ROLLENFÖRDERER AUTOKONFIGURATION





Inhaltsverzeichnis

1.	Ver	bindungen	2
1	.1	LAN Verbindung	2
1	.2	WLAN Verbindung	4
2.	Sof	tware Aufbau	5
2	2.1	Förderrichtung von links nach rechts	6
2	2.2	Förderrichtung von rechts nach links	6
2	2.3	Lange Zonen mit 2 Motorrollen	7
3.	Aut	okonfiguration	8
4 .	Star	ndard Einstellungen	2
4	l.1	Alle Zonen	2
4	l.2	Letzte Zone	4
5.	Zus	atz Einstellungen	5
5	5.1	Startsensor	5
5	5.2	Startsensor mit Zeitverzögerung	7
5	5.3	Abbremsen	8
5	5.4	Zwischenstopp & Weitergabe1	9
5	5.5	Sensorsignal auslesen	1
5	5.6	Nachfolgend belegt	3
6.	Eins	schleuser	4

1. Verbindungen

1.1 LAN Verbindung

Systemsteuerung > Netz	verk und Internet 🕨 Netzwerkverbindungen	• • • Netzwerkve	rbindungen durchsuchen
Organisieren 🔻 Netzwerkgerät deaktivie	eren Verbindung untersuchen Verbin	dung umbenennen Einstellungen dieser Verbindung ä	ndern 🔤 🕶 🗍 🔞
Bluetooth-Netzwerkverbindung 2 Nicht verbunden Bluetooth-Gerät (PAN) #2	Cisco AnyConnect Secure Mobili Client Connection Deaktiviert	ty Drahtlosnetzwerkverbindung herondom.robotunits.com DW 1501 Wireless-N WLAN Half	
LAN-Verbindung Netzwerkkabel wurde entfernt			
Intel(R) 82579LM Gigabit Netv	Deaktivieren Status Diagnose Verbindungen überbrücken Verknüpfung erstellen Löschen Umbenennen Eigenschaften		

Orangijurge z Netzweigerüng + Netzwei		
Bluetooth-Netzwerkverbindung 2 Nicht verbunden Bluetooth-Gerät (PAN) #2 LAN-Verbindung Netzwerkkabel wurde entfernt Intel(R) 82579LM Gigabit Network	Image: Standard groups of the stallieren Verbindung untersuchen ∑ Eigenschaften von LAN-Verbindung ∑ Netzwerk Authentifizierung Freigabe Verbindung herstellen über: ✓ Intel(R) 82579LM Gigabit Network Connection Konfigurieren Diese Verbindung verwendet folgende Elemente: ✓ ✓ Client für Microsoft-Netzwerke ✓ Client für Microsoft-Netzwerke ✓ Antemetprotokoll Version 5 (TCP/IPv4) ✓ Antemetprotokoll Version 4 (TCP/IPv4) ✓ Antemetprotokoll Version 4 (TCP/IPv4) ✓ Antwort für Verbindungsschicht-Topologieerkennun ✓ Antwort für Verbindungsschicht-Topologieerkennung Installieren. Deinstallieren Beschreibung TCP/IP, das Standardprotokoll für WAN-Netzwerke, das den Datzwerke emöglicht. OK	Verkverbindung botunits.com Jess-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 WLAN Verbindung

Wenn möglich, die WLAN-Verbindung vor der Konfiguration der ConveyLinx Ai2 ausschalten:

			- • ×
Systemsteuerung > Netzwe	rk und Internet 🕨 Netzwerkverbindungen 🕨	 ✓ 	Netzwerkverbindungen durchsuchen 👂
Organisieren 🔻 Verbindung herstellen	Netzwerkgerät deaktivieren Verbindung	untersuchen Verbindung umbenen	nen » 📲 🕶 🗍 🔞
Bluetooth-Netzwerkverbindung 2 Nicht verbunden Bluetooth-Gerät (PAN) #2 Vetzwerkkabel wurde entfernt Intel(R) 82579LM Gigabit Network	Cisco AnyConnect Secure Mobility Client Connection Deaktiviert	Drahtlosnetzwerkverbindun herondom.robotunits.com DW 1501 Wireless-N W	Peaktivieren Verbindung herstellen/trennen Status Diagnose Verbindungen überbrücken Verknüpfung erstellen Löschen Umbenennen Eigenschaften



2. Software Aufbau

Das Programm ist neben dem Übersichtsbereich (Netzwerk IP, Knoten, Seriennummer) in 4 Bereiche aufgeteilt:

- Vorgelagerte und nachgelagerte Zone
- Linker und rechter Antrieb

Netzwerk IP: 192 Von Knoten 1 Seriennummer:	. 168 . 21 Bis Knoten 1 Hardw	. XX 	Set Alle Eini	SWink esen ießen Funktionen	,	Nic verbu	cht Inden
Vorgelagerte Zone –				- Nachgelagerte Zon	e		
ZPA Modus:	•	Γ	Fehler und Meldungen	ZPA Modus:	•		Fehler und Meldungen
Start- verzögerung:	Sekunden Set		Staufehlerzähler:	Start- verzögerung:	Sekunden Sel		Staufehlerzähler:
T-Zone Annahmezeit:	Sekunden Set			T-Zone Annahmezeit	Sekunden Set		
Einstellungen Endzonenflexsteu	uerung [Eigenfehler/	behebung Aus		euerung	Eigenfehle	erbehebung Aus
 Anfangszonenfle: Ankunftsfehlerme Ablauffehlermeldu 	«steuerung Г Idung Aus Г ung Aus	Ankunftsbe: Handentnal	stätigung Aus Set nme Alle	Anfangszonenfle Ankunftsfehlerm Ablauffehlermele	exsteuerung Ieldung Aus dung Aus	Ankunftst	estätigung Aus Set ahme Alle
Behälterzähler:			Aufstauen	Behälterzähler:			Aufstauen
Motor Type: Bremsmodus: Reale Geschwindigkeit:		✓ Set Alle Set Alle	Fehler und Meldungen- Sensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: Fehlerzähler:	Motor Type: Bremsmodus: Reale Geschwindigkeit:		Set Alle	Fehler und Meldungen- Sensorverbindungsfehler: © Sensorverschmutzung Fehler: Fehlerzähler:
Geschwindigkeit:	m/s	Set Set Alle	Motorverbindungsfehler: 🔘	Geschwindigkeit:	m/s	Set Set Alle	Motorverbindungsfehler: 🔍
Drehrichtung:	•	Set Alle	Spannungsabfall: O	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: O Überlast: O
			Motor blockiert: 🔍				Motor blockiert: 🔍
Strom:	mA		Motor Sensor Fehler: 🔍	Strom:	mA		Motor Sensor Fehler: 🔍
Laufzeit:	min		Überhitzung: 👁	Laufzeit:	min		Überhitzung: 🔘
		Ť	Motorlebensdauerfehler: 🔍	Antrieb		Ť	Motorlebensdauerfehler: 🔍
Antrieb	N1 2	D	Make Kalala an Shilan	Temperatur	°С	R	Motorfehlerzähler:
Antrieb Temperatur:	L	Ť	Motorrenierzanier:	remperatur.		T	

HINWEIS: Ein Knoten entspricht einem ConveyLinx Ai2 Controller

2.1 Förderrichtung von links nach rechts

Die letzte Motorrolle in Förderrichtung bei ungerader Anzahl Motorrollen kann, sowohl rechts als auch links am Controller angeschlossen werden. Dies wird vom Controller automatisch erkannt.



2.2 Förderrichtung von rechts nach links





2.3 Lange Zonen mit 2 Motorrollen

Der Controller erkennt, wenn es sich um eine lange Zone mit 2 Motorrollen handelt. Es sind dann auf dem Controller 2 Motorrollen und nur ein Sensor angeschlossen.







3. Autokonfiguration

HINWEIS: Während der Konfiguration darf sich **kein** Fördergut auf dem Rollenförderer befinden!

1) Strom mittels Netzteils an die Rollenförderer wie nachfolgend dargestellt anschließen:



2) Abwarten bis die LED über dem "Haken-Symbol" grün blinkt:



3) PC mittels Patchkabel an den 1. Controller in Förderrichtung anschließen:



- 4) 10 Sekunden warten und anschließend EasyRoll auf dem PC starten.
- Auf den Button "Erweiterte Funktion" klicken und darauf achten, dass die Netzwerk IP 192.168.21.XX beträgt:



Netzwerk IP: 192 , 168 , 21 Von Knoten 1 Bis Knoten 1 Seriennummer:	. 🗙 🔸 Set Alle	Blink&Wink Einlesen Schließen	Nicht verbunden
irmwareversion: Hardwa	reversion:		
Vorgelagerte Zone	Fehler und Meld	ngen Nachgelagerte Zone ZPA Modus: Start-	Fehler und Meldungen Löschen Staufehler: @

6) Reiter "Netzwerk Einstellungen" auswählen und auf den Button "Suchen" klicken:

Besondere Dienste	Funktion Pin 2	Flex Zone Sep	soren Erweiterungen
Vorausschau & Einstel	llung Upgrade	Verbindungen	Netzwerk Einstellungen
CCC Alle Netzwerke >>>	✓ Suchen	_	
Gefundene Module:	✓ Suchen	 ⊏Einstellungen des	gewählten Knotens:
Gefundene Module:	_▼ Suchen	Einstellungen des	gewählten Knotens:
Gefundene Module:	Suchen	Einstellungen des Seriennummer	gewählten Knotens:



EasyRoll findet nun alle angeschlossenen Controller.
 Anschließend auf den Button "ConveyLinx Struktur" klicken:

Besondere Dienste Funk	ktion Pin 2	Flex Zone	Sensoren	Erweiterungen
Vorausschau & Einstellung	Upgrade	Verbindungen	Netzwer	< Einstellungen
Zeigen Sie Geräte im Subnetz:		25		
<<< Alle Netzwerke >>>	Suchen			
Ept	zeiat = 0	- Einstellungen i	des gewählten Ki	notens:
192.168.21.20, 394182, 4.21 {/	4i2}		<u>-</u>	
庙 192.168.21.20, 394183, 4.21 🖗	4i2}	Seriennum	mer:	
		IP:	28 12	- 20
		Mask:		
		Gateway: 🔽	19 19 19 19	2
				. 1
		Position:		
		Alle auswählen	Zurücksetzen IP und Name	Backup
		Keinen auswähler	J	Wiederherstell
		ConveyLinx Struk	ktur	Wiederherstell mit IP Adress
		IP annassen	1	Upgrade Fu

8) Hier mit der rechten Maustaste auf den 1. Controller in Förderrichtung klicken und "AutoConfig von hier" auswählen:



9) Nun werden die Controller konfiguriert (Achtung: Motoren drehen sich testweise). Die Konfiguration ist beendet, wenn sich die Motoren nicht mehr drehen und die LED über dem "Haken-Symbol" wieder grün blinkt.



HINWEIS: Wird ein Rollenförderer mit 2 Zonen und 1 Controller konfiguriert, ist immer die Laufrichtung von links nach rechts eingestellt.

Um die Laufrichtung von rechts nach links zu konfigurieren, muss ein zusätzlicher Controller mit Sensor in Laufrichtung angeschlossen werden.

Nach der Konfiguration unter "Erweiterte Funktionen" und "Verbindungen" am verbleibenden Controller den nachgelagerten Controller auf "Keiner" setzen und den zusätzlichen Controller entfernen.





4. Standard Einstellungen

4.1 Alle Zonen

EasyRoll Version 4.11 (Deutsch) Current IP: 192.168.21.20	
Netzwerk IP: 192 . 168 . 21 . XX 4	c&Wink Log
/on Knoten 1 Bis Knoten n + Set Alle Eir	
Seriennummer: 419074 Sch	nließen Funktionen
irmwareversion: 4.21 Hardwareversion: 2. Ai2 Es könner	normale und gekreuzte
Linke 🔍 🔍 🔍 Rechte Verbingung	
Vorgelagerte Zone	Nachgelagerte Zone
ZPA Modus: Blocklückenat - Löschen Staufehler:	ZPA Modus: Blocklückenat - Löschen Staufehler
Start- verzögerung: 0.30 Sekunder Set Staufehlerzähler: 1	Start- verzögerung 0.30 Sekunder Set Staufehlerzähler: 2
T-Zone Annahmezeit: 0.00 Sekunden Set	T-Zone 0.00 Sekunden Set
Endzonenflexsteuerung Eigenfehlerbehebung Aus	Eigenfehlerbehebung Aus
Anfangszonenflexsteuerung Ankunftsbestätigung Aus Set	Anfangszonenflexsteuerung CAnkunftsbestätigung Aus Set
Ankunftsfehlermeldung Aus Handentnahme	Ankunftsfehlermeldung Aus T Handentnahme
I Ablauffehlermeldung Aus	Ablauffehlermeldung Aus
Behälterzähler: 13/13	Behälterzähler: 8/8
Linker Antrieb Fehler und Meldungen-	Rechter Antrieb
Motor Type: Senergy-Ai ECO + Set Alle Sensorverbindungsfehler:	Motor Type: Senergy-Ai ECO + Set Alle Sensorverbindungsfehler:
Bremsmodus: Normal 💽 🦲 Set Alle Sensorverschmutzung 类	Bremsmodus: Normal Set Alle Sensorverschmutzung
Reale 0.000 m/s 3 Fehler: Geschwindigkeit	Reale 0.000 m/s Fehler: Fehler
Geschwindigkeit. V m/s Set 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: Smm Set Set Alle Max. Drehmoment: 🔍	Bremsung: S mm Set Set Alle Max. Drehmoment: 🔍
Überlast" 🔾	Überlast: 🔍
	Mater blackiert 🔴
Motor blockiert:	Motor biocket. •
Strom: 0 mA Motor Sensor Fehler: •	Strom: 0 mA Motor Sensor Fehler: •
Strom: 0 mA Motor Sensor Fehler: O Laufzeit: 0 min p	Strom: 0 mA Motor Sensor Fehler: U aufzeit: 0 min 0 Überhitzung:
Strom: 0 mA Motor Sensor Fehler: Laufzeit: 0 min Motorlebensdauerfehler:	Strom: 0 mA Motor Sensor Fehler: Laufzeit: 0 min S Motorlebensdauerfehler: Motorlebensdauerfehler:
Strom: 0 mA Motor blockiert: Laufzeit: 0 min Uberhitzung: Antrieb < <40 °C R Motorfehler:	Strom: 0 mA Motor Sensor Fehler: Image: Imag

1) Knoteneinstellung

Alle Knoten (alle Controller) auswählen -> d. h. von Knoten "1" bis "n". Anschließend auf "Einlesen" klicken.

2) Zoneneinstellungen

ZPA-Modus: "Blocklückenabzug" auswählen.

Startverzögerung: 0.30 Sekunden eingeben und anschließend mit "Set" oder ENTER bestätigen.



3) Antriebseinstellungen

Motor Type: "Senergy-Ai ECO +" auswählen.

Geschwindigkeit: v in m/s eingeben und anschließend mit "Set" oder ENTER bestätigen.

Beschleunigung: **s** in mm eingeben und anschließend mit "Set" oder ENTER bestätigen.

Bremsung: **s** in mm eingeben und anschließend mit "Set" oder ENTER bestätigen.

$s = 1,5 \cdot Rollenteilung + 25mm$

4) Um die Einstellungen auf alle Knoten zu übertragen den Button "Set Alle" (bei der Knoteneinstellungsbereich) klicken.



4.2 Letzte Zone



5) Knoteneinstellung

Nur den letzten Knoten auswählen -> d. h. von Knoten "n" bis "n". Anschließend auf "Einlesen" drücken.

6) Zoneneinstellungen

Haken bei "Ankunftsbestätigung Aus" setzen. Button "Aufstauen" klicken (Die Schrift wird anschließend **rot**).

Die restlichen Zonen- und Antriebseinstellungen werden durch das Drücken von "Set Alle" im Punkt "Alle Zonen" gesetzt.





5. Zusatz Einstellungen

5.1 Startsensor

Am Anfang der ersten Zone eines Rollenförderers, kann das Startsignal über einen Startsensor erfolgen:



Der Zonen- und Startsensor der ersten Zone ist mit je einem 3 poligen Kabel anzuschließen. Am Controller wird ein Y-Verteiler angebracht an dem die beiden 3-poligen Kabel angeschlossen werden.

Netzwerk IP: 192 . 168 . 21 Von Knoten 1 Bis Knoten 1 Seriennummer:	• • Set Alle	Einlesen Schließen	ver	Nicht bunden
irmwareversion: Hardware	eversion:	1	-	
Vorgelagerte Zone	Fehler und Meldu	Ingen Nachgelagerte 2	Zone	Fehler und Meldungen



Nun muss in EasyRoll noch folgende Einstellung in den "Erweiterten Funktionen" im Reiter "Funktion Pin 2" gemacht werden:



Förderrichtung von rechts nach links

192,168,21.20	1 .	+ Einles	sen	
Vorausschau & Einstell	ung Upgrade	Verbindung	jen Netz	werk Einstellungen
Besondere Dienste	Funktion Pin 2	Flex Zone	Sensoren	Erweiterungen
Invertie	rt 🗆 🗖 Invertiert			
Kein Funktion	✓ Startsignal			
			Come a	
			5	3
			1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	

16



5.2 Startsensor mit Zeitverzögerung

Soll der Rollenförderer zeitverzögert anlaufen, muss in EasyRoll folgende Einstellung in den "Erweiterten Funktionen" im Reiter "Funktion Pin 2" eingestellt werden:



Nun muss unter der Einstellung "T-Zone Annahmezeit" die Verzögerungszeit festgelegt werden.

EasyRoll Version 4.11 (Deutsch) Current IP: 192.168.21.20					
Netzwerk IP: 192 . 168 . 21 . XX	Blink&Y	Yink Diagnostic Log		4	
Von Knoten #: 1 Bis Knoten #: 1 - + Set Alle	Ein	Erweiterte	X	2	
Seriennummer: 614603	Schl	ließen Funktionen	0	0	
Firmwareversion: 5.04 Hardwareversion: 6, Ai2	— Es können r Ethernetkab	normale und gekreuzte bel verwendet werden.	E.	Y_	
Linke 🔍 🔍 Rechte Verbingung					
Vorgelagerte Zone Fehler und Meldu	ingen	Nachgelagerte Zone		- Fehler und Meldur	igen
Modus: Blocklückenabz - Löschen Stauf	ehler: O	Modus: Blocklü	ickenabz 💌	Löschen Staufe	hler. 😐
Start- Usträgenung: 0.30 Sekunden Set Staufehle	erzähler: 0	Start- verzögerung: 0.30	Sekunden Set	Staufehler	zähler: 0
T-Zone 2.00 Sekunden Set		T-Zone Annahmezeit 0.00 Einstellungen	Sekunden Set		
Eigenfehlerbehebung Aus		Endzonenflexster	uerung 🔽 Eige	enfehlerbehebung Aus	
Anfangszonenflexsteuerung Ankunftsbestätigung Aus	Set Alle	Anfangszonenfler	xsteuerung 📃 Anki	unftsbestätigung Aus	Set Alle
Ankunftsfehlermeldung Aus		Ankunftsfehlerme	ldung Aus 📃 Han	dentnahme	
Ablauffehlermeldung Aus		Ablauffehlermeld	ung Aus		
Behälterzähler: 0/0	ifstauen	Behälterzähler: 0/0		Auf	stauen



5.3 Abbremsen

Bei hohen Lasten und Geschwindigkeiten ist es möglich die Geschwindigkeit am Ende des Rollenförderers bzw. in den Zonen, wenn die davor liegende Zone belegt ist, abzubremsen. Dies lässt sich in den "Erweiterten Funktionen" im Reiter "Vorausschau & Einstellung" einstellen:

		+ Einlesen		
Besondere Dienste	Funktion Pin 2	Flex Zone Sen	isoren Erwe	iterungen
Vorausschau & Einst	ellung Upgrad	le Verbindungen	Netzwerk Eins	tellungen
Vorausschau				
Vorgelagert – Abbremsen Geschwindigkeit	- % Set	Abbremsen Geschwindigkeit	~ Sat	Set
– Schnellabzug Zeit	Sekunden	C Schnellabzug Zeit	Sekunden	alle
Stau Selbstbehebung	g Zeiteinstellungen —			7.
Vorgelagert		Nachgelagert		
Fehlerauslose Zeit	Sekunden Set	Fehlerauslose Zeit	Sekunden Set	Set
Selbstbehebung Zeit:	Sekunden Set	Selbstbehebung Zeit:	Sekunden Set	alle
Nachlaufzeiten				
Vorgelagert		Nachgelagert		í
Nachiau	-		-	
	Sekunden Set		Sekunden Set	
-Sensornachlaufzeit-		Sensornachlaufzeit		Set
Sensornachlauf vorwärts:	Sekunden Set	Sensornachlauf vorwärts:	Sekunden Set	dic
Sensornachlauf rückwärts:	Sekunden	Sensornachlauf rückwärts:	Sekunden	
Sensorentprellung				
, ,	Sekunden Set		Se	et alle



5.4 Zwischenstopp & Weitergabe

Die Weitergabe des Förderguts am Ende einer beliebigen Zone oder am Ende der letzten Zone eines Rollenförderers durch ein externes Signal, wird wie folgt ermöglicht. In EasyRoll kann unter dem Reiter "Funktion Pin 2" die Option "Stauen" ausgewählt werden. Das wird wie folgt ausgeführt:



Um das Fördergut aufzustauen, darf am Pin 2 **KEIN** 24V-Signal anliegen. Wenn das Fördergut weitertransportiert werden soll, **MUSS** ein 24V-Signal anliegen.

HINWEIS: Wird unter dem Reiter "Funktion Pin 2" die Option "Stauen" ausgewählt, darf Aufstauen in dieser Zone nicht aktiv sein.



Ist ein externes Signal nur kurz, drehen sich die Rollen auch nur kurz. Um das auszugleichen, wird die Sensor-Entprellung. Die eingestellten Sekunden entsprechen der Nachlaufzeit der Rollen.

eiterte Funktionen				
192.168.21.21 2	2	- + Einlesen		
Besondere Dienste	Funktion Pin 2	Flex Zone S	Sensoren	Erweiterungen
Vorausschau & Einstellu	ng Upgrade	Verbindungen	Netzw	erk Einstellungen
Vorausschau Vorgelagert Abbremsen Geschwindigkeit Schnellabzug Zeit	% Sekunden	Nachgelagert Abbremsen Geschwindigkeit Schnellabzug Zeit	% Sekunden	Set Set alle
-Stau Selbstbehebung Zei	einstellungen			1
Fehlerauslöse 5.00 Zeit	Sekunden Set	- Nachgelagert Fehlerauslöse 5.00 Zeit	Sekunden	Set Set
Selbstbehebung Zeit:	Sekunden Set	Selbstbehebung 5.00 Zeit:	Sekunden	Set
-Nachlaufzeiten Vorgelagert		Nachgelagert		
Zeit	•	Zeit		•
Nachlauf: 1.00	Sekunden Set	Nachlauf: 1.00	Sekunden	Set Set
Sensornachlauf 0.00 vorwärts:	Sekunden Set	Sensornachlauf 0.00 vorwärts:	Sekunden	Set
Sensornachlauf 0.00 rückwärts:	Sekunden	Sensornachlauf 0.00 rückwärts:	Sekunden	
Sensorentprellung				
1.00	Sekunden Set			Setalle



5.5 Sensorsignal auslesen

Die Möglichkeit besteht, das Sensorsignal jeder Zone auszulesen. Ein 24V-Signal wird dann z.B. an die Kundensteuerung gesendet sobald die Zone belegt ist.



Wenn ein Kunde ein Zwischenstopp mit Weitergabe über seine Steuerung realisieren möchte, benötigt er die Information, wann die Zone mit dem Transportgut belegt ist. Hierzu ist der Befehl "Zonenbelegung" in Kombination mit "Stauen" wie folgt einstellbar.





5.6 Nachfolgend belegt

Wenn ein Kunde am Ende der letzten Zone auf eine andere Förderstrecke ohne ZPA Logik übergeben möchte, wird das wie folgt realisiert:

192.168.21.21 2	2 -	•	Einlesen		
Vorausschau & Einstellung Besondere Dienste	Upgrade Funktion Pin 2	Ver Flex Zon	bindungen le	Netzwe soren	rk Einstellungen Erweiterungen
Linker Pin2	Rechter Pi	n2 Auf di Wirkr	ie Pfeile klicker ichtung der Sig	n, um die nale zu	
Kein Funktion	achfolgend belegt	• beein	flussen		
			2010年1月	2	
	-		• and # billio	Co.	
	Obe	n			•
Nachfolgend belegt					
Blockierzeit 0.01	Set				
Räumzeit 3.00	Set				
let Pin2 ale Ausgang konfig	uriert ist er NPN let				
Pin 2 als Eingang konfiguri	ert, kann er PNP				
ouer in it sem (sensitioning	June renul.				

Die **Blockierzeit** ist die Zeit, die das Signal anliegen muss um das Produkt am Ende einer Förderstrecke zum Aufstauen zu bringen.

Die Räumzeit ist die Zeit, nachdem das Produkt bei nicht mehr anliegendem Signal losfährt.

6. Einschleuser

Jede Linie wird zuerst separat konfiguriert. Dabei müssen die IP-Adresse und die Subnetzmaske geändert werden.

Netzwerkaufteilung:

Subnetzmaske (für alle Linien):	255.255.128.0
IP-Zentrallinie:	192.168.21.20
IP-Nebenlinie 1:	192.168.22.20
IP-Nebenlinie 2:	192.168.23.20 u.s.w.

- 1) In den "Erweiterte Funktionen" die Knoten suchen und den Ersten in Förderrichtung anwählen.
- 2) In der "ConveyLinx Struktur" wählen:

Erweiterte Funktionen Besondere Dienste Funktion Pin 2 Flex Zone Sensoren Erweiterungen Vorausschau & Einstellung Upgrade Verbindungen Netzwerk Einstellungen Zeigen Sie Geräte im Subnetz:	>
Besondere Dienste Funktion Pin 2 Flex Zone Sensoren Erweiterungen Vorausschau & Einstellung Upgrade Verbindungen Netzwerk Einstellungen Zeigen Sie Geräte im Subnetz:	
Besondere Dienste Funktion Pin 2 Flex Zone Sensoren Erweiterungen Vorausschau & Einstellung Upgrade Verbindungen Netzwerk Einstellungen Zeigen Sie Geräte im Subnetz:	
Vorausschau & Einstellung Upgrade Verbindungen Netzwerk Einstellungen Zeigen Sie Geräte im Subnetz:	
Zeigen Sie Geräte im Subnetz:	
<<< Alle Netzwerke >>>	
Entdeckt = 2, Geschützt = 2, Angezeigt = 0	_
(20192.168.1.20, 877140, 5.04 (Ai2) Seriennummer:	
192.168.1.21, 877141, 5.04 (Ai2)	
IP: IP: · · ·	
Mask:	
Gateway. IV	
set	
Position:	
Alle auswanien Zurückseizen Backup	_
Keinen auswählen Wiederherstell	en
2 ConveyLinx Struktur Wiederherstell	en e
IP anpassen Upgrade FW	,
	-



3) Auf "IP-Adresse des Knotens ändern und AutoConfig" klicken:



4) Adresse und Subnetzmaske eingeben und bestätigen:



5) Nach dem Konfigurieren der einzelnen Linien können diese über den Switch verbunden werden.



6) Den Knoten für die gewünschte Merge-Zone anwählen und mit STRG + Shift + M das Merge-Menü öffnen.





7) Die Einschleusrichtung (links, rechts) und die Priorisierung festlegen.

8) Die IP-Adresse des angrenzenden Knotens eintragen:

Merger		Х
Linke Bahn 192 . 168 . 22 . 20 © Normaler © T-Merger	Mittige Bahn 192.168.21.21 ✓ Merger anschalten Zusammenführung auf: O Vorgelagerter C Nachgelagerter	Anwenden Abbruch
Nachfolgende Zone	Einschleusen Links Priorität Priorität auf Links Nachfolgen de Zone	

Die restlichen Parameter können standardmäßig konfiguriert werden.





D-A-CH:

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

Italien:

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

Australien:

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