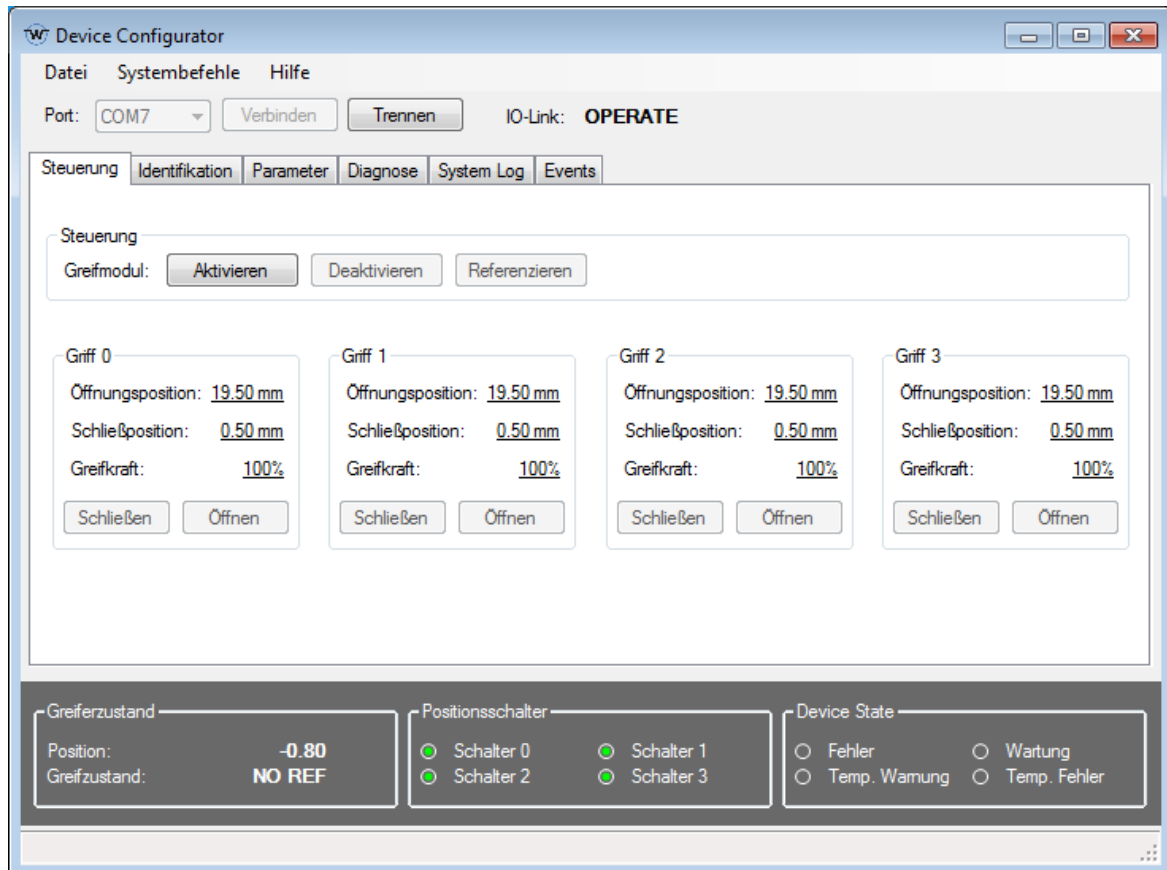
Nachdem die Treiberinformationen des DC-IOLINK erfolgreich hinzugefügt wurden, kann mit der Installation der zugehörigen PC-Software fortgefahren werden. Starten Sie hierzu das Programm „setup.exe“ auf der mitgelieferten Produkt-CD.

Sollte bereits eine frühere Version der Software installiert sein, muss diese zuvor deinstalliert werden.

### Verwendung

Nach der Installation finden Sie den „Device Configurator“ im Startmenü unter „Weiss Robotics“. Verbinden Sie zunächst Ihr Greifmodul mit dem DC-IOLINK und verbinden Sie anschließend den DC-IOLINK mit dem mitgelieferten Netzteil. Schließen Sie den DC-IOLINK an einen freien USB-Port Ihres Rechners an. Starten Sie anschließend das Programm.

Wählen Sie im Auswahlménú den passenden COM-Port zur Verbindung mit dem DC-IOLINK aus. Sind mehrere COM-Ports verfügbar, kann der richtige Port mit Hilfe des Gerätemanagers in der Windows-Systemsteuerung herausgefunden werden.



Nach dem Klick auf die Schaltfläche „Verbinden“ stellt die Software eine Verbindung zum Greifmodul her und lädt die dort hinterlegten Konfigurationsdaten. Der IO-Link Verbindungszustand wechselt auf „OPERATE“. Nun kann das Greifmodul verwendet werden.