

**SOFTWARE** 

KR C1

Konfiguration

Release 2.3



## e Copyright **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.

**KUKA Interleaf** 



## Inhaltsverzeichnis

1	System konfigurieren
1.1	Allgemein
1.2 1.2.1 1.2.2 1.2.2.1 1.2.2.2	Funktionen  Einstellen von Helligkeit und Kontrast  Bildschirmschoner  Einstellen des Bildschirmschoners  Funktion
1.3 1.3.1 1.3.1.2 1.3.2 1.3.2 1.3.3 1.3.4 1.3.5 1.3.6 1.3.7 1.3.7.1 1.3.7.2 1.3.7.3 1.3.7.4 1.3.7.5 1.3.7.6 1.3.8.1 1.3.8.2 1.3.8.3 1.3.8.4 1.3.8.5	Das Menü "Konfig."  Ein/Ausgänge Greifer Automatik Extern E/A-Treiber Submit-Interpreter Statustasten Override Benutzergruppe Einstellungen Sprache Langtexte Paßwort ändern Robotername Logbuch Werkzeuganwahl Extras Office-BOF on/off Arbeitsraumüberwachung off Kaltstart erzwingen LimitedVisibility on/off DEF-Zeile
1.3.8.6 1.4 1.4.1 1.4.2	Ausschalten PowerOn Wartezeit  Konfiguration archivierenauf Disketteauf Festplatte
1.5	E/A Rekonfigurieren
2	System konfigurieren Experte
2.1 2.1.1 2.1.2 2.1.3 2.1.4	Benutzergruppe Benutzergruppe wechseln Benutzergruppen einrichten / löschen Funktionen sperren Konfigurationsbeispiel
2.2 2.2.1 2.2.2 2.2.3	Konfigurationsdateien Projektierbare Anzeige – Datei <configmon.ini> Templates – Datei <template.ini> Zentralarchiv – Datei <archive.ini></archive.ini></template.ini></configmon.ini>
2.3	5 Home-Positionen



2.3.1 2.3.2	Datei "\R1\\$machine.dat"  Datei "\Steu\\$machine.dat"
2.4 2.4.1 2.4.2	Arbeitsraumüberwachung
2.5	Getriebemomentenüberwachung
2.5.1	Funktion
2.5.2	Konfigurieren
2.6	Kollisionsüberwachung
2.6.1	Funktion
2.6.2	Konfigurieren
2.7 2.7.1	Motorstromüberwachung (I2t-Überwachung)
2.7.2	Konfigurieren
3	Automatik Extern
3.1	Allgemein
3.2	Ein- und Ausgangssignale konfigurieren
3.3	Automatischer Anlagenanlauf
3.4	Technologiespezifisches Organisationsprogramm CELL.SRC
3.5	Das Modul P00 (AUTOMATIK-EXTERN)
3.5.1	Die Funktion EXT_PGNO
3.5.1.1	Anforderung einer Programmnummer beim Leitrechner
3.5.1.2	Mitteilen des Erhalts einer Programmnummer
3.5.1.3 3.5.2	Fehlerbehandlung
3.5.2	Die Funktion EXT_ERR
3.6	Signalbeschreibungen
3.6.1	Eingänge
3.6.1.1	PGNO_TYPE
3.6.1.2	PGNO_LENGTH
3.6.1.3	PGNO_FBIT
3.6.1.4	PGNO_PARITY
3.6.1.5	PGNO_VALID
3.6.1.6	EXT_START
3.6.1.7	MOVE_ENABLE
3.6.1.8	CONF_MESS
3.6.1.9	DRIVES_ON
	DRIVES_OFF
3.6.2	Ausgänge
3.6.2.1	STOPMESS
3.6.2.2	PGNO_REQ
3.6.2.3	APPL_RUN
3.6.2.4	PERI_RDY
3.6.2.5	ALARM_STOP
3.6.2.6	USER_SAF
3.6.2.7	T1, T2, AUT, EXTERN
3.6.2.8	ON_PATH
3.6.2.9	NEAR_POSRET
	PRO_ACT
ა.დ.Z. I l	IN HOME



3.6.2.12 3.6.3 3.6.3.1	ERR_TO_PLC	71 72 72
3.6.3.2	PGNO_ERROR	72
3.7 3.7.1 3.7.2 3.7.3 3.7.4 3.7.5 3.7.6	Signaldiagramme Auto. Anlagenanlauf und Normalbetr. mit ProgNrQuitt. durch PGNO_VALID Auto. Anlagenanlauf und Normalbetr. mit ProgNrQuitt. durch \$EXT_START Wiederanlauf nach generat. Stop (Bedienerschutz und Wiederanlauf) Wiederanlauf nach bahntreuem NOT-AUS Wiederanlauf nach Fahrfreigabe Wiederanlauf nach Anwender-HALT	73 73 74 75 76 77
3.8	Wiederanlauf nach passivem Stop	79
3.9 3.9.1	Beispielkonfiguration	79 79
3.10	Meldungen	81