POWERED ROLLER CONVEYOR AUTO-CONFIGURATION





Table of contents

1. Co	nnections
1.1	LAN connection
1.2	Wi-Fi connection
2. So	ftware structure
2.1	Conveying direction from left to right
2.2	Conveying direction from right to left
2.3	Longer zones with two motor rollers7
3. Au	to-configuration
4. Sta	indard settings
4.1	All zones
4.2	Last zone
5. Ad	ditional settings
5.1	Start sensor
5.2	Start sensor with time delay
5.4	Braking
5.5	Intermediate stop & transfer
5.6	Sensor signal read-out
5.7	Subsequently occupied
6 Me	rge





1. Connections

1.1 LAN connection

Systemsteuerung 🕨 Net	zwerk und Internet > Netzwerkverbindungen >
Organisieren 👻 Netzwerkgerät deaktiv	vieren Verbindung untersuchen Verbindung umbenennen Einstellungen dieser Verbindung ändern 🗒 🔻 🗔 🔞
Bluetooth-Netzwerkverbindung 2 Nicht verbunden Bluetooth-Gerät (PAN) #2	2 Cisco AnyConnect Secure Mobility Client Connection Deaktiviert Deaktiviert District Connection Deaktiviert District Connection Deaktiviert District Connection Distribution District Connection Distribution District Connection Distribution
LAN-Verbindung Netzwerkkabel wurde entfernt Intel(R) 82579LM Gigabit Net	Deaktivieren Status Diagnose Verbindungen überbrücken Verknüpfung erstellen Löschen Umbenennen

Systemsteuerung > Netzwe	k und Internet → Netzwerkverbindungen →	 ✓ ✓ Netzwerkverbindu 	ngen durchsuchen
Organisieren 🔻 Netzwerkgerät deaktiviere	n 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 Eigenschaften von LAN-Verbindung Netzwerk Authentifizierung Freigabe Verbindung herstellen über:	3 verkverbindung 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	DNS-Serveradresse automatisch beziehen Folgende DNS-Serveradressen verwenden: Bevorzugter DNS-Server: Alternativer DNS-Server: Einstellungen beim Beenden überprüfen Erweitert OK Abbrechen



1.2 Wi-Fi connection

If possible, turn off the Wi-Fi connection before the configuration of ConveyLinx Ai2:

Systemsteuerung > Netzwe	rk und Internet 🕨 Netzwerkverbindungen 🕨	- 47 Netzwerkverbindungen durchsuchen 🔎
Organisieren 🔻 Verbindung herstellen	Netzwerkgerät deaktivieren Verbindung u	untersuchen Verbindung umbenennen » 📴 🐨 🗍 🔞
Bluetooth-Netzwerkverbindung 2 Nicht verbunden Bluetooth-Gerät (PAN) #2 LAN-Verbindung Netzwerkkabel wurde entfernt Intel(R) 82579LM Gigabit Network	Cisco AnyConnect Secure Mobility Client Connection Deaktiviert	Drahtlosnetzwerkverbindung herondom.robotunits. Deaktivieren DW 1501 Wireless-N W



2. Software structure

In addition to the overview section (network IP, nodes, serial number), the program is divided into 4 sections:

- Upstream and downstream zone
- Left and right drive

wareversion: Hardwareversion:	Schließen Funktionen verbunden
orgelagerte Zone	- Nachgelagerte Zone
A Modus: Löschen Staufehler:	ZPA Modus: Löschen Staufehler:
itt- rzögerung: Sekunden Set Staufehlerzähle	r: Staufehlerzähler: Sekunden Set Staufehlerzähler:
zone nahmezeit: Sekunden Set	T-Zone Annahmezeit Sekunden Set
Einsteilungen Endzonenflexsteuerung 🦳 Eigenfehlerbehebung Aus	Erristenurigen
Anfangszonenflexsteuerung C Ankunftsbestätigung Aus S Ankunftsfehlermeldung Aus C Handentnahme Ablauffehlermeldung Aus	t Anfangszonenflexsteuerung Ankunftsbestätigung Aus Set Ankunftsfehlermeldung Aus Handentnahme Ablauffehlermeldung Aus
ehälterzähler:	uen Behälterzähler:
tor Type:	generation Fehler und Meldungen- r. • Motor Type: g Set Alle g. • Fehler: • Fehler: Fehler: • Fehler: Fehler: •
schwindigkeit: m/s Set Set Alle Matarverbindungsfehlr	Geschwindigkeit: m/s Set Set Alle Motorverbindupgsfehler:
ehrichtung: Set Alle Spannungsabfa	l:
schleunigung: mm Set Set Alle Motorkurzschlus	: Beschleunigung: mm Set Set Alle Motorkurzschluss:
msung: mm <u>Set Set Alle</u> Max. Drehmomer Überla	t: Bremsung: mm Set Set Alle Max. Drehmoment: Überlast: Überlast:
Motor blockie	t 🔍 Motor blockiert: 🔍
om: mA Motor Sensor Fehle	r: 🔍 Strom: mA Motor Sensor Fehler: 🔍
ufzeit: Überhitzun	y: ♥ Laufzeit: min @@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@
trieb C A Motorlebensdauerfehle	Antrieb
mperatur: I T Motorfenierza	Motorfenierzahier:

INFORMATION: One node corresponds to one ConveyLinx Ai2 controller

2.1 Conveying direction from left to right

The last motor roller in the conveying direction, with an odd number of motor rollers, can be connected to the controller on the right or left side. This is automatically recognized by the controller.



2.2 Conveying direction from right to left



2.3 Longer zones with two motor rollers

The controller recognizes when it is dealing with a longer zone with two motor rollers. In this case, two motor rollers and only one sensor are connected to the controller.





3. Auto-configuration

INFORMATION: There should be **no** goods on the roller conveyor during the configuration!

1) Connect power to the roller conveyor using the power supply as shown below:



2) Wait until the LED above the "Check Symbol" flashes green:



3) Connect the PC to the first controller in the conveying direction using a patch cable:



- 4) Wait 10 seconds and then start EasyRoll on the PC.
- 5) Click on the button "Advanced Dialog" and make sure that the network IP is **192.168.21.XX**:



Netzwerk IP: 192 168 21 . XX Von Knoten I Bis Knoten 1 + Seriennummer:	Set Alle Einlesen Erweiterte Schließen Funktionen	Nicht verbunden
Firmwareversion: Hardwareversion:		
Vorgelagerte Zone	ehler und Meldungen ischen Staufehler:	Fehler und Meldungen Löschen Staufehler:

6) Select the tab "Network Services" and click on the button "Search":

Besondere Dienste	Funktion Pin 2	Flex Zone	Sensoren Erweiterungen
Vorausschau & Einstell	lung Upgrade	Verbindungen	Netzwerk Einstellungen
	- Outphon		
		_	
Gefundene Module:	- Cuchan		des gewählten Knotens:
Gefundene Module:		Einstellungen Seriennur	des gewählten Knotens:
Gefundene Module:		Einstellungen Seriennur	des gewählten Knotens:



7) EasyRoll now searches for all connected controllers. Afterwards, click on the button "ConveyLinx Structure":

Besondere Dienste	Funktion Pin 2	Flex Zone	Sensoren	Erweiterungen
Vorausschau & Einstellung	Upgrade	Verbindunge	n Net	zwerk Einstellungen
Zeigen Sie Geräte im Subneta	<u>.</u>	24		
<<< Alle Netzwerke >>>	- Suchen	1		
Entd	nereist - 0	– T – Einstellunge	n des gewählt	on Knotone
- 192 168 21 20 394182 A	21 {Ai2}		n des gewann	en Knotens.
192.168.21.20, 394183, 4	.21 {Ai2}	Seriennu	ummer:	ļ
		IP:		
		0.00	-	
		Mask:		<u> </u>
		Gatewair 🛛	7	12 12
		Giatoriay.		
				set
		Position:		•
		Alle auswähle	n Zurückse	tzen Backup
		Keinen auswäh	len	Wiederherstell
				Wiederherstel
		ConveyLinx St	ruktur	mit IP Adress
		15	-	

8) Right-click on the first controller in the conveying direction and select "AutoConfig from here":



9) Now the controllers will be configured (Attention: Motors rotate for test purposes). The configuration is completed when then motors no longer rotate and the LED above the "Check Symbol" flashes green again.



INFORMATION: If a roller conveyor is configured with 2 zones and 1 controller, the conveying direction is always set from left to right.

To configure the conveying direction from right to left. an additional controller with sensor must be connected in the conveying direction.

After the configuration of the controllers via "Advanced Dialog" and "Connections", set the downstream controller to "None" and remove the additional controller.

eiterte Funktionen				
192.168.0.21	1	1.	Einlesen	
Besondere Dienste Funi Vorausschau & Einstellung	tion Pin 2 Upgrade	Flex Zon Verbi	e Sens ndungen	oren Enweiterungen Netzwerk Einstellungen
l Vorgelegen	Knoten 11 🛛	192.168. 192.255.2	0 21 55 0	Nachgelegen
Knoten #		東加三	-	Knoten #
C IP Addresse	- SPS L/	Mode		○ IP Addresse
		PS I/O Mod Minet/Schiel Sockierung S ar und Aurga rennung von Programm	us ber Senaor mohts PS Modus enge bei SPS:	
		T SPS Progr 7 Verbindun tardware ges	amm forch pen zurück teuet	Anwenden



4. Standard settings

4.1 All zones

EasyRoll Version 4.11 (Deutsch) Current IP: 192.168.21.20	
Netzwerk IP: 192 . 168 . 21 . XX	llink&Wink
Von Knoten 1 Bis Knoten n + Set Alle	Einlesen Erweiterte
Seriennummer: 419074	Schließen Funktionen
irmwareversion: 4.21 Hardwareversion: 2, Ai2 Es kör Ethern	inen normale und gekreuzte etkabel verwendet werden.
Linke 🔍 🔍 Rechte Verbingung	
Vorgelagerte Zone	Nachgelagerte Zone
ZPA Modus: Blocklückenat - 2 Löschen sin (U.	ZPA Modus: Blocklückenat - 2
Start- verzögerung 0.30 Sekunder Set Staufehlerzähler: 1	Start- verzögerung 0.30 Sekunder Set Staufehlerzähler: 2
T-Zone 0.00 Sekunden Set	T-Zone Annahmezeit Sindel ware
Eigenfehlerbehebung Aus	Eigenfehlerbehebung Aus
Anfangszonenflexsteuerung 🗖 Ankunftsbestätigung Aus Set	Anfangszonenflexsteuerung 🗖 Ankunftsbestätigung Aus Set
Alle Ankunftsfehlermeldung Aus	Alle Ankunftsfehlermeldung Aus 🗆 Handentnahme Alle
Ablauffehlermeldung Aus	Ablauffehlermeldung Aus
Behälterzähler: 13/13	en Behälterzähler: 8/8
Linker Antrieb	Rechter Antrieb
Motor Type: Senergy-Ai ECO + Set Alle Sensorverbindungsfehler:	Motor Type: Senergy-Ai ECO +
Bremsmodus: Normal 🗨 Set Alle Sensorverschmutzung	Bremsmodus: Normal Set Alle Sensorverschmutzung
Reale 0.000 m/s Fehlerzähler: 0 Fehlerzähler: 0	Reale 0.000 m/s Fehlerzähler: 0
Geschwindigkeit v m/s Set Alle Motorverbindungsfehler:	Geschwindigkeit v m/s Set Set Alle Motorverbindungsfehler:
Drehrichtung: CCW 💽 Set Alle Spannungsabfall:	Drehrichtung: CCW Set Alle Spannungsabfall:
Beschleunigung: S mm Set Set Alle Motorkurzschluss:	Beschleunigung: S mm Set Set Alle Motorkurzschluss:
Bremsung: S mm Set Set Alle Max. Drehmoment:	Bremsung: S mm Set Set Alle Max. Drehmoment: O
Überlast:	O Überlast: O
Motor blockiert:	Motor blockiert:
Strom: 0 mA Motor Sensor Fehler:	Strom: 0 mA Motor Sensor Fehler: O
Überhitzung:	● Überhitzung: ●
Laurzeit. jo min ç	Caurzeit. Motorlebensdauerfehler: Motorlebensdauerfehler:
T Motorlebensdauerfehler:	Antrieb A
Antrieb < <40 °C <	: 0 Temperatur: C K Motorfehlerzähler: 0

1) Node settings

Select all nodes (all controllers) -> i. e. from node "1" to "n". Afterwards click on "Refresh".

2) Zone settings

ZPA-Mode: Select "GAP Train".

Start delay: Enter 0.30 seconds and confirm by clicking "Set" or press ENTER.



3) Drive settings

Motor type: Select "Senergy-Ai ECO +".

Speed: Enter "v" in m/s and confirm by clicking "Set" or press ENTER.

Acceleration: Enter "s" in mm and confirm by clicking "Set" or press ENTER.

Braking: Enter "s" in mm and confirm by clicking "Set" or press ENTER.

s = 1,5 · roller pitch + 25mm

4) To transfer the settings to all nodes, click the button "Set All" (within the node settings section).



4.2 Last zone

Netzwerk IP: 192 . 168 . 21 . XX	k&Wink Log
Von Knoten n Bis Knoten n + Set Alle Eir	nlesen Frweiterte
Seriennummer: 419076 Sci	hließen Funktionen
rmwareversion 2. Ai2 Es könner	n normale und gekreuzte
Linke O Bechte Verbingung	
Vorgelagerte Zone	
ZPA Modus: Blocklückenat ZPA Modus: Blocklückenat Coschen Staufehler:	
verzögerung: 0.30 Sekunden Set Staufehlerzähler: 3	
i Zone Annahmezeit: 0.000 Sekunden Set	
Einstellangen	
Anfangszonenflexsteuerung Ankunftsbestätigung Aus Set	
Alle Ankunftsfehlermeldung Aus 🗌 Handentnahme Alle	
🗖 Ablauffehlermeldung Aus	
Behälterzähler: 18/18 6 DAufstauer	
Linker Antrieb	- Bechter Antrieb
Linker Antrieb	Rechter Antrieb
Linker Antrieb Motor Type: Senergy-Ai ECD + Set Alle Sensorverbindungsfehler:	Rechter Antrieb Fehler und Meldungen Motor Type: Set Alle Sensorverbindungsfehler: @
Linker Antrieb Aotor Type: Senergy-Ai ECD + Set Alle Yremsmodus: Normal Set Alle Set Alle Sensorverbindungsfehler: Set Alle Set Alle Sensorverbindungsfehler: Fehler of Fehler Fehler	Rechter Antrieb Fehler und Meldungen Motor Type:
Linker Antrieb Motor Type: Senergy-Ai ECD + Set Alle Sremsmodus: Normal Set Alle Set Alle Set Alle Set Alle Set Alle Sensorverbindungsfehler: Set Alle Sensorverbindungsfehler: Fehler und Meldungen Sensorverbindungsfehler: Fehler und Meldungen Fehler und Meldungen Fehler: Fehle	Rechter Antrieb Fehler und Meldungen Motor Type: Set Alle Bremsmodus: Set Alle Set Alle Sensorverbindungsfehler: Reale m/s Geschwindigkeit: m/s
Linker Antrieb Motor Type: Senergy-Ai ECD + Set Alle Sremsmodus: Normal Set Alle Breale Geschwindigkeit: V m/s Set Set Alle	Rechter Antrieb Fehler und Meldungen Motor Type: Set Alle Bremsmodus: Set Alle Reale m/s Geschwindigkeit: m/s
Linker Antrieb Motor Type: Senergy-Ai ECO + Set Alle Sremsmodus: Normal Set Alle See Set Alle Set Alle	Rechter Antrieb Fehler und Meldungen Motor Type: Set Alle Bremsmodus: Image: Set Alle Reale m/s Geschwindigkeit: m/s Set Alle Motorverbindungsfehler: Motorverbindungstehler: Motorverbindungsfehler: Prehler: Set Alle Motorverbindungsfehler: Motorverbindungsfehler:
Linker Antrieb Aotor Type: Senergy-Ai ECO + Set Alle Bremsmodus: Normal Set Set Alle Beale Beale Beschwindigkeit: V m/s Set Set Alle Drehrichtung: CCW Set Set Alle Drehrichtung: CCW Set Set Alle	Rechter Antrieb Fehler und Meldungen Motor Type: Set Alle Sensorverbindungsfehler: Sensorverschmutzung Set Alle Sensorverschmutzung Fehler: Sensorverbindungsfehler: Set Alle Sensorverbindungsfehler: Fehler: Fehler: Fehler: Fehler: Fehler: Fehler: Fehler: Set Alle Motorverbindungsfehler: Spannungsabfall: Spannungsabfall:
Linker Antrieb Aotor Type: Senergy-Ai ECO + Set Alle Bremsmodus: Normal Set Alle Beale Beschwindigkeit: V m/s Set Set Alle Drehrichtung: CCW Set Set Alle Beschleunigung: S mm Set Set Alle Beschleunigung: S mm Set Set Alle	Rechter Antrieb Fehler und Meldungen Motor Type: Set Alle Sensorverbindungsfehler: Sensorverschmutzung Fehler: Fehler: Fehler: Fehler: Fehler: Set Alle Set Set Alle Motorverbindungsfehler: Fehler: Fehler: Fehler: Fehler: Fehler: Fehler: Fehler: Set Alle Motorverbindungsfehler: Spannungsabfalt: Motorkurzschluss:
Linker Antrieb Aotor Type: Senergy-Ai ECO + Set Alle Bremsmodus: Normal Set Set Alle Breale Beal	Rechter Antrieb Fehler und Meldungen Motor Type: Set Alle Sensorverbindungsfehler: Sensorverschmutzung Reale m/s Set Alle Set Alle Sensorverbindungsfehler: Fehler; Motorverbindungsfehler; Spannungsabfall; Motorkurzschluss; Max. Drehmoment;
Linker Antrieb Aotor Type: Senergy-Ai ECO + Set Alle Bremsmodus: Normal Set Set Alle Breale Beale Beschwindigkeit: V m/s Set Set Alle Drehrichtung: CCW Set Set Alle Beschleunigung: S mm Set Set Alle Bremsung: S	Rechter Antrieb Fehler und Meldungen- Motor Type: Set Alle Sensorverbindungsfehler: Sensorverbindungsfehler: Sensorverbindungsfehler: Set Alle Set Alle Set Alle Set Alle Set Alle Motorverbindungsfehler: Fehler: Fehler: Fehler: Fehler: Set Alle Motorverbindungsfehler: Spannungsabfalt Motorkurzschluss: Max. Drehmoment:
Linker Antrieb Aotor Type: Senergy-Ai ECO + Set Alle Bremsmodus: Normal Set Set Alle Beale Beachwindigkeit: V m/s Set Set Alle Drehrichtung: CCW Set Alle Beschleunigung: S mm Set Set Alle Bremsung: S mm Set Set A	Rechter Antrieb Fehler und Meldungen Motor Type: Set Alle Sensorverbindungsfehler: Sensorverschmutzung Fehler: Fehler: Fehler: Fehler: Fehler: Set Alle Motorverbindungsfehler: Sensorverschmutzung Fehler: Fehler: Fehler: Set Alle Motorverbindungsfehler: Spannungsabfalt Motorkurzschluss: Max. Drehmoment: Überlast: Motor blockiert: Motor blockiert:
Linker Antrieb Aotor Type: Senergy-Ai ECO + Set Alle Bremsmodus: Normal Sensorverbindungsfehler: Motorverbindungsfehler: Sensorverbindungsfehler: Sensorverbindungsfehler	Rechter Antrieb Fehler und Meldungen Motor Type: Set Alle Sensorverbindungsfehler: Sensorverbindungsfehler: Sensorverbindungsfehler: Set Set Alle Sensorverbindungsfehler: Fehler: Fehler: Fehler: Fehler: Fehler: Set Alle Motorverbindungsfehler: Set Alle Motorverbindungsfehler: Spannungsabfalt: Motorkurzschluss: Max. Drehmoment: Überlast: Motor blockiert: Motor Sensor Fehler: Strom: mA Motor Sensor Fehler:
Linker Antrieb Motor Type: Senergy-Ai ECO + Set Alle Bremsmodus: Normal Set Set Alle Breale 0.0000 m/s Breschwindigkeit: V m/s Set Set Alle Drehrichtung: CCW Set Alle Breschleunigung: S mm Set Set Alle Bremsung: S mm Set Set Set Alle Bremsung: S mm Set Set Alle Bremsu	Rechter Antrieb Fehler und Meldungen Motor Type: Set Alle Sensorverbindungsfehler: Sensorverbindungsfehler: Sensorverbindungsfehler: Set Alle Sensorverbindungsfehler: Sensorverbindungsfehler: Fehler: Fehler: Fehler: Fehler: Fehler: Set Alle Motorverbindungsfehler: Spannungsabfall: Motorkurzschluss: Max. Drehmoment: Überlast: Motor Sensor Fehler: Motor Sensor Fehler: Überhitzung: Wotor Sensor Fehler:
Linker Antrieb Motor Type: Senergy-Ai ECO + Set Alle Bremsmodus: Normal Sensorverbindungsfehler: Motorverbindungsfehler: Sensorverbindungsfehler: Sensorverbindungsfehler	Rechter Antrieb Fehler und Meldungen Motor Type: Set Alle Sensorverbindungsfehler: Sensorverbindungsfehler: Sensorverbindungsfehler: Set Alle Sensorverbindungsfehler: Fehler: Set Alle Motorverbindungsfehler: Spannungsabfalt Motorkurzschluss: Motorkurzschluss: Motorkurzschluss: Max. Drehmoment: Überlast: Motor Sensor Fehler: Überhitzung: Motor Sensor Fehler: Überhitzung: Motorloebensdauerfehler: Motorlebensdauerfehler: Motorlebensdauerfehler:
Linker Antrieb Motor Type: Senergy-Ai ECO + Set Alle Gremsmodus: Normal Sensorverbindungsfehler: Sensorverbindungsfehle	Rechter Antrieb Fehler und Meldungen- Motor Type: Set Alle Sensorverbindungsfehler: Sensorverschmutzung Fehler: Seschwindigkeit: m/s Set Alle Motorverbindungsfehler: Spannungsabfalt: Motorkurzschluss: Motorkurzschluss: Max. Drehmoment:

5) Node settings

Only select the last node -> i. e. from node "n" to "n". Afterwards click on "Refresh".

6) Zone settings

Check the box "Disable Arrival Timeout". Click on the button "Accumulate" (the text will then turn **red**).

The remaining zone and drive settings are set by clicking "Set All" in the "All zones" section.





5. Additional settings

5.1 Start sensor

At the beginning of the first zone of a roller conveyor, the start signal can be achieved via a start sensor:



The zone and start sensor of the first zone must both be connected with a 3-pin cable. A Y-distributor is attached to the controller, to which both 3-pin cables are then connected.

Netzwerk IP: 192 , 168 , 21 , XX Von Knoten 1 Bis Knoten 1 _ _ Seriennummer:	Set Alle Set Set	k&Wink nlesen Hießen	ver	Nicht bunden
irmwareversion: Hardwareversion	κ		_	
Vorgelagerte Zone ZPA Modus:	Fehler und Meldungen Löschen Staufehler: @	Nachgelagerte Z ZPA Modus: Start-	one Sekunden Set	Fehler und Meldungen Löschen Staufehler: © Staufehlerzähler:

Now in EasyRoll the following setting must be made in "Advanced Dialog", under the tab "Function Pin 2":

Conveying direction from left to right X Erweiterte Funktionen 192,168,21.20 1 + Einlesen 14 Vorausschau & Einstellung Upgrade Verbindungen Netzwerk Einstellungen Funktion Pin 2 Flex Zone Sensoren Erweiterungen Besondere Dienste Linker Pin2 **Rechter Pin2** ✓ Kein Funktion Startsignal -Invertiert 🔽 🔽 Invertiert Oben Unten 16

Conveying direction from right to left

192,168,21.20	• + Eir	nlesen	
Vorausschau & Einstellung	Upgrade Verbindu	ingen Netzi	werk Einstellungen
Besondere Dienste Funk	tion Pin 2 Flex Zone	Sensoren	Erweiterungen
		de la	
		and the second	J. Carrie





5.2 Start sensor with time delay

If the roller conveyor is to start with a time delay, the following setting must be made in EasyRoll in the "Advanced Dialog" under the tab "Function Pin 2":



Now the time delay must be defined under the "T-Zone Receival Time" setting:

EasyRoll Version 4.11 (Deutsch) Cur	rent IP: 192.168.21.20		8	
Netzwerk IP: 192 . 168 . 21 . XX	Blink8	Wink Diagnostic Log	P 4	
Von Knoten #: 1 Bis Knoten #: 1 -	+ Set Alle Ei	nlesen Erweiterte		
Seriennummer: 614603	Sc	hließen Funktionen	North Contraction of the second secon	2
irmwareversion: 5.04 Hardwareversi	on: 6, Ai2 Es könner Ethernetka	normale und gekreuzte abel verwendet werden.		
Linke 🔍 🔍 Rechte Verbingung				
Vorgelagerte Zone ZPA Modus: ■ Blocklückenabz ▼	Fehler und Meldungen	Nachgelagerte Zone ZPA Modus: Blocklückenabz -	Fehler und Mel Löschen Ste	ldungen
Start- 0.30 Sekunden Set	Staufehlerzähler: 0	Start- verzögerung: 0.30 Sekunden	Set Staufe	hlerzähler: 0
T-Zone 2.00 Sekunden Set	ß	T-Zone Annahmezeit 0.00 Sekunden	Set	
Endzonenflexsteuerung	ahlerbehebung Aus	Endzonenflexsteuerung	🥅 Eigenfehlerbehebung Aus	
C Anfangszonenflexsteuerung C Ankun	tsbestätigung Aus Set Alle	Anfangszonenflexsteuerung	🦳 Ankunftsbestätigung Aus	Set Alle
🦳 Ankunftsfehlermeldung Aus 🦳 Hande	ntnahme	Ankunftsfehlermeldung Aus	Handentnahme	
Ablauffehlermeldung Aus		Ablauffehlermeldung Aus		
Behälterzähler: 0/0	🗐 Aufstauen	Behälterzähler: 0/0		Aufstauen



5.4 Braking

With high loads and speeds, it is possible to brake the speed at the end of the roller conveyor or in a specific zone, if the zone in front is occupied. This can be set in the "Advanced Dialog", under the tab "Preview & Timing":

		· + Einlesen	
Besondere Dienste Vorausschau & Einste	Funktion Pin 2 ellung Upgrad	Flex Zone Sensoren le Verbindungen Netzwerk	Erweiterungen Einstellungen
Vorgelagert Abbremsen Geschwindigkeit	│ ≈ Set	Nachgelagert ☐ Abbremsen Geschwindigkeit ≈	Set Set
– Schnellabzug Zeit	Sekunden	Zeit Schnellabzug Sekunden	
Stau Selbstbehebung	g Zeiteinstellungen —	Notice and the second	
Fehlerauslöse	Sekunden Set	Fehlerauslöse Sekunden g	Set Set
Selbstbehebung Zeit:	Sekunden Set	Selbstbehebung Sekunden Sekunden	Set alle
Nachlaufzeiten			
Nachlauf		Nachlauf	-
	 Sekunden Set	Sekunden (<u>⊥</u> Set
- Sensornachlaufzeit-		Sensornachlaufzeit	Set
Sensornachlauf vorwärts:	 Sekunden Set	Sensornachlauf vorwärts: Sekunden	Set
Sensornachlauf rückwärts:	Sekunden	Sensornachlauf rückwärts: Sekunden	
Sensorentprellung		-d - h-	
	Sekunden Set		Set alle



5.5 Intermediate stop & transfer

The transfer of conveyed goods at the end of any zone or at the end of the last zone of a roller conveyor is possible via an external signal. In EasyRoll, under the tab "Function Pin 2", the option "Accumulation" can be selected. It can be processed as following:



In order to accumulate the conveyed goods, a 24V signal must **NOT** be present at Pin 2. If the conveyed goods are to be transported further, a 24V signal **MUST** be present.

INFORMATION: If the option "Accumulation" under the tab "Function Pin 2" is selected, then **Aufstauen** may not be active in this zone.



If an external signal is only briefly present, the rollers will only rotate momentarily. The sensor debounce is set to allow the rollers to continue to run. The configured seconds correspond to the stopping time of the rollers.

192.168.21.21 2	2	- + Einlesen	
Besondere Dienste	Funktion Pin 2	Flex Zone Sensore	en Erweiterungen
Vorausschau & Einstellu	ng Upgrad	de Verbindungen	Netzwerk Einstellungen
Vorausschau Vorgelagert Abbremsen Geschwindigkeit Schnellabzug Zeit	% Sekunden	Nachgelagert Abbremsen Geschwindigkeit Schnellabzug Zeit	% Set Set alle
Stau Selbstbehebung Zei	teinstellungen		
Fehlerauslöse 5.00 Zeit:	Sekunden Set	Fehlerauslöse 5.00 Sel	kunden Set Set
Selbstbehebung 5.00 Zeit:	Sekunden Set	Selbstbehebung 5.00 Sel Zeit	kunden Set
Nachlaufzeiten Vorgelagert		Nachgelagert	
Zeit	-	Zeit	•
Nachlauf: 1.00	Sekunden Set	Nachlauf: 1.00 Sel	kunden Set Set
Sensornachlauf 0.00 vorwärts:	Sekunden Set	Sensornachlauf 0.00 Sel	kunden Set
Sensornachlauf 0.00 rückwärts:	Sekunden	Sensornachlauf 0.00 Sel	kunden
-Sensorentprellung	Sekunden Set]	Setalle

5.6 Sensor signal read-out

It is possible to read the sensor signal of each zone. A 24V signal is sent, e.g. to the customer controls, as soon as the zone is occupied.





If the customer wants to achieve an intermediate stop with transfer via their control system, they require the information of when the zone with the transported goods is occupied. For this purpose, the command "Occupied Zones" can be set in combination with "Accumulation" as following:







5.7 Subsequently occupied

If a customer wants to transfer from the end of the last zone to another conveyor line, without ZPA logic, this can be achieved as following:

192.168.21.21 2	2	-	•	Einlesen		
Vorausschau & Einst Besondere Dienste	ellung t Funktion I	Upgrade	Verb Flex Zone	indungen Sens	Netzwi soren	erk Einstellungen Erweiterungen
Linker Pin2		Rechter Pin2	Auf die Wirkrig	Pfeile klicker	n, um die	
Kein Funktion	▼ Nachfolgend	belegt 💌	beeinf	lussen	nure zu	
Invertier	Invertiert				4	
					Xo	
+ -					Con	
		Oben				
Nachfolgend belegt						-
Blockierzeit 0.01		Set				
Räumzeit 3.00		Set				
Ist Pin2 als Ausgang Pin 2 als Eingang ko	konfiguriert, ist nfiguriert, kann	er NPN. Ist er PNP				
oder NPN sein (selbs	tkonfigurierend)					

The **Blocking Time** is the time that the signal must be present in order to accumulate the product at the end of the conveyor line.

The **Clearance Time** is the time after which the product starts moving, when the signal is no longer present.



6 Merge

Each line must firstly be configured separately. The IP-Address and the subnet mask must be changed.

Network sharing:

Subnet mask (for all lines):	255.255.128.0
IP-Main line:	192.168.21.20
IP-Merge line 1:	192.168.22.20
IP-Merge line 2:	

- 1) Search for the nodes in the "Advanced Dialog" and select the first one in the conveying direction.
- 2) Select the "ConveyLinx Structure":

veiterte Funktionen			
December Directo Directo Directo	F lau 7 an a	Carrows	F
Besondere Dienste Funktion Pin 2	Flex Zone	Sensoren	Erweiterungen
Vorausschau & Einstellung Upgrade	Verbindunge	n Netzw	erk Einstellungen
Zeigen Sie Geräte im Subnetz:			
<<< Alle Netzwerke >>>			
Entdeckt = 2, Geschützt = 2, Angezeigt = 0	Einstellunge	n des gewählten	Knotens:
🚛 192.168.1.20, 877140, 5.04 {Ai2}	Cariana		
🚡 192.168.1.21, 877141, 5.04 (Ai2)	Sellerini	ammer.	
	IP.		
	Mask:		
		-	
	Gateway: 🖡	2 .	
			1
			set
	Position:		
	r osidori.		
	Alle auswähle	n Zurücksetze	n Backup
	K - 1	IP und Nam	e Suffer de de contralle
	Keinen auswan	lien	wiedernerstelle
			Wiederherstelle
2 (ConveyLinx St	ruktur	mit IP Adresse
	IP anpasser	1	Upgrade FW
* Ctrl/Shift für Mehrfachauswahl			



3) Click on "Change node IP-Address and AutoConfig":



4) Enter and confirm the address and subnet mask:



5) After configuring the individual lines, they can be connected via the switch.



6) Select the nodes for the desired Merge-Zone and open the Merge-Menu with STRG + Shift + M.





7) Determine the merge direction (left, right) and the prioritization.

8) Enter the IP-Address of the adjoining node:

Merger		×
Cinke Bahn 192 , 168 , 22 , 20 Normaler T-Merger	Mittige Bahn 192.168.21.21 + ✓ Merger anschalten Zusammenführung auf: ☉ Vorgelagerter ○ Nachgelagerter	Abbruch
Nachfolgende Zone	Einschleusen Links T Priorität Priorität auf Links T Nachfolgen de Zone	

The remaining parameters can be configured as default.

27





D-A-CH:

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

Italy:

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

USA:

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

Australia:

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