



**SOFTWARE**

**KR C1**

**Konfiguration**

**Release 2.2**



## eCopyright      **KUKA Roboter GmbH**

Diese Dokumentation darf – auch auszugsweise – nur mit ausdrücklicher Genehmigung des Herausgebers vervielfältigt oder Dritten zugänglich gemacht werden.

Es können weitere, in dieser Dokumentation nicht beschriebene Funktionen in der Steuerung lauffähig sein. Es besteht jedoch kein Anspruch auf diese Funktionen bei Neulieferung bzw. im Servicefall.

Wir haben den Inhalt der Druckschrift auf Übereinstimmung mit der beschriebenen Hard- und Software geprüft. Dennoch können Abweichungen nicht ausgeschlossen werden, so daß wir für die vollständige Übereinstimmung keine Gewähr übernehmen. Die Angaben in dieser Druckschrift werden jedoch regelmäßig überprüft, und notwendige Korrekturen sind in den nachfolgenden Auflagen enthalten.

Technische Änderungen ohne Beeinflussung der Funktion vorbehalten.

Dokumentationsumfang: 80 Seiten

KUKA Interleaf

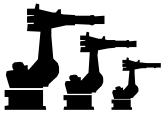


## Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>System konfigurieren</b>	<b>7</b>
1.1	Allgemein	7
1.2	Das Menü "Konfigurier."	7
1.3	Ein/Ausgänge	7
1.3.1	Greifer	8
1.3.2	Automatik Extern	8
1.4	E/A-Treiber	9
1.5	Submit-Interpreter	9
1.6	Statusasten	9
1.7	Override	9
1.8	Benutzergruppe	10
1.8.1	Benutzergruppen einrichten / löschen	10
1.8.2	Benutzergruppe wechseln	10
1.8.3	Funktionen sperren	11
1.8.4	Konfigurationsbeispiel	12
1.9	Einstellungen	13
1.9.1	Sprache	13
1.9.2	Langtexte	14
1.9.3	Paßwort ändern	14
1.9.4	Robotername	15
1.9.5	Werkzeuganwahl	16
1.9.6	Extras	16
1.9.6.1	Office-BOF on/off	16
1.9.6.2	Arbeitsraumüberwachung off	17
1.9.6.3	LimitedVisibility on/off	17
1.9.6.4	DEF-Zeile	18
1.10	DSE - RDW	19
1.10.1	Hauptmenü	19
1.10.2	RDW Tabelle anzeigen	20
1.10.3	RDW Offset und Symmetrieabgleich	21
1.10.4	RDW Hardware Konfiguration einstellen	22
1.10.5	RDW Phasenverschiebung einstellen	22
1.10.6	RDW Kommunikation überprüfen	22
1.10.7	Powermodul Register anzeigen	24
1.10.7.1	Die einzelnen Fehlerbits	25
1.10.7.2	MFC-Register	28
1.10.8	RDW Offset und Symmetrie auf Defaultwerte setzen	29
1.10.9	RDW-Tabelle auf Festplatte speichern	29
1.11	Hilfe	30
1.11.1	Version	30
1.12	Arbeitsraumüberwachung	31
1.12.1	Definition	31
1.12.2	Beispiele	34
<b>2</b>	<b>Automatik Extern</b>	<b>37</b>
2.1	Funktionsbeschreibung und Einsatzbereich	37



2.2	Ein- und Ausgangssignale konfigurieren .....	37
2.3	Der Automatische Anlagenanlauf .....	38
2.4	Das technologiespezifische Organisationsprogramm CELL.SRC .....	39
2.5	Das Modul P00 (AUTOMATIK-EXTERN) .....	42
2.5.1	Die Funktion EXT_PGNO .....	42
2.5.1.1	Anforderung einer Programmnummer beim Leitrechner .....	42
2.5.1.2	Mitteilen des Erhalts einer Programmnummer .....	42
2.5.1.3	Fehlerbehandlung .....	43
2.5.2	Die Funktion EXT_ERR .....	43
2.6	Signalbeschreibungen .....	46
2.6.1	Eingänge .....	46
2.6.1.1	PGNO_TYPE .....	46
2.6.1.2	PGNO_LENGTH .....	46
2.6.1.3	PGNO_FBIT .....	46
2.6.1.4	PGNO_PARITY .....	46
2.6.1.5	PGNO_VALID .....	47
2.6.1.6	EXT_START .....	47
2.6.1.7	MOVE_ENABLE .....	47
2.6.1.8	CONF_MESS .....	48
2.6.1.9	DRIVES_ON .....	48
2.6.1.10	DRIVES_OFF .....	48
2.6.2	Ausgänge .....	48
2.6.2.1	STOPMESS .....	48
2.6.2.2	PGNO_REQ .....	48
2.6.2.3	APPL_RUN .....	49
2.6.2.4	PERI_RDY .....	49
2.6.2.5	ALARM_STOP .....	49
2.6.2.6	USER_SAF .....	49
2.6.2.7	T1, T2, AUT, EXTERN .....	49
2.6.2.8	ON_PATH .....	49
2.6.2.9	PRO_ACT .....	50
2.6.2.10	IN_HOME .....	50
2.6.2.11	ERR_TO_PLC .....	50
2.6.3	Sonstiges Variablen .....	50
2.6.3.1	PGNO .....	50
2.6.3.2	PGNO_ERROR .....	50
2.7	Signaldiagramme .....	51
2.7.1	Auto. Anlagenanlauf und Normalbetr. mit Prog.-Nr.-Quitt. durch PGNO_VALID .....	51
2.7.2	Auto. Anlagenanlauf und Normalbetr. mit Prog.-Nr.-Quitt. durch \$EXT_START .....	52
2.7.3	Wiederanlauf nach generat. Stop (Bedienerschutz und Wiederanlauf) .....	53
2.7.4	Wiederanlauf nach bahntreuem NOT-AUS .....	54
2.7.5	Wiederanlauf nach Fahrfreigabe .....	55
2.7.6	Wiederanlauf nach Anwender-HALT .....	56
2.8	Wiederanlauf nach passivem Stop .....	57
2.9	Beispielkonfiguration .....	57
2.9.1	Vereinbarungen .....	57
2.10	Meldungen .....	59
<b>3</b>	<b>Vermessen externer Kinematiken .....</b>	<b>61</b>
3.1	Grundlagen .....	61



3.1.1	Allgemein .....	61
3.1.2	Voraussetzungen .....	61
3.2	Externe Kinematik vermessen .....	62
3.2.1	Übersicht .....	62
3.2.2	Fußpunkt .....	62
3.3	Fußpunkt (numerisch) .....	66
3.4	Offset .....	69
3.5	Offset (numerisch) .....	73
3.6	Offset externer Kinematik .....	76

