CONVOYEUR A ROULEAUX AUTOCONFIGURATION





Table des matières

1. Co	nnexion
1.1	Connexion au réseau local
1.2	Connexion WIFI
2. Mi	se en place du logiciel5
2.1	Sens de transport de gauche à droite
2.2	Sens de transport de droite à gauche6
2.3	Longues zones avec 2 rouleaux moteurs
3. Au	toconfiguration
4. Pa	ramètrages Standards
4.1	Toutes les zones
4.2	Dernière zone
5. Pa	ramètres supplémentaires15
5.1	Capteur de démarrage 15
5.2	Capteur de démarrage avec temporisation17
5.3	Freinage
5.4	Arrêt intermédiaire & transmission
5.5	Lecture du signal du capteur
5.6	Démontré ci-dessous
6. Aig	Juillage convergent





1. Connexion

1.1 Connexion au réseau local

Systemsteuerung 🕨 No	tzwerk und Internet 🔸 Netzwerkverbindungen 🕨	Applied The target of
Organisieren 🔻 Netzwerkgerät deakt	ivieren Verbindung untersuchen Verbindung umbenennen Einstellu	ungen dieser Verbindung ändern 📴 🔻 📋 🔞
Bluetooth-Netzwerkverbindung Nicht verbunden Bluetooth-Gerät (PAN) #2 LAN-Verbindung Natzwerkhabel wurde entfarnt	2 Cisco AnyConnect Secure Mobility Client Connection Deaktiviert Deaktiviert DW 1501 Wireless	verbindung units.com N WLAN Half
Intel(R) 82579LM Gigabit Net	Deaktivieren Status Diagnose Verbindungen überbrücken Verknüpfung erstellen Löschen Umbenennen	

💭 🗇 👰 🕨 Systemsteuerung 🕨 Netzwerk	und Internet → Netzwerkverbindungen →	↓ ↓
Organisieren Netzwerkgerät deaktivieren	Verbindung untersuchen Verbindung umbenennen	Einstellungen dieser Verbindung ändern 🔐 👻 🗍 🔞
Bluetooth-Netzwerkverbindung 2 Nicht verbunden Bluetooth-Gerät (PAN) #2 LAN-Verbindung Netzwerkkabel wurde entfernt Intel(R) 82579LM Gigabit Network	Eigenschaften von LAN-Verbindung	Perkverbindung botunits.com Hess-N WLAN Half



Organisieren 👻 Netzwerkgerät deaktivierei	k und Internet → Netzwerkverbindungen →	enennen Einstellungen dieser Verbindung ändern 🕃 🔻 🗍 🔞
Bluetooth-Netzwerkverbindung 2 Nicht verbunden Bluetooth-Gerät (PAN) #2 LAN-Verbindung Netzwerkkabel wurde entfernt Intel(R) 82579LM Gigabit Network	Eigenschaften von LAN-Verbindung Netzwerk Authentifizierung Freigabe Verbindung herstellen über: Intel(R) 82579LM Gigabit Network Connection Korn Diese Verbindung verwendet folgende Elemente: Image: Client für Microsoft-Netzwerke Image: Client für Microsoft-Netzwerke Image: Client für Microsoft-Netzwerke Image: Client für Microsoft-Netzwerke Image: Client für Microsoft - Netzwerke Image: Client für Microsoft - Netzwerke	XX verkverbindung botunits.com less-N WI AN Half- Eigenschaften von Internetprotokoll Version 4 (TCP/IPv4) 2 Allgemein Alternative Konfiguration IP-Einstellungen können automatisch zugewiesen werden, wenn das Netzwerk diese Funktion unterstützt. Wenden Sie sich andernfalls an den Netzwerkadministrator, um die geeigneten IP-Einstellungen zu beziehen. 9 IP-Adresse automatisch beziehen Folgende IP-Adresse verwenden: 1 IP-Adresse: . . Subnetzmaske: . . Standardgateway: . . O DNS-Serveradresse automatisch beziehen .
	Installieren Deinstallieren Eige Beschreibung TCP/IP, das Standardprotokoll für WAN-Netzwerke Datenaustausch über verschiedene, miteinander ve Netzwerke emöglicht. OK	ODS-Serveradresse automatisch beziehen Folgende DNS-Serveradressen verwenden: Bevorzugter DNS-Server: Alternativer DNS-Server: Einstellungen beim Beenden überprüfen Erweitert OK Abbrechen



1.2 Connexion WIFI

Si possible, désactiver la connexion WIFI avant de configurer le ConveyLinx Ai2 :

	skund Internet N. Metroverkoerbindungen N		
Organisieren Verbindung herstellen	Netzwerkgerät deaktivieren Verbindung untersuc	hen Verbindung umbenen	
Bluetooth-Netzwerkverbindung 2 Nicht verbunden Bluetooth-Gerät (PAN) ≠2 LAN-Verbindung Netzwerkkabel wurde entfernt Intel(R) 82579LM Gigabit Network	Cisco AnyConnect Secure Mobility Cient Connection Deaktiviert	Drahtlosnetzwerkverbindun, herondom.robotunits.com DW 1501 Wireless-N W @ @ @ @ @	Deaktivieren Verbindung herstellen/trennen Status Diagnose Verbindungen überbrücken Verknüpfung erstellen Löschen Umbenennen Eigenschaften



2. Mise en place du logiciel

Outre la zone de vue d'ensemble (IP réseau, nœud, numéro de série), le programme est divisé en 4 zones :

- Zone en amont et en aval
- Entraînement gauche et droit

Von Knoten 1	. 168 . 2 Bis Knoten	1 . ×× 1 · · · +	Set Alle Ein	&Wink esen Erweiterte		Nic	ht
Seriennummer:		dwareversion:	Sch	ließen		/erbu	nden
Vorgelagerte Zone				- Nachgelagerte Zor	ne		
ZPA Modus:	•		Fehler und Meldungen Löschen Staufehler:	ZPA Modus:	•		Fehler und Meldungen
Start- verzögerung:	Sekunden Set		Staufehlerzähler:	Start- verzögerung:	Sekunden Set	1	Staufehlerzähler:
T-Zone Annahmezeit:	Sekunden Set]		T-Zone Annahmezeit	Sekunden Set]	
Einstellungen Endzonenflexstel	ierung	Eigenfehler	behebung Aus		teuerung	Eigenfehler	behebung Aus
Anfangszonenflex Ankunftsfehlerme Ablauffehlermeldu	isteuerung Idung Aus ing Aus	Ankunftsbe	stätigung Aus Set Alle	Anfangszonenf	ilexsteuerung meldung Aus Idung Aus	 Ankunftsbe Handentna 	estätigung Aus Set Alle
Behälterzähler:			Aufstauen	Behälterzähler:			aufstauen
Motor Type:	<u>_</u>	✓ Set Alle Set Alle	Fehler und Meldungen- Sensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: ©	Motor Type:	<u></u>	✓ Set Alle Set Alle	Fehler und Meldungen Sensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: ©
Reale Geschwindigkeit:	m/s		Fehlerzahler:	Reale Geschwindigkeit:	m/s		Fehlerzahler:
Geschwindigkeit:	m/s	Set Set Alle	Motorverbindungsfehler: 🔍	Geschwindigkeit:	m/s	Set Set Alle	Motorverbindungsfehler: 🔘
Drehrichtung:	•	Set Alle	Spannungsabfall: 🔍	Drehrichtung:	•	Set Alle	Spannungsabfall: 🔍
Beschleunigung:	mm	Set Set Alle	Motorkurzschluss: 🔍	Beschleunigung:	mm	Set Set Alle	Motorkurzschluss: 🔍
Bremsung:	mm	Set Set Alle	Max. Drehmoment: 🔍 Überlast: 🔍	Bremsung:	mm	Set Set Alle	Max. Drehmoment: 🔍 Überlast: 🔍
			Motor blockiert: 🔍				Motor blockiert: 🔍
Strom:	mA		Motor Sensor Fehler: 🔍	Strom:	mA		Motor Sensor Fehler: 🔍
Laufzeit:	min	ST	Überhitzung: 🔍 Motorlebensdauerfehler: 💭	Laufzeit:	min	ST	Überhitzung: 🔍 Motorlebensdauerfehler: 🖱
Antrieb		AR	Motorfehlerzähler:	Antrieb Temperatur:	°C	ÅŖ	Motorfehlerzähler:
romporator.		Taxable Control of Con				100	

CONSEIL : un nœud correspond à un contrôleur ConveyLinx Ai2

2.1 Sens de transport de gauche à droite

Le dernier rouleau moteur dans le sens du transport, en cas de nombre impair de rouleaux moteurs, peut être raccordé au contrôleur aussi bien à droite qu'à gauche. Le contrôleur le reconnaît automatiquement.



2.2 Sens de transport de droite à gauche





2.3 Longues zones avec 2 rouleaux moteurs

Le contrôleur reconnaît s'il s'agit d'une zone longue avec 2 rouleaux moteurs. Il y a alors 2 rouleaux moteurs et un seul capteur raccordé sur le contrôleur.





3. Autoconfiguration

CONSEIL : Pendant la configuration, aucun produit à transporter ne doit se trouver sur le convoyeur à rouleaux !

1) Raccorder le courant aux convoyeurs à rouleaux à l'aide du bloc d'alimentation comme indiqué ci-dessous :



1) Attendre que la LED au-dessus du "symbole du crochet" clignote en vert :



1) Raccorder le PC au moyen d'un câble patch au 1er contrôleur dans le sens du transport :



- 1) Attendre 10 secondes, puis démarrer EasyRoll sur le PC.
- 2) Cliquer sur le bouton "Fonction avancée" et veiller à ce que l'IP réseau soit :192.168.21.XX



Netzwerk IP: 192 168 21 XX Von Knoten I Bis Knoten I + Seriennummer:	et Alle Einlesen Erweiterte Schließen Funktionen	Nicht verbunden
Firmwareversion: Hardwareversion:		
Vorgelagerte Zone	r und Meldungen Nachgelagerte Zone ZPA Modus: Staufehler:	Fehler und Meldungen Löschen Staufehler:

3) Sélectionner l'onglet "Paramètres réseau" et cliquer sur le bouton "Rechercher" :

Besondere Dienste Fun	ktion Pin 2	Flex Zone	Sensoren	- En	veiterungen
Vorausschau & Einstellung	Upgrade	Verbindunge	n N	etzwerk Ei	nstellungen
		7			
Gefundene Module:		Einstellunge	n des gewä	hlten Knote	ens:
Gefundene Module:		Einstellunge	n des gewä Immer:	hlten Knote	ens:
Gefundene Module:		Einstellunge Seriennu IP:	n des gewä ımmer:	hlten Knote	ens:



4) EasyRoll trouve maintenant tous les contrôleurs connectés. Cliquez ensuite sur le bouton "Structure ConveyLinx" :

Besondere Dienste	Funktion Pin 2	Flex Zone	Sensoren	Erweiterungen
Vorausschau & Einstellung	Upgrade	Verbindungen	Netzwe	rk Einstellungen
Zeigen Sie Geräte im Subnetz <<< Alle Netzwerke >>>	- Suchen	Ì		
Enter the = 2, descrutzr = 2,		Einstellungen	des gewählten K	notens:
🚡 192.168.21.20, 394182, 4. 🚡 192.168.21.20, 394183, 4.	21 {Ai2} 21 {Ai2}	Seriennum	nmer:	
		IP:	20 0	
		Mask:		
		Gateway: 🔽		• •
			s	et
		Position:		
		Alle auswählen	Zurücksetzen IP und Name	Backup
		Keinen auswähle	n	Wiederherstell
		ConveyLinx Stru	ktur	Wiederherstelle mit IP Adresse

5) Ici, cliquer avec le bouton droit de la souris sur le 1er contrôleur dans le sens du transport et sélectionner "AutoConfig d'ici" :



6) 6) Les contrôleurs sont maintenant configurés (attention : les moteurs tournent à titre de test). La configuration est terminée lorsque les moteurs ne tournent plus et que la LED au-dessus du symbole "crochet" clignote à nouveau en vert.



CONSEIL : Si un convoyeur à rouleaux est configuré avec 2 zones et 1 contrôleur, le sens de marche est toujours réglé de gauche à droite.

Pour configurer le sens de marche de droite à gauche, il faut connecter un contrôleur supplémentaire avec un capteur dans le sens de marche.

Après la configuration sous "Fonctions avancées" et "Connexions" sur le contrôleur restant, mettre le contrôleur en aval sur "Aucun" et retirer le contrôleur supplémentaire.





4. Paramètrages Standards

4.1 Toutes les zones

EasyRoll Version 4.11 (Deutsch) Current IP: 192.168.21.20	
Netzwerk IP: 192 . 168 . 21 . XX 4	Blink&Wink Log
Von Knoten 1 Bis Knoten n + Set Alle	Einlesen Erweiterte
Seriennummer: 419074	Schließen Funktionen
irmwareversion: 4.21 Hardwareversion: 2. Ai2 Es kč Ether	innen normale und gekreuzte
Linke 🥥 👘 🔍 Rechte Verbingung	
Vorgelagerte Zone	Nachgelagerte Zone
ZPA Modus: Blocklückenat -	ZPA Modus: Blocklückenat - 2 Löschen Staufahler
Start- verzögerung 0.30 Sekunder Set Staufehlerzähler:	Start- 1 verzögerung 0.30 Sekunde Set Staufehlerzähler: 2
T-Zone Annahmeseit 0.00 Sekunden Set	T-Zone Annakmerael 0.00 Sekunden Set
Endzonenflexsteuerung Eigenfehlerbehebung Aus	Eigenfehlerbehebung Aus
Anfangszonenflexsteuerung Ankunftsbestätigung Aus	et III 🗖 Anfangszönenflexsteuerung 🗖 Ankunftsbestätigung Aus Set III
Ankunftsfehlermeldung Aus Handentnahme	Ante Ankunftsfehlermeldung Aus 🗖 Handentnahme
Ablauffehlermeldung Aus	Ablauffehlermeldung Aus
Behälterzähler: 13/13	uen Behälterzähler: 8/8
Linker Antrieb Febler und Meldum	Rechter Antrieb
Motor Type: Senergy-Ai ECO + 🚽 Set Alle Sensorverbindungsfehle	er: Motor Type: Senergy-Ai ECO + Set Alle Sensorverbindungsfehler:
Bremsmodus: Normal 🗨 Set Alle Sensorverschmutzun	ng Bremsmodus: Normal 🗨 Set Alle Sensorverschmutzung
Reale 0.000 m/s 3 Fehlerzähler:	r: Reale 0.000 m/s 3 Fehler: Fehler: Fehler: 6
Geschwindigkeit V m/s Set Set Alle Motorverbindungsfehle	Geschwindigkeit v m/s Set Set Alle Motorverbindungsfehler •
Drehrichtung: CCW 🗨 Set Alle Spannungsabfa	II: • Drehrichtung: CCW 💌 Set Alle Spannungsabfall: •
Beschleunigung: S mm Set Set Alle Motorkurzschlus:	s: 🔍 Beschleunigung: S mm Set Set Alle Motorkurzschluss: 🔍
Bremsung: S mm Set Set Alle Max. Drehmomen	nt: 🔍 Bremsung: Somm Set Set Alle Max. Drehmoment: 🔍
Überlas	st: • Überlast: •
Motor blockier	rt: Motor blockiert: Motor blockiert:
Strom: 0 mA Motor Sensor Fehle	ar: 🔍 Strom: 0 mA Motor Sensor Fehler: 🤍
	g: 🔍 U sufacit: 🔟 min 🔤 Überhitzung: 🔍
Laufzeit: 0 min Oberhitzung	
Laufzeit: 0 min Überhitzung Austrik Motorlebensdauerfehle	r: O Motorlebensdauerfehler: O Motorlebensdauerfehler: O
Laufzeit: 0 min Überhitzung Antrieb C *C R Motorlebensdauerfehle Temperatur: 40 *C R Motorlebensdauerfehlerzähle	r: ● Antrieb r: 0 Temperatur: < 40 °C R Motorlebensdauerfehler: ● Motorlebensdauerfehler: ● Motorlebensdauerfehler: ● Motorlebensdauerfehler: ●

1) Réglage des nœuds

Sélectionner tous les nœuds (tous les contrôleurs) -> c'est-à-dire du nœud "1" à "n". Cliquer ensuite sur "Importer".

2) Réglage des zones.

Mode ZPA : sélectionner "Extraction des espaces entre blocs".

Entrer le délai de démarrage : 0.30 seconde et confirmer ensuite avec "Set" ou ENTER.



3) Réglages du moteur

Sélectionner le type de moteur : "Senergy-Ai ECO +".

Vitesse : saisir v en m/s et confirmer ensuite avec "Set" ou ENTER.

Accélération : saisir s en mm, puis confirmer avec "Set" ou ENTER.

Freinage : saisir s en mm et confirmer ensuite avec "Set" ou ENTER.

s = 1,5 - pas des rouleaux + 25mm

4) Pour appliquer les réglages à tous les nœuds, cliquer sur le bouton "Set All". (près de la zone de réglage des nœuds).



4.2 Dernière zone

Notwork ID: 192	168 2	1		Diagnostic			
Netzwerk IP: 132	. 100 . 2	·	2 Blink	SWINK Log		ť	
Von Knoten N	Bis Knoten 1	<u>۱</u> +	Set Alle Einl	esen Erweiterte	~	X	
Seriennummer: 419	9076		Sch	ießen Funktionen	0	\mathcal{D}	
rmwareversion: 42		Intervension 2 A	Es können	normale und gekreuzte	- Contraction	e pr	
	Packta Verbingun		Ethemetka	Jei verwendet werden.	Allen		
Vorgelagerte Zone	nechte verbingur	iy					
Block	lückenat 🔻	F	ehler und Meldungen				
PA Modus: 10.000		1 4	öschen Staufehler: 🧔				
verzögerung:	Sekunden Set		Staufehlerzähler: 3				
-Zone Annahmezeit: 0.00	Sekunden Set						
- Einstellungen							
Endzonenflexst	euerung	Eigenfehlerbe	ehebung Aus				
Antangszonenti Ankunftafahlarr	exsteuerung	Ankunitsbest	atigung Aus Alle				
Ankunitsienien	Iduna Aus		ile il				
Deb Share Shire 107	10		6 9				
benalterzanier. 10/	10		DiAutstauen				
Linker Antrieb			Fehler und Meldungen	Rechter Antrieb			Fehler und Meldungen
Linker Antrieb 1otor Type: Sener	gy-Ai ECO +	▼ Set Alle S	Fehler und Meldungen ensorverbindungsfehler: •	Rechter Antrieb			Fehler und Meldungen Sensorverbindungsfehler: ©
Linker Antrieb Motor Type: Sener Premsmodus: No	gy-AiECO+ rmal 💌	✓ Set Alle Set Alle	Fehler und Meldungen- ensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung	Rechter Antrieb Motor Type: Bremsmodus:		✓ Set Alle Set Alle	Fehler und Meldungen Sensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung
Linker Antrieb fotor Type: Sener tremsmodus: No teale 0.0	gy-AiECO + rmal 💌	▼ Set Alle S	Fehler und Meldungen ensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: © Fehlerzähler: 0	Rechter Antrieb Motor Type: Bremsmodus:		✓ Set Alle Set Alle	Fehler und Meldungen Sensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: © Fehlerzähler:
Linker Antrieb Aotor Type: Sener Iremsmodus: No Ieale ieschwindigkeit: 0.0	gy-AiECO + rmal v 000 m/s	▼ Set Alle S Set Alle	Fehler und Meldungen ensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: © Fehlerzähler: 0	Rechter Antrieb Motor Type: Bremsmodus: Reale Geschwindigkeit:		Set Alle	Fehler und Meldungen- Sensorverbindungsfehler: Sensorverschmutzung Fehler: Fehlerzähler:
Linker Antrieb Notor Type: Sener Irremsmodus: No Neale ieschwindigkeit: ieschwindigkeit:	gy-AiECO + rmal v 000 m/s v m/s	Set Alle S Set Alle Set Alle Set Alle Set Set Alle	Fehler und Meldungen- ensorverbindungsfehler: Sensorverschmutzung Fehler: Fehlerzähler: Motorverbindungsfehler:	Rechter Antrieb Motor Type: Bremsmodus: Reale Geschwindigkeit: Geschwindigkeit:	m/s	✓ Set Alle Set Alle Set Set Alle	Fehler und Meldungen Sensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: Fehlerzähler: Motorverbindungsfehler: ©
Linker Antrieb Aotor Type: Sener; iremsmodus: No leale 0.(ieschwindigkeit: irehrichtung: CC	gy-AiECO + rmal v 000 m/s v m/s CW v	Set Alle S Set Alle Set Set Alle Set Alle	Fehler und Meldungen- ensorverbindungsfehler: Sensorverschmutzung Fehler: Fehlerzähler: Motorverbindungsfehler: Spannungsabfall:	Rechter Antrieb Motor Type: Bremsmodus: Reale Geschwindigkeit: Geschwindigkeit: Drehrichtung:	m/s	Set Alle Set Alle Set Alle Set Set Alle Set Alle	Fehler und Meldungen Sensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: Fehlerzähler: Motorverbindungsfehler: © Spannungsabfall: ©
Linker Antrieb fotor Type: Senery iremsmodus: No leale ieschwindigkeit: ieschwindigkeit: rehrichtung: CC eschleunigung:	gy-AiECO + rmal v 000 m/s v m/s cw v	Set Alle Set Alle Set Set Alle Set Alle Set Alle	Fehler und Meldungen- ensorverbindungsfehler: Sensorverschmutzung Fehler: Fehlerzähler: 0 Motorverbindungsfehler: Spannungsabfall: Motorkurzschluss:	Rechter Antrieb Motor Type: Bremsmodus: Reale Geschwindigkeit: Geschwindigkeit: Drehrichtung: Beschleunigung:		Set Alle Set Alle Set Set Alle Set Alle Set Alle	Fehler und Meldungen Sensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: Pehler: Pehlerzähler: Motorverbindungsfehler: © Spannungsabfall: © Motorkurzschluss: ©
Linker Antrieb Aotor Type: Senery Iremsmodus: No Beale 0. Beschwindigkeit: Drehrichtung: CC Beschleunigung:	gy-AiECO + rmal • 000 m/s v m/s CW • S mm	Set Alle Set Alle Set Alle Set Set Alle Set Alle Set Alle Set Alle Set Set Alle Set Set Alle	Fehler und Meldungen- ensorverbindungsfehler: Sensorverschmutzung Fehler: Fehlerzähler: Motorverbindungsfehler: Spannungsabfall: Motorkurzschluss: Max. Drehmoment:	Rechter Antrieb Motor Type: Bremsmodus: Reale Geschwindigkeit: Geschwindigkeit: Drehrichtung: Beschleunigung:		Set Alle Set Alle Set Set Alle Set Alle Set Alle	Fehler und Meldungen Sensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: Pehler: Motorverbindungsfehler: © Spannungsabfall: © Motorkurzschluss: © Max. Drehmoment: ©
Linker Antrieb fotor Type: Senerg iremsmodus: No Reale ieschwindigkeit: Drehrichtung: CC rechleunigung: iremsung:	gy-AiECO + rmal • 000 m/s v m/s CW • S mm S mm	Set Alle Set Alle Set Alle Set Set Alle Set Alle Set Alle Set Set Alle Set Set Alle Set Set Alle	Fehler und Meldungen ensorverbindungsfehler: Sensorverschmutzung Fehler: Fehlerzähler: Motorverbindungsfehler: Spannungsabfall: Motorkurzschluss: Max. Drehmoment: Überlast:	Rechter Antrieb Motor Type: Bremsmodus: Reale Geschwindigkeit: Geschwindigkeit: Drehrichtung: Beschleunigung: Bremsung:	m/s m/s m/s	Set Alle Set Alle Set Set Alle Set Alle Set Set Alle Set Set Alle	Fehler und Meldungen Sensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: Fehlerzähler: Motorverbindungsfehler: © Spannungsabfall: © Motorkurzschluss: © Max. Drehmoment: © Überlast: ©
Linker Antrieb fotor Type: Senerg iremsmodus: No leale ieschwindigkeit: ieschwindigkeit: Orehrichtung: CC ieschleunigung: iremsung:	gy-AiECO + rmal • 000 m/s V m/s CW • S mm S mm	Set Alle S Set Alle Set Alle Set Set Alle Set Alle Set Set Alle Set Set Alle Set Set Alle	Fehler und Meldungen ensorverbindungsfehler: Sensorverschmutzung Fehler: Fehlerzähler: 0 Motorverbindungsfehler: Spannungsabfall: Motorkurzschluss: Max. Drehmoment: Überlast: Motor blockiert:	Rechter Antrieb Motor Type: Bremsmodus: Reale Geschwindigkeit: Geschwindigkeit: Drehrichtung: Beschleunigung: Bremsung:	m/s m/s m/s	Set Alle Set Set Alle Set Set Alle	Fehler und Meldungen Sensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: Fehlerzähler: Motorverbindungsfehler: © Spannungsabfall: © Motorkurzschluss: © Max. Drehmoment: © Überlast: © Motor blockiert: ©
Linker Antrieb fotor Type: Senery tremsmodus: No Reale ieschwindigkeit: Drehrichtung: CC Reschleunigung: tremsung: 0	gy-Ai ECO + rmal • 000 m/s V m/s CW • S mm S mm mA	 Set Alle S Set Alle Set Set Alle Set Alle Set Alle Set Alle Set Alle Set Alle Set Set Alle 	Fehler und Meldungen ensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: Fehler: P Fehlerzähler: 0 Motorverbindungsfehler: © Spannungsabfall: © Motorkurzschluss: © Max. Drehmoment: © Überlast: © Motor blockiert: © Motor Sensor Fehler: ©	Rechter Antrieb Motor Type: Bremsmodus: Reale Geschwindigkeit: Geschwindigkeit: Drehrichtung: Beschleunigung: Bremsung:	m/s m/s mm mm	Set Alle Set Alle Set Set Alle Set Set Alle Set Set Alle Set Set Alle	Fehler und Meldungen Sensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: Fehler: © Motorverbindungsfehler: © Spannungsabfall: © Motorkurzschluss: © Max. Drehmoment: © Überlast: © Motor blockiert: © Motor Sensor Fehler: ©
Linker Antrieb fotor Type: Senery tremsmodus: No Reale aeschwindigkeit: Drehrichtung: CC Neschleunigung: tremsung: tremsung: 0	gy-Ai ECO + rmal • 000 m/s V m/s CW • S mm S mm mA	 Set Alle S Set Alle Set Set Alle Set Alle Set Alle Set Alle Set Alle Set Alle Set Alle 	Fehler und Meldungen ensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: © Fehler: © Motorverbindungsfehler: © Spannungsabfall: © Motorkurzschluss: © Max. Drehmoment: © Überlast: © Motor blockiert: © Motor Sensor Fehler: © Überhitzung: ©	Rechter Antrieb Motor Type: Bremsmodus: Reale Geschwindigkeit: Geschwindigkeit: Drehrichtung: Beschleunigung: Bremsung: Strom:	m/s m/s mm mm mA	Set Alle Set Alle Set Set Alle Set Set Alle Set Set Alle Set Set Alle	Fehler und Meldungen Sensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: Fehlerzähler: Motorverbindungsfehler: © Spannungsabfall: © Motorkurzschluss: © Max. Drehmoment: © Überlast: © Motor blockiert: © Motor Sensor Fehler: © Überhitzung: ©
Linker Antrieb fotor Type: Senery tremsmodus: No teale teschwindigkeit: Drehrichtung: CC teschleunigung: tremsung: trom: 0 taufzeit: 0	gy-AiECO + rmal • 000 m/s v m/s cw • S mm S mm mA min	Set Alle Set Alle Set Set Alle Set Set Alle Set Set Alle Set Set Alle	Fehler und Meldungen ensorverbindungsfehler: © Sensorverschnutzung Fehler: © Fehlerzähler: 0 Motorverbindungsfehler: © Spannungsabfall: © Motorkurzschluss: © Max. Drehmoment: © Überlast: © Motor blockiert: © Motor Sensor Fehler: © Überhitzung: © Motorlebensdauerfehler: ©	Rechter Antrieb Motor Type: Bremsmodus: Reale Geschwindigkeit: Drehrichtung: Beschleunigung: Bremsung: Strom: Laufzeit:	m/s m/s m/s mm mm mm	Set Alle Set Alle Set Set Alle Set Set Alle Set Set Alle	Fehler und Meldungen Sensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: Fehlerzähler: © Spannungsabfall: © Motorkurzschluss: © Max. Drehmoment: © Überlast: © Motor blockiert: © Motor Sensor Fehler: © Überhitzung: ©
Linker Antrieb Aotor Type: Senery Iremsmodus: No Reale 0.1 Beschwindigkeit: 0.1 Beschwindigkeit: 0.1 Drehrichtung: 0.1 Iremsung: 0 Iremsung:	gy-Ai ECO + rmal 000 m/s V m/s S mm S mm mA min 40 °C	Set Alle Set Alle Set Set Alle Set Set Alle Set Set Alle Set Set Alle	Fehler und Meldungen ensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: © Fehlerzähler: 0 Motorverbindungsfehler: © Spannungsabfall: © Motorkurzschluss: © Max. Drehmoment: © Überlast: © Motor blockiert: © Motor Sensor Fehler: © Überhitzung: © Motorlebensdauerfehler: © Motorfehlerzähler: 0	Rechter Antrieb Motor Type: Bremsmodus: Reale Geschwindigkeit: Geschwindigkeit: Drehrichtung: Beschleunigung: Bremsung: Strom: Laufzeit: Antrieb Temperatur:	m/s m/s m/s mm mm mm mm	Set Alle Set Alle Set Set Alle Set Set Alle Set Set Alle	Fehler und Meldungen Sensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: Fehlerzähler: © Spannungsabfall: © Motorkurzschluss: © Max. Drehmoment: © Überlast: © Motor blockiert: © Motor Sensor Fehler: © Überhitzung: © Motorfebensdauerfehler: ©

5) Réglage des nœuds

Ne sélectionner que le dernier nœud -> c'est-à-dire du nœud "n" à "n".

Appuyer ensuite sur "lire".

6) Réglage des zones

Cocher la case "Confirmation d'arrivée Désactivée".

Cliquer sur le bouton "Accumuler" (l'écriture devient ensuite rouge).

Les autres paramètres de zone et d'entraînement sont définis en appuyant sur "Set All" dans le point "Toutes les zones".





5. Paramètres supplémentaires

5.1 Capteur de démarrage

Au début de la première zone d'un convoyeur à rouleaux, le signal de départ peut être donné par un capteur de départ :



Le capteur de zone et le capteur de démarrage de la première zone doivent être raccordés chacun à un câble à 3 pôles. Un répartiteur en Y est fixé au contrôleur sur lequel les deux câbles à 3 pôles sont raccordés.

Netzwerk IP: 192 , 168 , 21 , XX Von Knoten I Bis Knoten I , + S Seriennummer:	et Alle Einlesen Erweiterte Schließen Funktionen	Nicht verbunden
imwareversion: Hardwareversion:		
Vorgelagerte Zone	Nachgelagerte Zone	- Febler und Meldungen



Maintenant, il faut encore faire le réglage suivant dans EasyRoll dans les "Fonctions avancées" sous l'onglet "Fonction broche 2" :

eiterte Funktionen				
192,168,21.20 1	1	+ Einle	sen	
Vorausschau & Einstell	ung I Upgrade	Verbindung	gen Netz	werk Einstellungen
Besondere Dienste	Funktion Pin 2	Flex Zone	Sensoren	Erweiterungen
			L	
		Oben	and a	Ess

Sens de direction de droite à gauche

Vorausschau & Einstell	una Uparade	Verbindun	iaen Netz	werk Einstellungen
Besondere Dienste	Funktion Pin 2	Flex Zone	Sensoren	Erweiterungen
Linker Pin2	Rec	hter Pin2		
Kein Funktion	▼ Startsignal	*		
Invertie	rt 🗌 🗖 Invertiert			
			Linna	The second
			d.	de la
	~	Ohan	and a	Veran
		Upen		



5.2 Capteur de démarrage avec temporisation

Si le convoyeur à rouleaux doit démarrer avec une certaine temporisation, le réglage suivant doit être effectué dans EasyRoll dans les "Fonctions étendues" sous l'onglet "Fonction broche 2" :



l faut maintenant définir le délai de temporisation sous le paramètre "Temps d'acceptation de la zone T".

EasyRoll Version 4.11 (Deutsch) Curre	ent IP: 192.168.21.20			
Netzwerk IP: 192 . 168 . 21 . 🗙	Blink&Y	Vink Diagnostic Log	p q	
Von Knoten #: 1 Bis Knoten #: 1	+ Set Alle Ein	Erweiterte	k ····································	
Seriennummer: 614603	Schl	ließen Funktionen	0	
Firmwareversion: 5.04 Hardwareversio	n: 6, Ai2 Es können r Ethernetkab	normale und gekreuzte bel verwendet werden.		
Linke 🔍 🔍 Rechte Verbingung				
Vorgelagerte Zone	- Fehler und Meldungen	Nachgelagerte Zone	- Fehler und Meld	ungen
Modus:	Löschen Staufehler o	Modus: Blocklückenabz 💌	Löschen Stau	ifehler
Start- Logië genung: 0.30 Sekunden Set	Staufehlerzähler: 0	Start- verzögerung: 0.30 Sekunden	Set Staufehl	erzähler: 0
T-Zone Annahmezeit 2.00 Sekunden Set	Q	T-Zone Annahmezeit: 0.00 Sekunden	Set	
Endzonenflexsteuerung Eigenfe	hlerbehebung Aus	Endzonenflexsteuerung	🥅 Eigenfehlerbehebung Aus	
Anfangszonenflexsteuerung CAnkunft	sbestätigung Aus Set Alle	Anfangszonenflexsteuerung	🥅 Ankunftsbestätigung Aus	Set Alle
Ankunftsfehlermeldung Aus	itnahme	Ankunftsfehlermeldung Aus	Handentnahme	
Ablauffehlermeldung Aus		Ablauffehlermeldung Aus		
Behälterzähler: 0/0	Aufstauen	Behälterzähler: 0/0		ufstauen



5.3 Freinage

En cas de charges et de vitesses élevées, il est possible de ralentir la vitesse à la fin du convoyeur à rouleaux ou dans les zones si la zone précédente est occupée. Ceci peut être réglé dans les "Fonctions avancées" dans l'onglet "Anticipation & réglage" :

Deservations Discuste		nu n			о г ана;	
Vorausschau & Einst		rin 2 Is sus da	riex∠one :	Sensoren	Erwei die Einigt	terunger
Versionalist		opgrade	e verbindungen	Netzwe	IK EINSC	ellungen
Vorgelagert		301	Nachgelagert			
- Abbremsen Geschwindigkeit	~ %	Set	Geschwindigkeit	%	Set	Set
– Schnellabzug Zeit	Sekunden		⊏ Schnellabzug Zeit	Sekunden		alle
Stau Selbstbehebun	g Zeiteinstellung	en			0.14	
Vorgelagert			Nachgelagert			
Fehlerauslöse Zeit:	Sekunden	Set	Fehlerauslöse Zeit:	Sekunden	Set	Set
Selbstbehebung Zeit:	Sekunden	Set	Selbstbehebung Zeit:	Sekunden	Set	alle
Nachlaufzeiten						
Vorgelagert			Nachgelagert			
Nachlaur		-	Nachiaur		-	
	Sekunden	Set		Sekunden	Set	
Sensornachlaufzeit		_	- Sensornachlaufzeit -			Set
Sensornachlauf vorwärts:	Sekunden	Set	Sensornachlauf vorwärts:	Sekunden	Set	Gile
Sensornachlauf rückwärts:	Sekunden		Sensornachlauf rückwärts:	Sekunden		
Sensorentorellung						
	 Sekunden	Set			Se	talle
	ookandon	904				Callo



5.4 Arrêt intermédiaire & transmission

Le transfert du produit transporté à la fin de n'importe quelle zone ou à la fin de la dernière zone d'un convoyeur à rouleaux, par un signal externe, est possible comme ci-dessous. Dans EasyRoll, il est possible de sélectionner l'option "Accumulation" sous l'onglet "Fonction broche 2". Cela se fait comme ci-dessous:



Pour accumuler le produit transporté, **AUCUN** signal 24V ne doit être présent sur la broche 2. Si le produit doit être transporté, un signal 24V **DOIT** être appliqué.

CONSEIL : si l'option "Accumulation" est sélectionnée sous l'onglet "Fonction broche 2", elle ne doit pas être active dans cette zone.



Si un signal externe est court, les rouleaux ne tournent que brièvement. Pour compenser cela, le rebondissement du capteur. Les secondes réglées correspondent au temps d'arrêt des rouleaux.

Erweiterte Funktionen					×
192.168.21.21	2	- + Einle	sen		
Besondere Dienste	Funktion Pin 2	Flex Zone	Sensoren	Erweiterungen	
Vorausschau & Einstellun	g Upgrad	de Verbindun	gen Netzv	verk Einstellungen	ĺ
Vorausschau Vorgelagert Abbremsen Geschwindigkeit Schnellabzug Zeit	% Set	Nachgelagert Abbremsen Geschwindigkei	t % Sekunden	Set Set alle	
Stau Selbstbehebung Zeite Vorgelagert Fehlerauslöse 5.00 Zeit	einstellungen Sekunden Set	Nachgelagert Fehlerauslöse Zeit	5.00 Sekunden	Set Set	
Selbstbehebung 5.00 Zeit:	Sekunden Set	Selbstbehebung Zeit:	5.00 Sekunden	Set	
Nachlaufzeiten Vorgelagert		Nachgelagert			
Zeit	-		Zeit	-	
Nachlauf: 1.00	Sekunden Set	Nachlauf:	1.00 Sekunden	Set Set	
Sensomachlauf 0.00 vorwärts:	Sekunden Set	Sensornachlauf (vorwärts:	0.00 Sekunden	alle	
Sensornachlauf 0.00 rückwärts:	Sekunden	Sensornachlauf rückwärts:	0.00 Sekunden		
Sensorentprellung	S <mark>∍kunden Set</mark>]		Setalle	

5.5 Lecture du signal du capteur

Il est possible de lire le signal du capteur de chaque zone. Un signal 24V est alors envoyé par exemple à la commande du client dès que la zone est occupée.





Si un client souhaite réaliser un arrêt intermédiaire avec transfert via sa commande, il a besoin de savoir quand la zone est occupée par la marchandise à transporter. Pour ce faire, la commande "Occupation de la zone" en combinaison avec "Accumulation" peut être configurée comme ci-dessous.





5.6 Démontré ci-dessous

Si, à la fin de la dernière zone, un client souhaite passer à une autre ligne de convoyage sans logique ZPA, cela se réalise comme ci-dessous :

192.168.21.21	2	2	-	+ Ein	lesen		
Vorausschau & E Besondere Diens	instellung te	Upg Funktion Pin 2	rade	Verbindu Flex Zone	ingen Senso	Netzwe iren	erk Einstellungen Erweiterungen
Linker Pin2		Rec	hter Pin2	Auf die Pfe Wirkrichtu	eile klicken, ng der Sign	um die ale zu	
Kein Funktion	rtiert 🔽 🦳	ichfolgend bel Invertiert	egt 💌	beeinfluss	en		
						2	
+ -			+			Car	
			Oben				
-Nachfolgend bele	gt						
Blockierzeit	0.01	S	et				
Räumzeit	3.00	S	et				
			-				
Pin 2 als Eingan	g konfigurie	rt, kann er P	NP NP				
oder NPN sein (s	elbstkonfig	urierend).					

Le **temps de blocage** est le temps pendant lequel le signal doit être présent pour que le produit s'accumule à la fin d'une section de transport.

Le **temps d'évacuation** est le temps après lequel le produit part lorsque le signal n'est plus appliqué.



6. Aiguillage convergent

Chaque ligne est d'abord configurée séparément. Pour cela, il faut modifier l'adresse IP et le masque de sous-réseau.

Le partage du réseau :

Masque sous-réseau (pour toutes les lignes) :	255.255.128.0
IP-Ligne centrale :	192.168.21.20
IP-Ligne secondaire 1 :	192.168.22.20
IP- Ligne secondaire 2 :	192.168.23.20 u.s.w.

1) Dans les "Fonctions avancées", chercher les nœuds et sélectionner le premier dans le sens du transport.

2) Sélectionner dans la "Structure ConveyLinx" :

Erweiterte Funktionen		\times
Besondere Dienste Funktion Pin 2	Flex Zone Sensoren Erweiterungen	
Vorausschau & Einstellung Upgrade	Verbingungen Netzwerk Einstellungen	
Zeigen Sie Geräte im Subnetz:		
<<< Alle Netzwerke >>>		
Entdeckt = 2, Geschützt = 2, Angezeigt = 0	Einstellungen des gewählten Knotens:	-1
🚛 192.168.1.20, 877140, 5.04 (Ai2)	Seriennummer:	
🚡 192.168.1.21, 877141, 5.04 {Ai2}	,	
	IP:	
	Mask:	
	_	
	Gateway: 🗹	
	set	
	Position	
	i ositori,	
	Alle auswählen Zurücksetzen Backup	
	Keinen auswählen Wiederherste	llen
	Wiederherste	llen
2	ConveyLinx Struktur	
	IP anpassen Upgrade FV	V
 "Utri/Shift für Mehrfachauswahl 		
		_

3) Cliquer sur "Modifier l'adresse IP du nœud et AutoConfig" :



4) Saisir l'adresse et le masque de sous-réseau et confirmer :



5) Après avoir configuré les différentes lignes, celles-ci peuvent être connectées via le switch.



6) Sélectionner le nœud correspondant à la zone de fusion souhaitée et appuyer sur CTRL + Shift + M pour ouvrir le menu de fusion.





7) Définir la direction d'insertion (gauche, droite) et la priorisation.

8) Inscrire l'adresse IP du nœud adjacent :



Les autres paramètres peuvent être configurés par défaut.







D-A-CH :

Robotunits GmbH Dr. Walter Zumtobel Str. 2 A-6850 Dornbirn T +43/5572/22000 200 austria@robotunits.com www.robotunits.com

Italie :

Robotunits Italia S.r.I. Z.I. di Cima Gogna 68 32041 Auronzo di Cadore (BL) T+39/0435/409928 info.ita1@robotunits.com www.robotunits.com

États-Unis :

Robotunits INC. 8 Corporate Drive Cranbury, NJ 08512 T +1/732/438 0500 info.usa1@robotunits.com www.robotunits.com

Australie :

Robotunits Pty Ltd. 23 Barry Road Tullamarine VIC 3043 T +61/3/9334 5182 info.aus1@robotunits.com www.robotunits.com