

FANUC

Wymiana danych pomiędzy PalletPRO i PalletTool

Wymiana danych pomiędzy PalletPRO i PalletTool

Niniejsza instrukcja objaśnia w jaki sposób nawiązać połączenie pomiędzy wirtualnym środowiskiem PalletPRO i funkcją zainstalowaną na rzeczywistym robocie PalletTool, a następnie przesyłać pliki danych dotyczące ustawień paletyzacji.

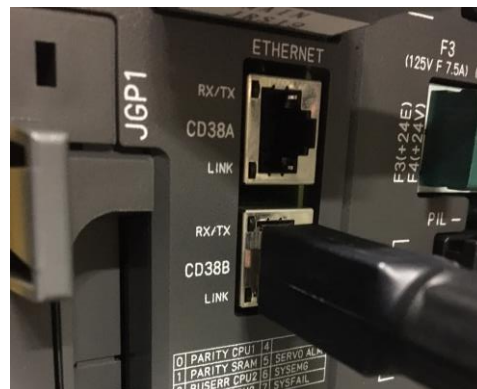
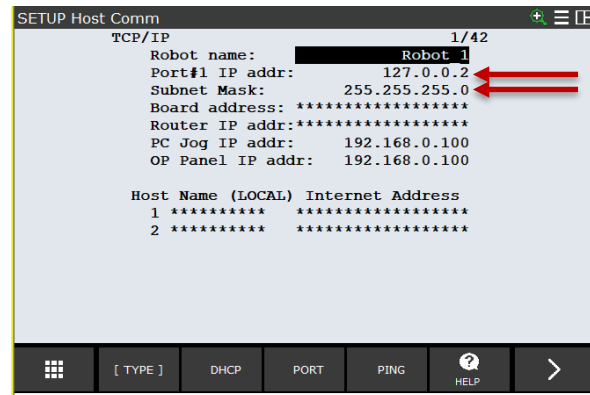
Ustawienia komunikacji Robot<->PC

Należy połączyć komputer PC z zainstalowanym środowiskiem PalletPRO z rzeczywistym robotem za pomocą przewodu ethernetowego.

Na kontrolerze w ustawieniach Menu->Setup->Host Comm należy ustawić adres odpowiedniego portu* i maskę sieci.

Po ustawieniu Adresu IP, należy zrestartować kontroler.

* Jeżeli przewód podpięty jest do złącza **CD38A**, jest to Port 1, jeżeli to **CD38B** – Port 2 (numer Portu zmieniamy przyciskiem **F3 PORT**)



Ustawienia komunikacji Robot<->PC

Na komputerze, należy ustawić adres IP w tej samej podsieci (przykładowo, jeżeli adres IP robota to 127.0.0.2 to komputera PC może korzystać z adresu 127.0.0.1) , a następnie sprawdzić czy połączenie istnieje.

W tym celu można wpisać adres IP w przeglądarce internetowej

Opcjonalnie można wykorzystać oprogramowanie **Robot Neighbourhood** domyślnie zainstalowane z **Roboguide**.

Ustawienia komunikacji Robot<->PC, Robot Neighbourhood

The Robot Neighborhood

RobotNeighborhood

Robot Group

Name RobotNeighborhood
This is the root of the Neighborhood

Add new entry to this group

Name

Robots Group

Real Robot

Host Name

Virtual Robot

Location

The Robot Neighborhood

RobotNeighborhood

C

Robot1

Real Robot

Name Robot1

Full Path \Robot1

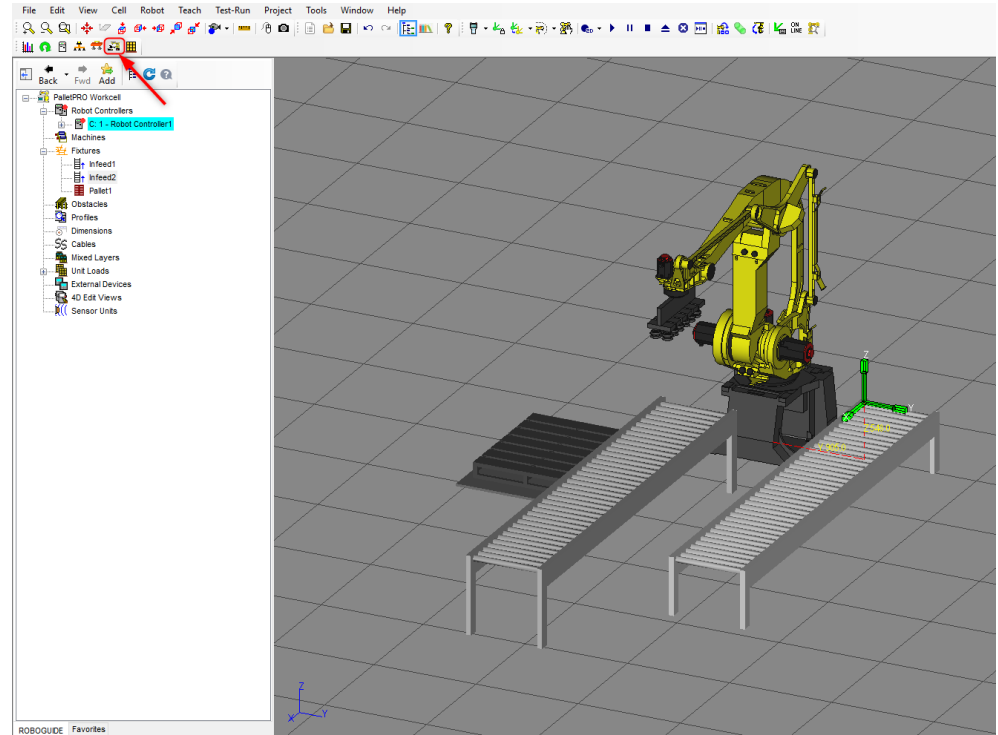
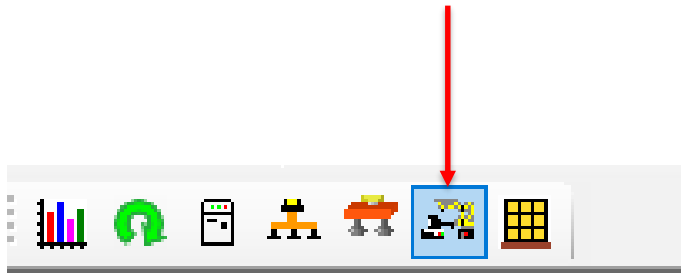
Status

IP Address

6
Status musi
pokazywać
„Avaible”

Wymiana danych pomiędzy PalletPRO i PalletTool

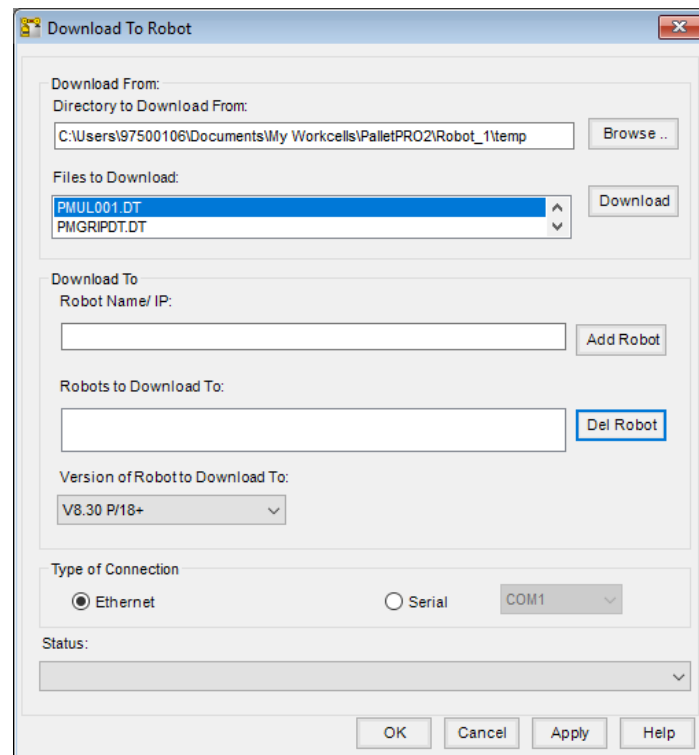
Po ustawieniu aplikacji paletyzacyjnej w środowisku PalletPRO, należy wybrać przycisk **Download To Robot**



Wymiana danych pomiędzy PalletPRO i PalletTool




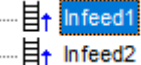


Ukaże nam się okno ustawień wymiany danych.

- **Directory to Download From** – ścieżka folderu, z którego pobierane będą ustawienia PalletPRO (domyślnie ścieżka aktualnie stworzonej celi) przesyłane do PalletTool
- **Files to Download** – wybór pliku danych do wystania (opisane dalej)
- **Download To:**
- **Robot Name/IP** – IP robota do dodania poprzez przycisk **Add Robot**
- **Robots to Download To** – lista dodanych robotów (do usunięcia poprzez przycisk **Del Robot**)



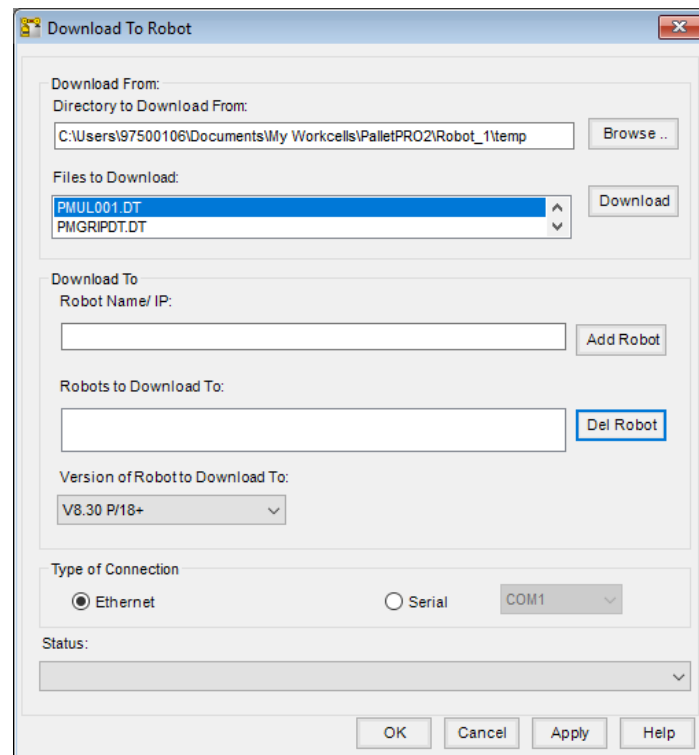
Rodzaje plików danych

W PalletPRO/PalletTool występują następujące rodzaje danych:

PMULxxx.DT	dane dotyczące UNIT LOAD, gdzie „xxx” to numer Unit Load, przykładowo Unit Load 001 to PMUL001.DT	 Unit Loads UL001 - Sample Product
PMMLxxx.DT	dane dotyczące Mixed Layer, gdzie „xxx” to numer Mixed Layer	 Mixed Layers ML001 - Sample Mixed Layer
PMGRIPDT.DT	dane dotyczące ustawień GRIPPER	
PMINFxxx.DT	dane dotyczące ustawień infeed o numerze „xxx”	 Infeed1 Infeed2
PMSTAxxx.DT	dane dotyczące ustawień stacji z paletą, „xxx” to numer palety (przykładowo „001” to Pallet 1)	 Pallet1
PMPSYSDT.DT	dane dotyczące ustawień systemu paletyzacji	
POSREG.VR	dane przechowujące wartości Position Registers	DATA->Type->Position Registers

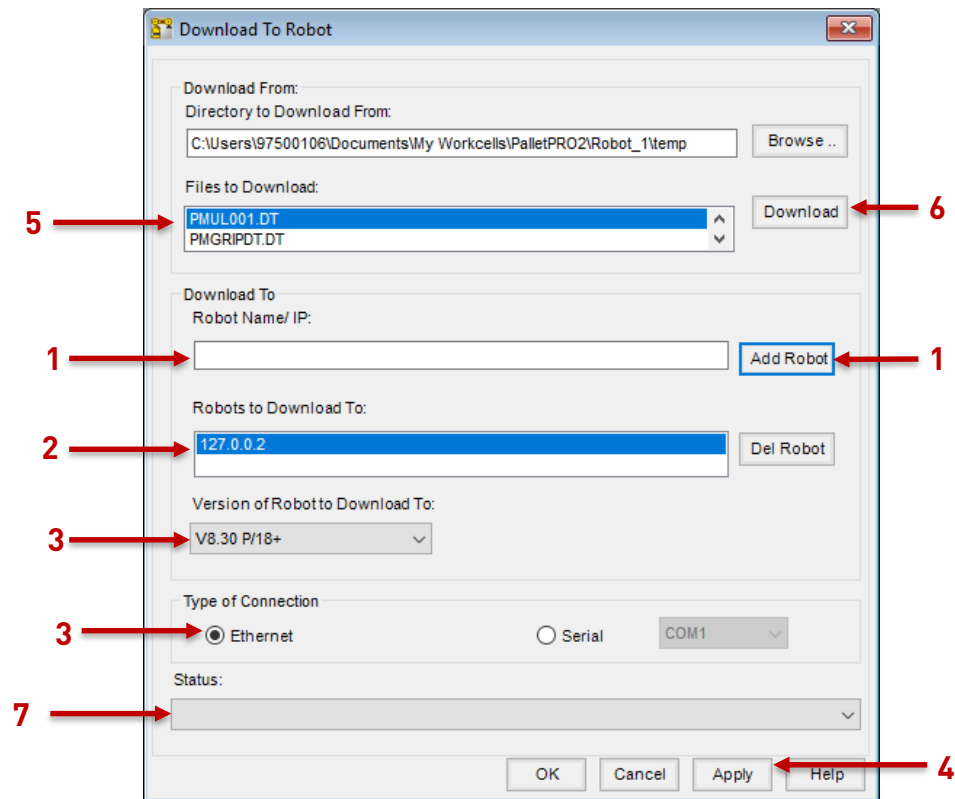
Wymiana danych pomiędzy PalletPRO i PalletTool

- **Version of Robot to Download To** – wybór wersji software robota, dla nowych robotów, domyślnie ustawić V8.30 P/18+
- **Type of Connection** – rodzaj połączenia, w przypadku konfiguracji opisanej powyżej należy ustawić Ethernet
- **Status** – status przestania danych do rzeczywistego robota



Procedura wymiany danych

1. Dodanie Roboty według adresu IP
2. Sprawdzenie, czy robot znajduje się na liście
3. Wybranie wersji robota, rodzaju połączenia
4. Zatwierdzenie ustawień
5. Wybranie pliku danych do wystania
6. Wystanie pliku
7. Oczekiwanie na status



Kontakt

Adam Mroziński

Technical Specialist

Adam.Mrozinski@fanuc.eu

+48 601 311 267