

Softwarehandbuch

Plug & Work Portfolio für Doosan Robotics

SCHUNK Softwarebaustein für WCI (Work Cell Item)

Superior Clamping and Gripping



Impressum

Urheberrecht:

Diese Anleitung ist urheberrechtlich geschützt. Urheber ist die SCHUNK GmbH & Co. KG. Alle Rechte vorbehalten.

Technische Änderungen:

Änderungen im Sinne technischer Verbesserungen sind uns vorbehalten.

Dokumentenummer: 1464858

Auflage: 02.00 | 06.05.2021 | de

Sehr geehrte Kundin,
sehr geehrter Kunde,
vielen Dank, dass Sie unseren Produkten und unserem Familienunternehmen als führendem Technologieausrüster für Roboter und Produktionsmaschinen vertrauen. Unser Team steht Ihnen bei Fragen rund um dieses Produkt und weiteren Lösungen jederzeit zur Verfügung. Fragen Sie uns und fordern Sie uns heraus. Wir lösen Ihre Aufgabe!
Mit freundlichen Grüßen
Ihr SCHUNK-Team

Customer Management
Tel. +49-7133-103-2503
Fax +49-7133-103-2189
cmg@de.schunk.com



Betriebsanleitung bitte vollständig lesen und produktnah aufbewahren.

Inhaltsverzeichnis

1 Allgemein 4

1.1 Zu dieser Anleitung..... 4

1.2 Symboldefinition 4

1.3 Mitgeltende Unterlagen 4

2 Softwarebaustein installieren 5

3 Softwarebaustein konfigurieren..... 7

4 Funktionen in den Programmcode einfügen..... 10

1 Allgemein

1.1 Zu dieser Anleitung

Diese Anleitung enthält Informationen zum SCHUNK-Software Plugin für Doosan Roboter und dessen Verwendung in "WCI - Work Item Cell".

Das Plugin dient zur einfachen Integration und Ansteuerung folgender Produkte in Doosan-Applikationen:

- Co-act EGP-C 40-N-N-M1013
- Co-act EGP-C 64-N-N-M1013
- EOA-DRM-EGP 40
- EOA-DRM-KGG 100-80
- EOA-DRM-PSH 22-1
- EOA-DRM-JGP 80-1
- EOA-DRM-JGP 100-1
- EOA-DRM-PGN plus-P 80-1
- EOA-DRM-PGN plus-P 100-1
- EOA-DRM-PZN-plus 64-1

Abbildungen in dieser Anleitung dienen dem grundsätzlichen Verständnis und können von der tatsächlichen Ausführung abweichen.

Neben dieser Anleitung gelten die aufgeführten Dokumente unter [Mitgeltende Unterlagen](#) [► 4].

1.2 Symboldefinition

In dieser Anleitung werden folgende Symbole verwendet:

■ Voraussetzung einer Handlung

1. Handlungsschritt 1

2. Handlungsschritt 2

✓ Zwischenergebnis

✓ Endergebnis

[► 4] Seitenzahl in Verweisen

1.3 Mitgeltende Unterlagen

- Montage- und Betriebsanleitung des Produkts *
- Betriebsanleitung des Doosan-Roboters

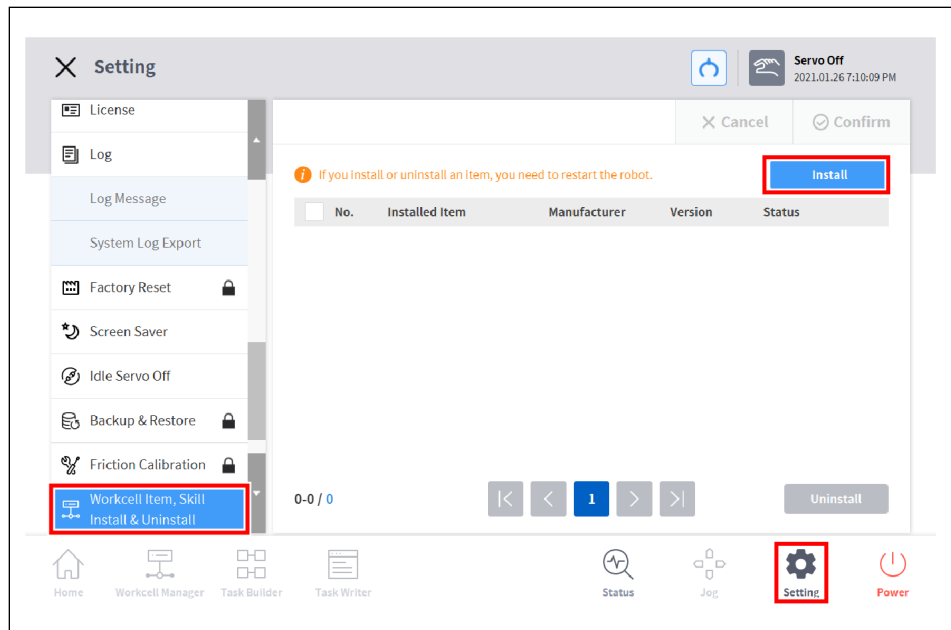
Die mit Stern (*) gekennzeichneten Unterlagen können unter **schunk.com** heruntergeladen werden.

2 Softwarebaustein installieren

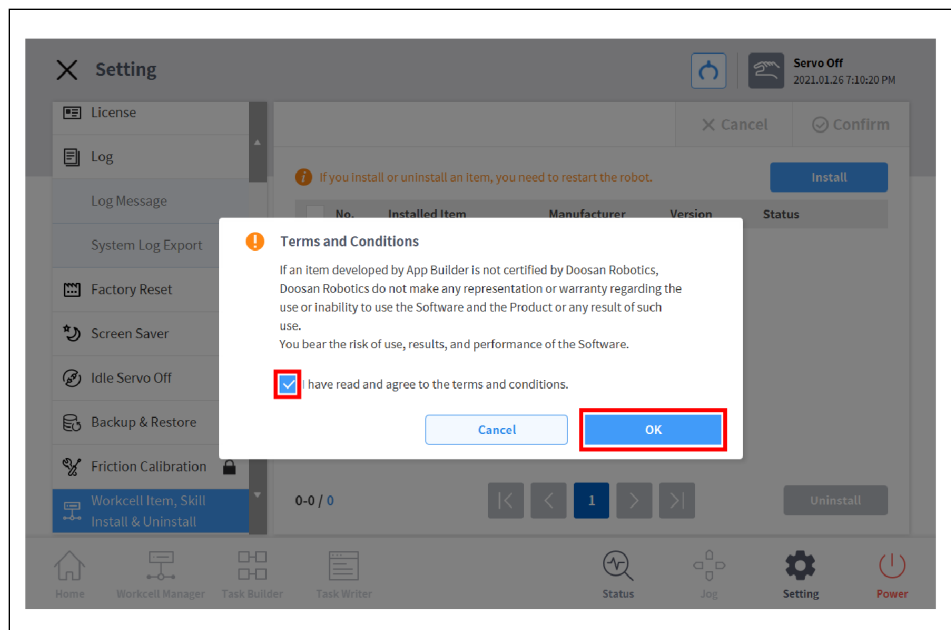
HINWEIS

Zur Installation der Software den beiliegenden USB-Stick verwenden.

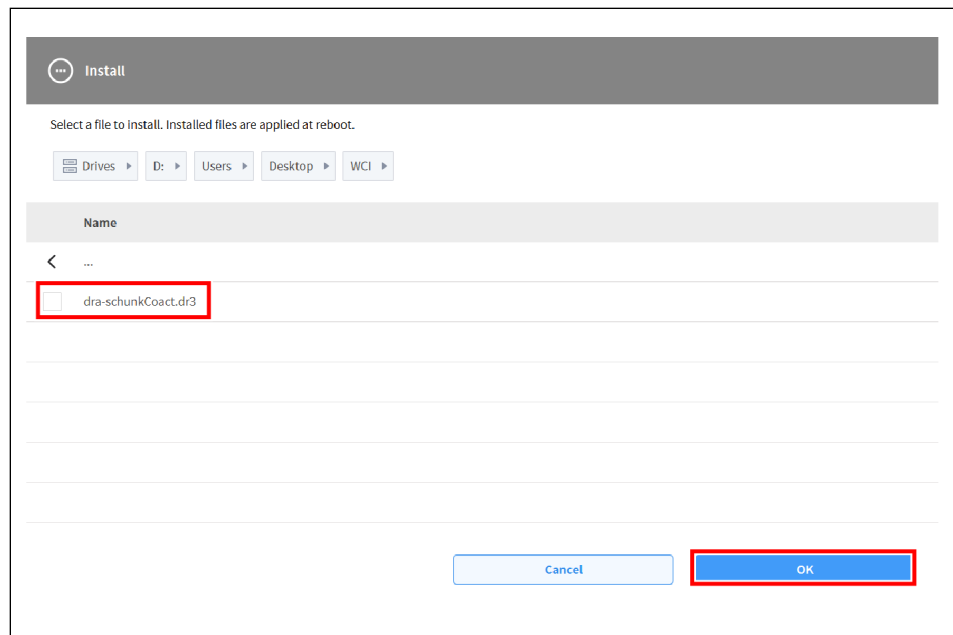
1. USB-Stick an die Steuerung des Roboters anschließen.
2. Steuerung starten.
3. *"Teachpanel > Setting > Workcell Item, Skill Install & Uninstall"* wählen.



4. Schaltfläche "Install" wählen.
5. Allgemeine Geschäftsbedingungen bestätigen.

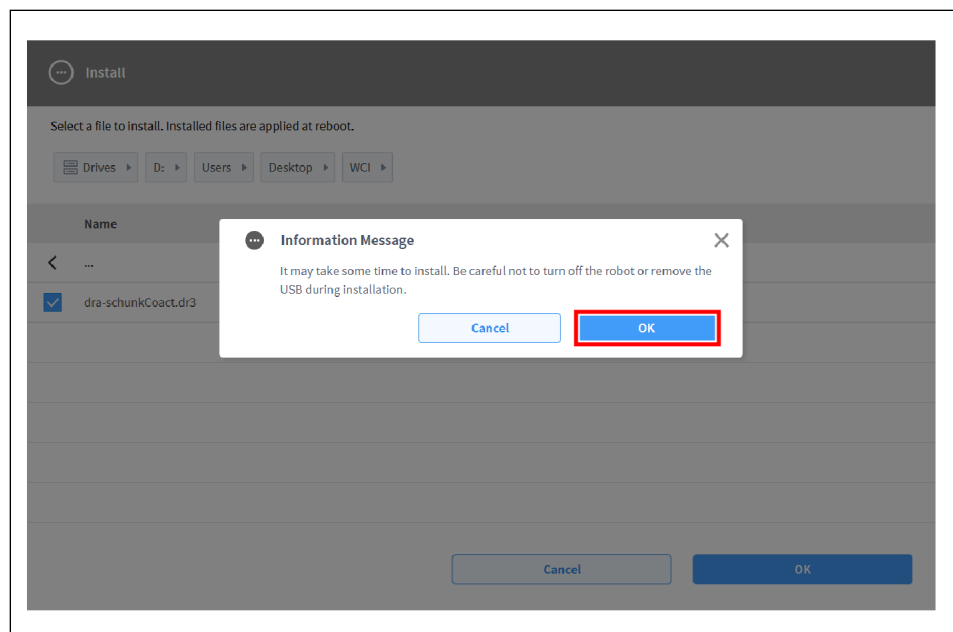


6. WCI-Datei auswählen.



7. Sicherstellen, dass USB-Stick während der Installation nicht entfernt wird.

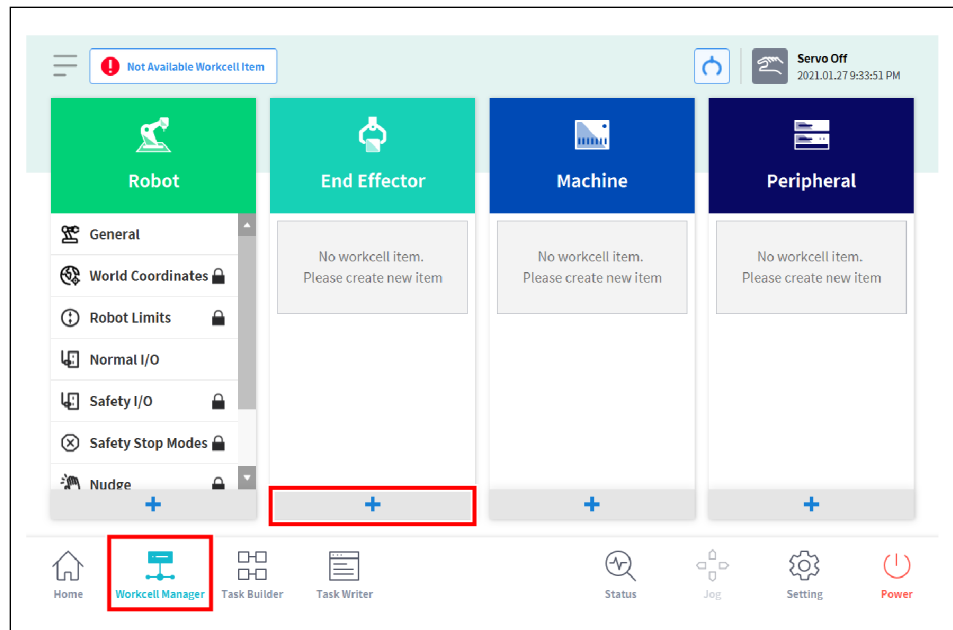
8. Schaltfläche "OK" wählen.



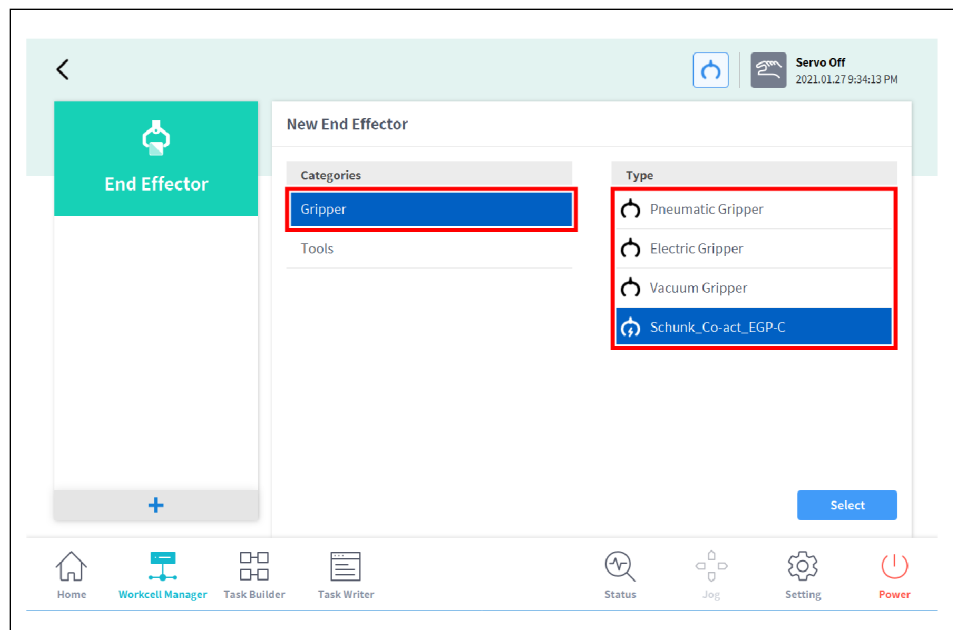
✓ Softwarebaustein wurde installiert.

3 Softwarebaustein konfigurieren

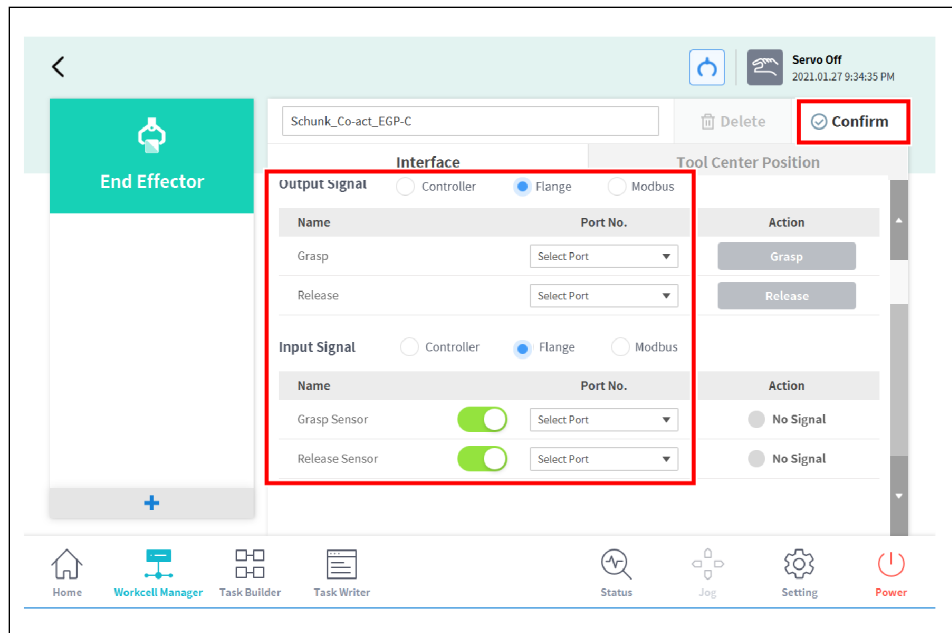
1. "Workcell Manager > End Effector > +" wählen.



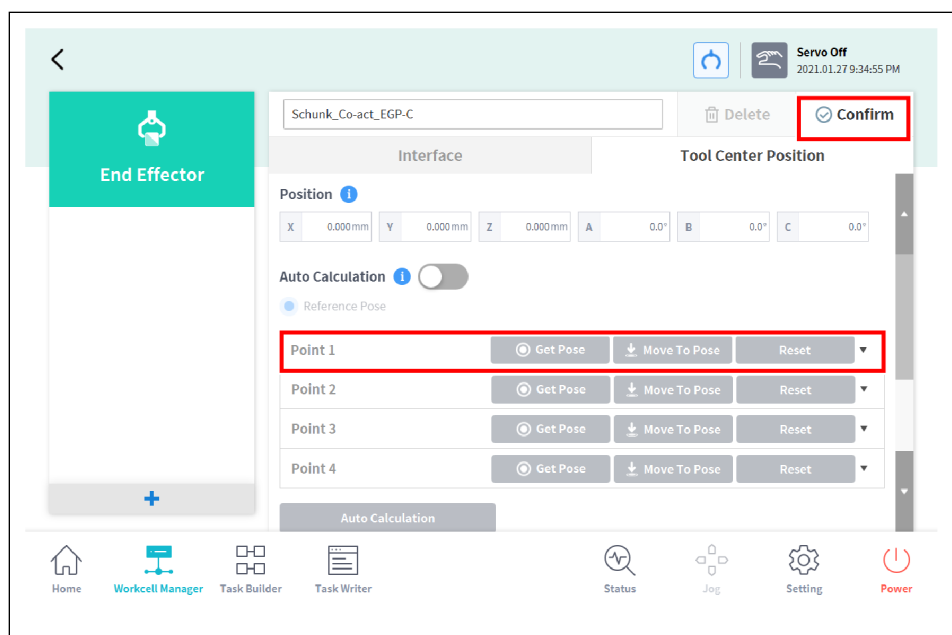
2. Kategorie "Greifer" auswählen.
3. Typ des Workcell Item "SCHUNK_Co-act_EGP-C" auswählen.



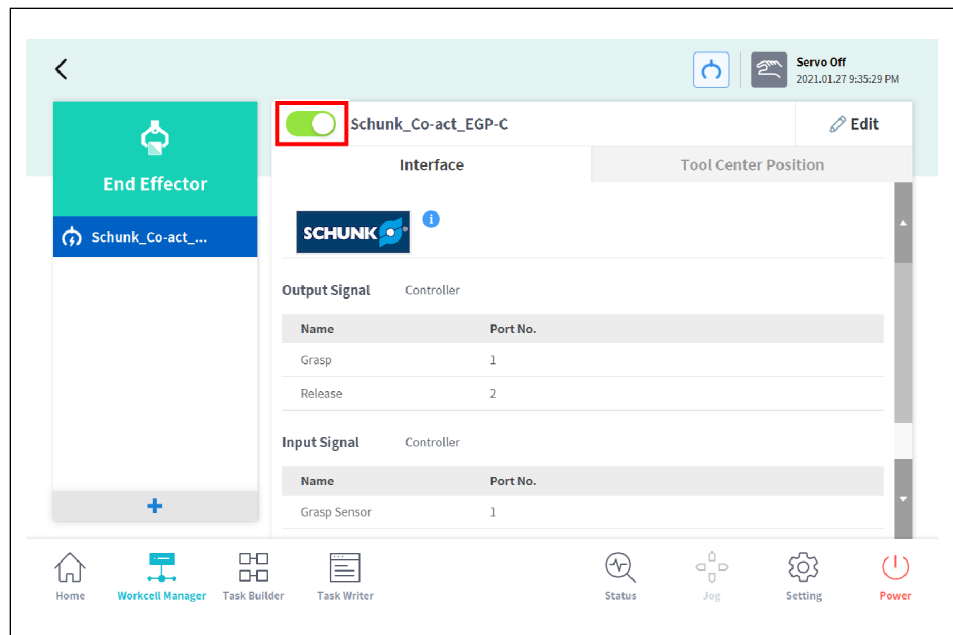
4. Eingang- und Ausgangssignale einstellen:
 - ✓ Bei Direktanschluss an der Werkzeugschnittstelle des Roboters: "Flange" aktivieren.
 - ✓ Output Signal: Greifen (Grasp) = Port 1, Freigabe (Release) = Port 2
 - ✓ Input Signal: Erfassungssensor (Grasp Sensor) = Port 2, Freigabesensor (Release Sensor) = Port 1
5. Schaltfläche "Confirm" wählen.



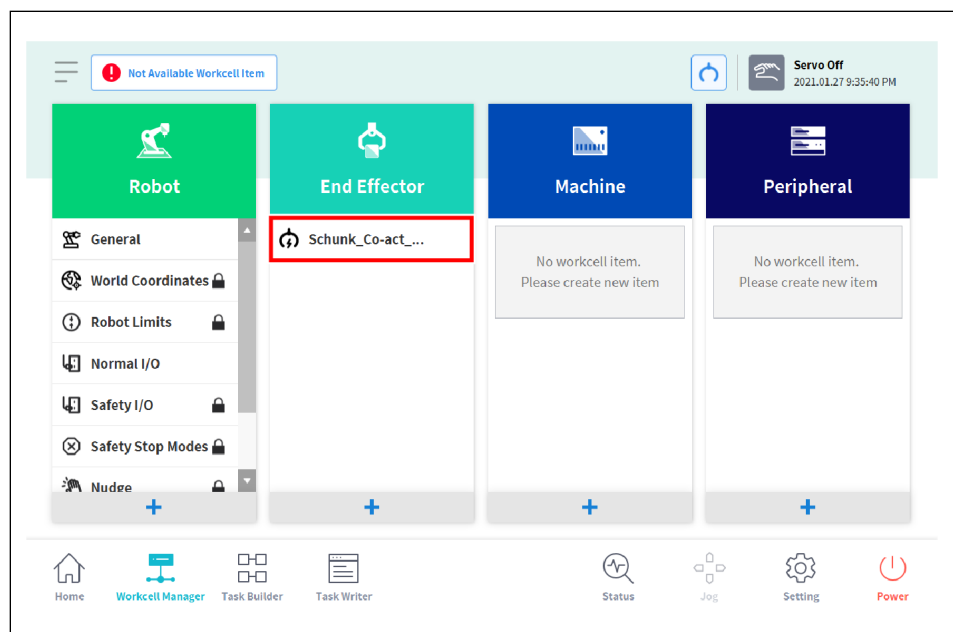
6. Werkzeugreferenzpunkt (Tool Center Position) einstellen.
7. Schaltfläche "Confirm" wählen.



8. Greifer aktivieren.

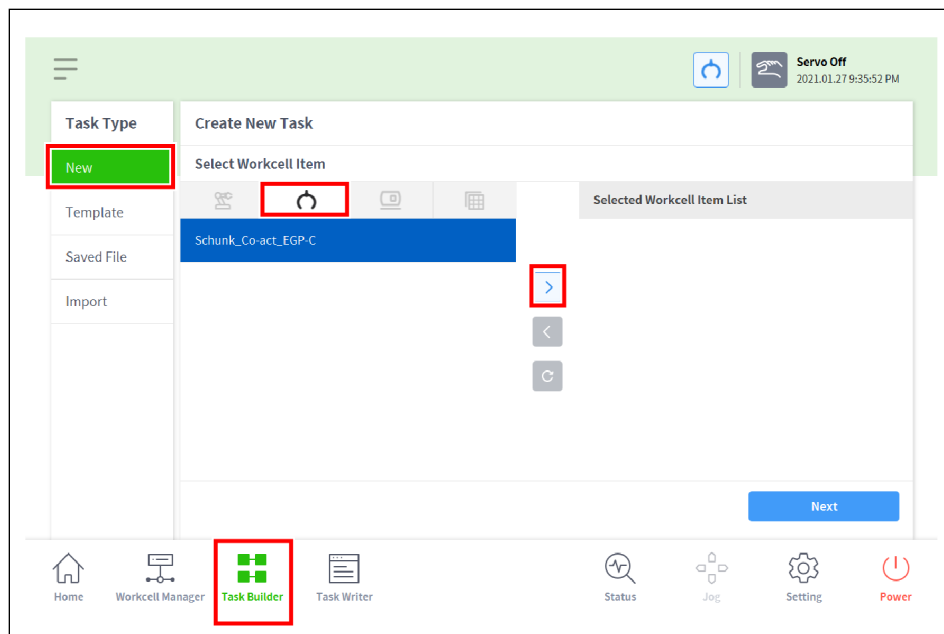


✓ Name des Greifers wird im Workcell Manager angezeigt.



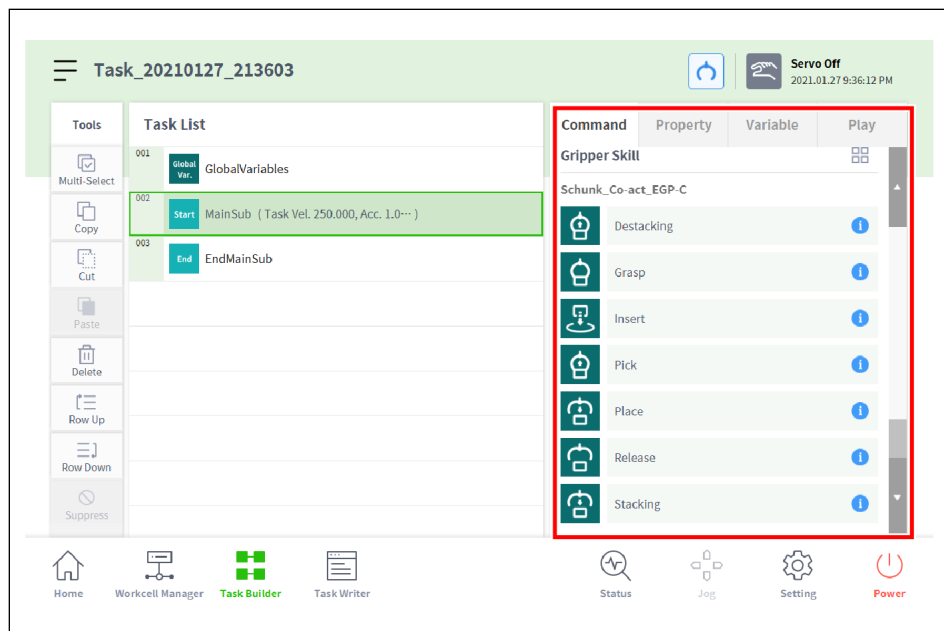
4 Funktionen in den Programmcode einfügen

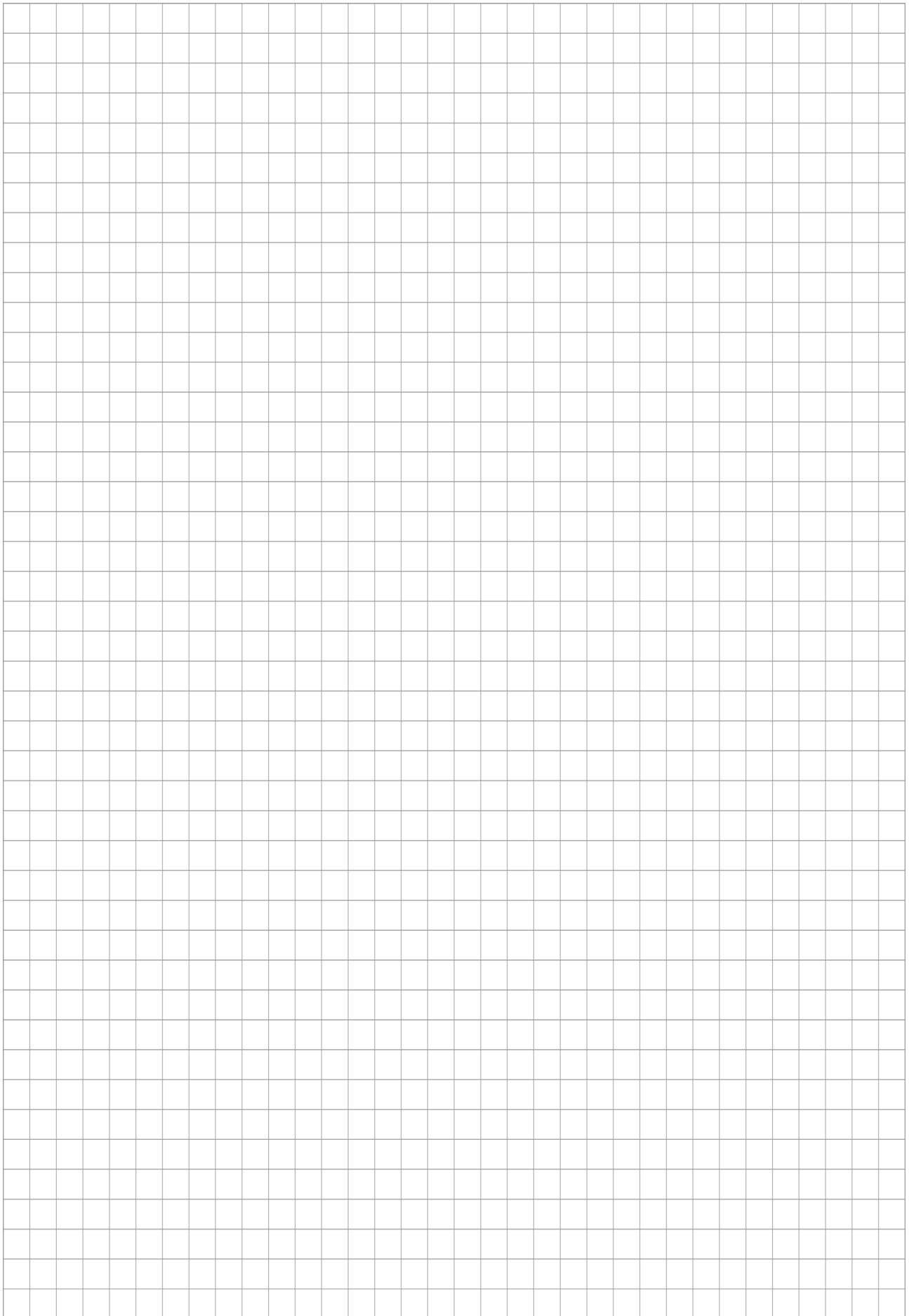
1. "Task Builder > New" wählen.
2. Greifer auswählen und in der Liste hinzufügen.
3. Schaltfläche "Next" wählen.



✓ Mögliche Befehle werden in der Liste rechts angezeigt.

4. Befehle an gewünschte Stelle in die Aufgabenliste ziehen.





SCHUNK GmbH & Co. KG
Spann- und Greiftechnik

Bahnhofstr. 106 - 134
D-74348 Lauffen/Neckar
Tel. +49-7133-103-0
Fax +49-7133-103-2399
info@de.schunk.com
schunk.com

Folgen Sie uns | *Follow us*

