

STEUERSCHRANK

VKR C1

Allgemein

Anschlußfeld/Peripherieschnittstellen

© Copyright **KUKA Roboter GmbH**

Diese Dokumentation darf – auch auszugsweise – nur mit ausdrücklicher Genehmigung des Herausgebers vervielfältigt oder Dritten zugänglich gemacht werden.

Es können weitere, in dieser Dokumentation nicht beschriebene Funktionen in der Steuerung lauffähig sein. Es besteht jedoch kein Anspruch auf diese Funktionen bei Neulieferung bzw. im Servicefall.

Wir haben den Inhalt der Druckschrift auf Übereinstimmung mit der beschriebenen Hard- und Software geprüft. Dennoch können Abweichungen nicht ausgeschlossen werden, so daß wir für die vollständige Übereinstimmung keine Gewähr übernehmen. Die Angaben in dieser Druckschrift werden jedoch regelmäßig überprüft, und notwendige Korrekturen sind in den nachfolgenden Auflagen enthalten.

Technische Änderungen ohne Beeinflussung der Funktion vorbehalten.

Dokumentationsumfang: 12 Seiten
KUKA Interleaf

Inhaltsverzeichnis

| | | |
|----------|---|----------|
| 1 | Anschlußfeld/Peripherieschnittstellen | 3 |
| 1.1 | Zeichenerklärung | 4 |
| 1.2 | Netzanschluß XS1, Servicesteckdose X01 | 4 |
| 1.3 | Motorstecker X20 Achse 1 bis 6 | 5 |
| 1.4 | Motorstecker X7.1, X7.2, X7.3 (Option) | 6 |
| 1.5 | Peripheriestecker XS2 | 7 |
| 1.6 | Peripheriestecker XS3 (Option) | 8 |
| 1.7 | Peripherie XS4 (Option) | 8 |
| 1.8 | DeviceNet COMBICON-Stecker X801 (5-pol) | 9 |
| 1.9 | Ethernet Sub-D Stecker X802 (15-pol.) | 9 |
| 1.10 | Datenleitungsstecker X21 Achse 1 bis 8 | 10 |
| 1.11 | Datenleitungsstecker X8 Achse 7 bis 12 (Option) | 10 |
| 1.12 | KCP-Stecker X19 | 11 |
| 1.13 | Einstellhinweise Interbus-S Platine | 12 |

1 Anschlußfeld/Peripherieschnittstellen

Für das Betreiben des Roboters im stand-alone-Betrieb oder mit einer übergeordneten (externen) Steuerung sowie für das Steuern von Peripheriegeräten über das Robotersystem sind die Anschlußstecker XS1, X20, X21 und X19 vorgesehen. Diese Stecker haben folgende Funktion:

- XS1: Netzanschluß CEE
- X01: Servicesteckdose (Option)
- X20: Motorstecker Achse 1 bis 6
- X7.1: Motorstecker Achse 7 (Option)
- X7.2: Motorstecker Achse 8 (Option)
- X7.3: Motorstecker Achse 9 (Option)
- XS2: Peripheriestecker
- XS3: Peripheriestecker (Option)
- XS4: Wieland-Kabeldurchführung für Busleitung (Option)
- X8: Datenleitungsstecker Achse 7 bis 12 (Option)
- X21: Datenleitungsstecker Achse 1 bis 8
- X19: KCP-Stecker

Desweiteren werden in dieser Dokumentation die Belegungen der CAN-Bus und Ethernet Schnittstellen beschrieben.

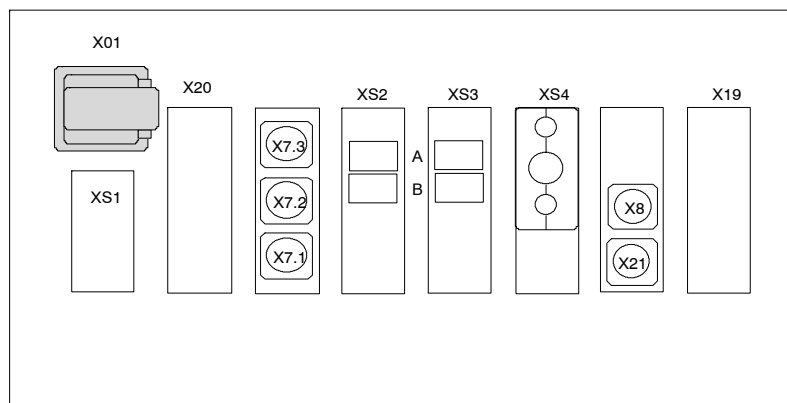


Abb. 1 Steckerfeld

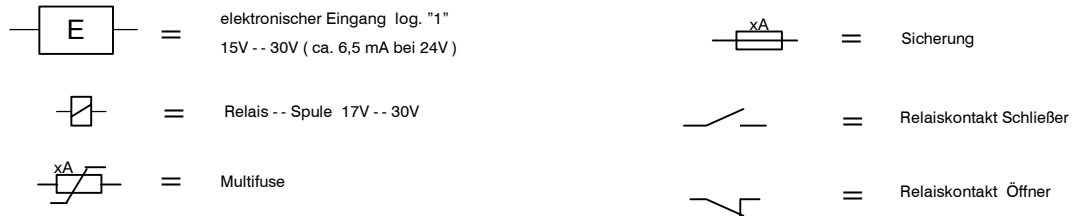
HINWEIS Alle zweikanaligen Eingänge müssen mit einer Gleichzeitigkeit von ≤ 10 ms gesetzt werden. Bei einer längeren Zeit werden Kontaktfehler bzw. Leitungsbruch erkannt und die Relais verriegelt. Nach dem Zurücksetzen beider Kanäle hebt sich die Verriegelung wieder auf.



NOT-AUS-Kreis, Schutzeinrichtung, ext. Zustimmungsschalter und E2-Schließung sind Signale, die der Sicherheit dienen, und müssen entsprechend DIN EN 60204-1 und EN 775 angewendet werden.

HINWEIS Alle Schütz-, Relais- und Ventilsolenoiden, die mit der Robotersteuerung in Verbindung stehen, müssen mit geeigneten Löschiolenoiden bestückt sein (RC-Glieder und VCR-Widerstände sind ungeeignet).

1.1 Zeichenerklärung



1.2 Netzanschluß XS1, Servicesteckdose X01

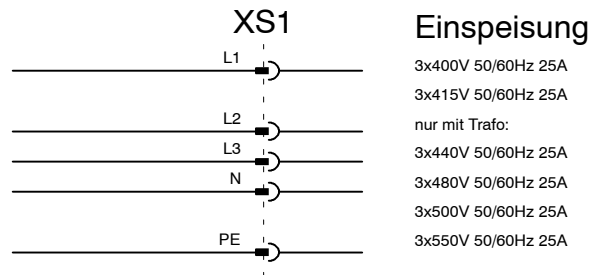


Abb. 2 Netzanschluß XS1

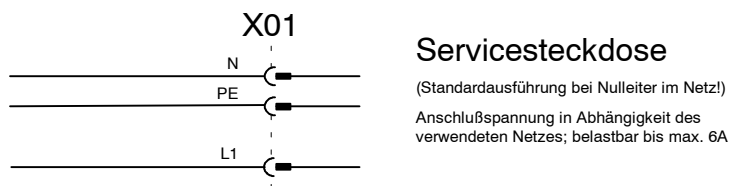


Abb. 3 Servicesteckdose X01 (Option)

1.3 Motorstecker X20 Achse 1 bis 6

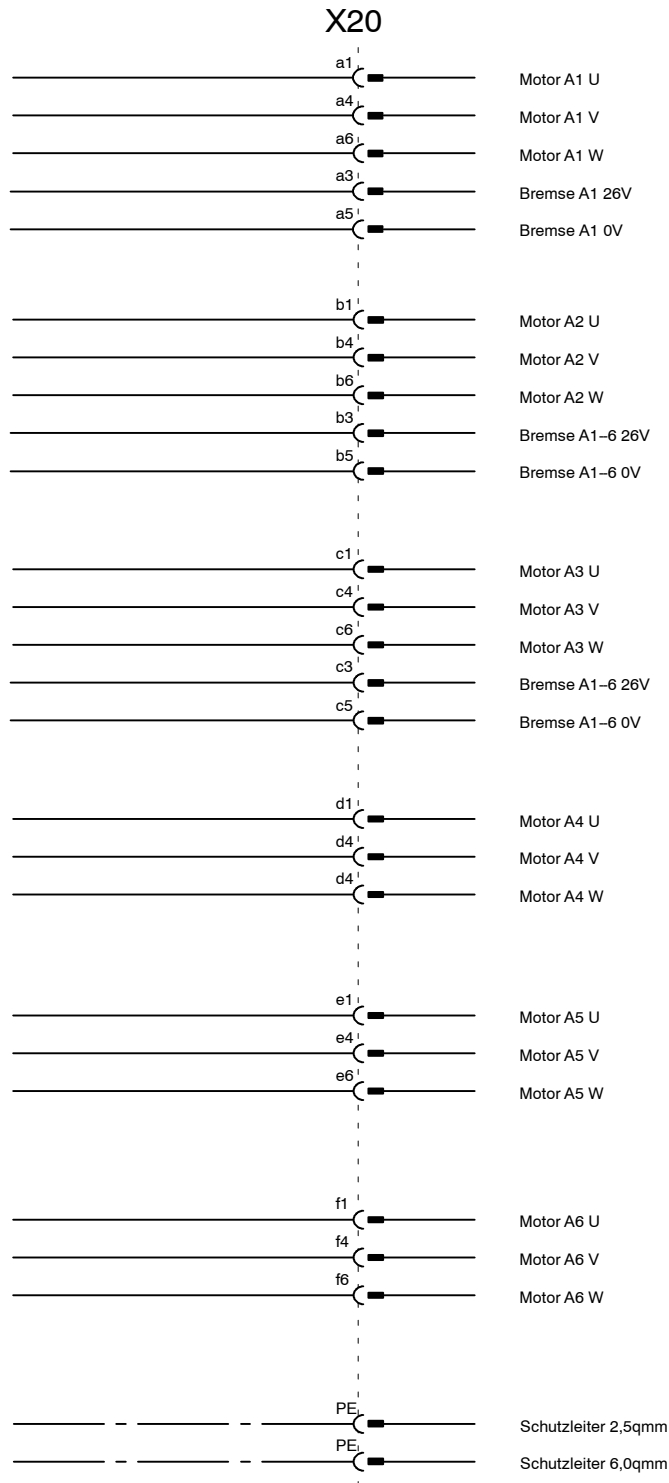


Abb. 4 Motorstecker X20

1.4 Motorstecker X7.1, X7.2, X7.3 (Option)

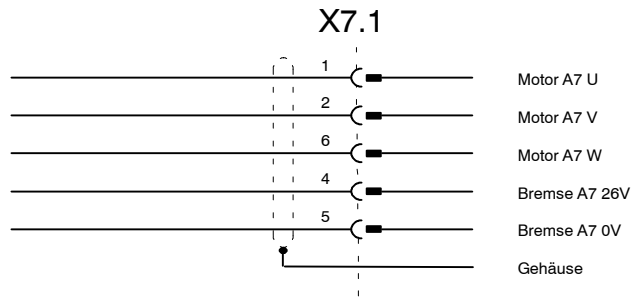


Abb. 5 Motorstecker X7.1

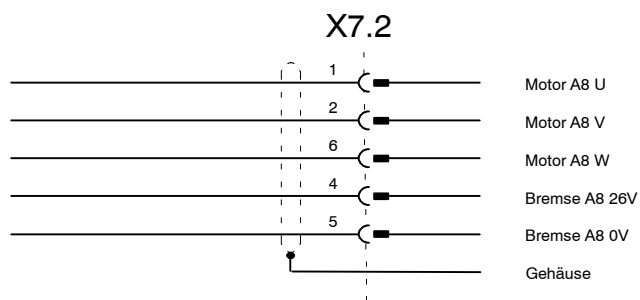


Abb. 6 Motorstecker X7.2

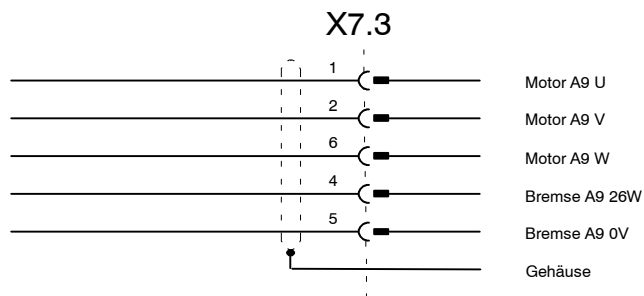


Abb. 7 Motorstecker X7.3

1.5 Peripheriestecker XS2

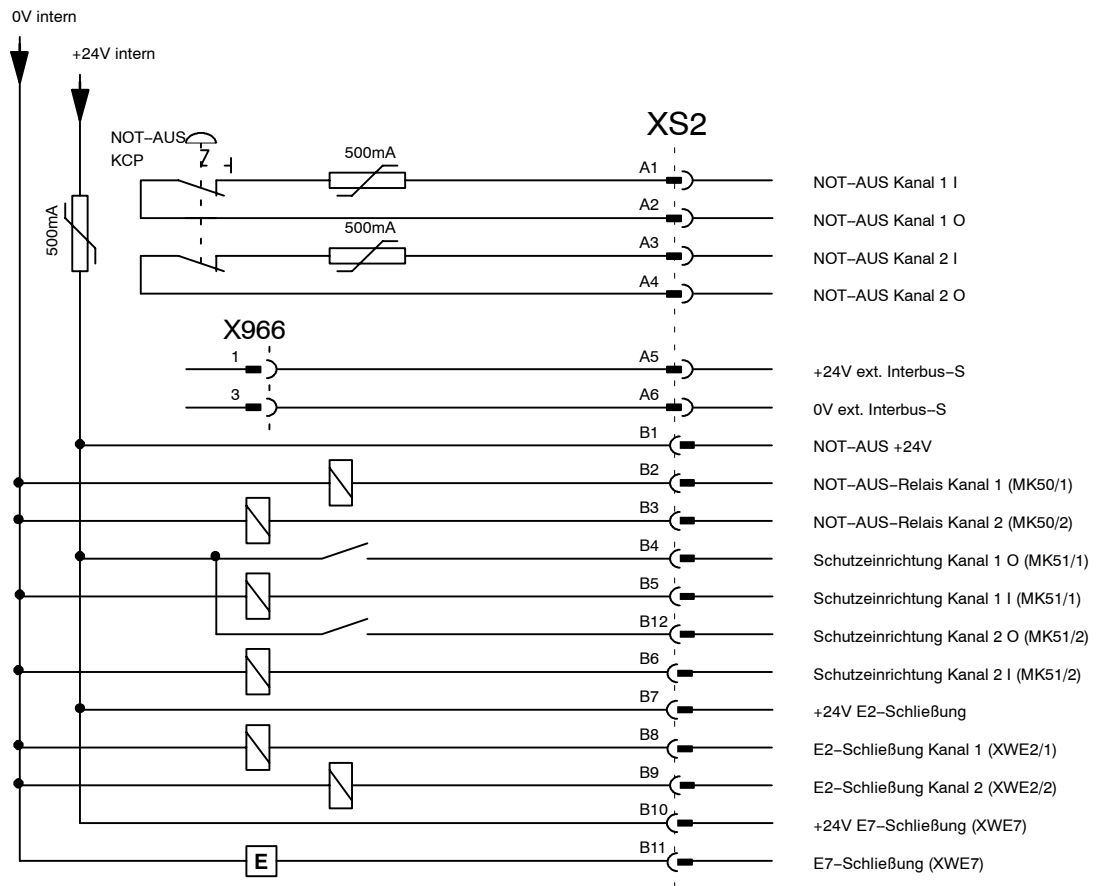


Abb. 8 Peripheriestecker XS2

1.6 Peripheriestecker XS3 (Option)

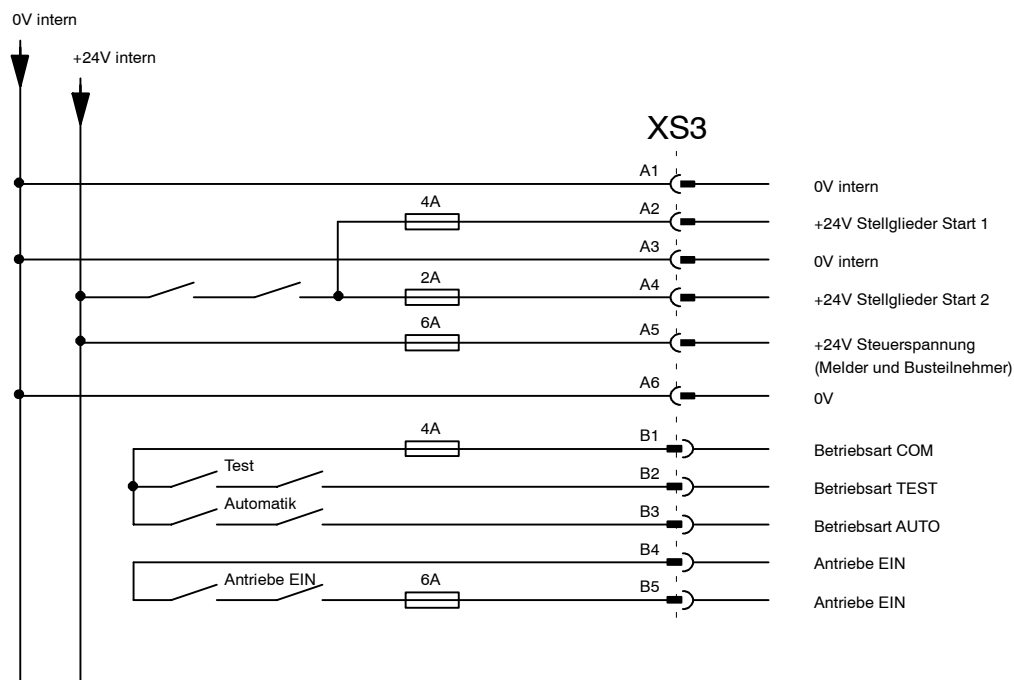


Abb. 9 Peripheriestecker XS3

1.7 Peripherie XS4 (Option)

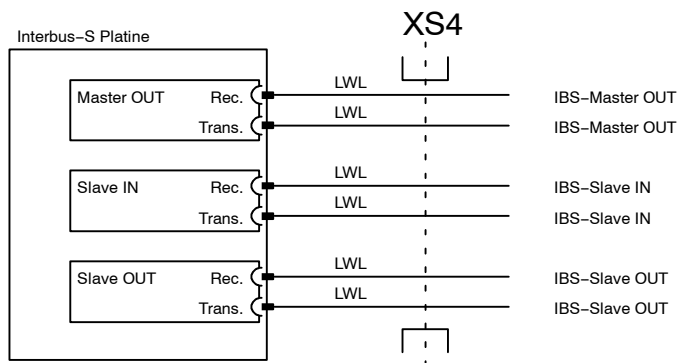


Abb. 10 Peripherie XS4

1.8 DeviceNet COMBICON-Stecker X801 (5-pol)

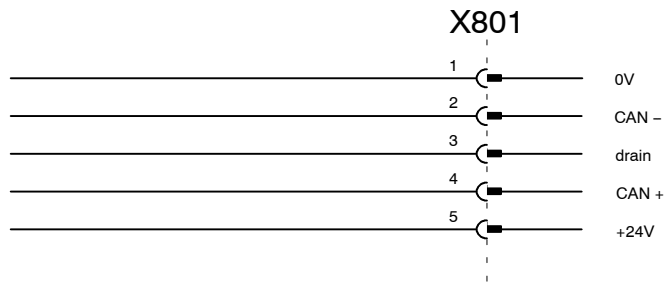


Abb. 11 DeviceNet COMBICON-Stecker X801

1.9 Ethernet Sub-D Stecker X802 (15-pol.)

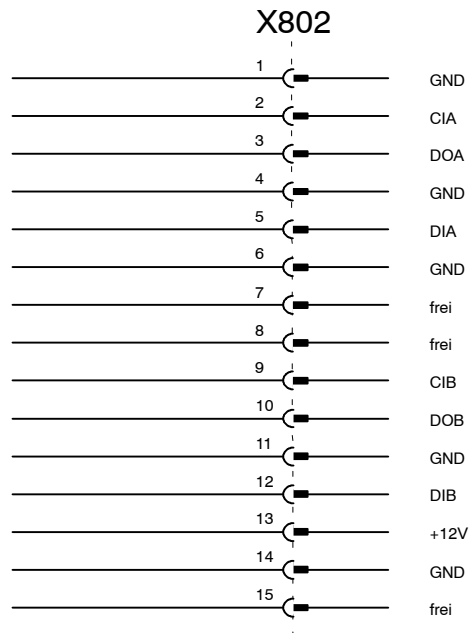


Abb. 12 Ethernet Sub-D Stecker X802

1.10 Datenleitungsstecker X21 Achse 1 bis 8

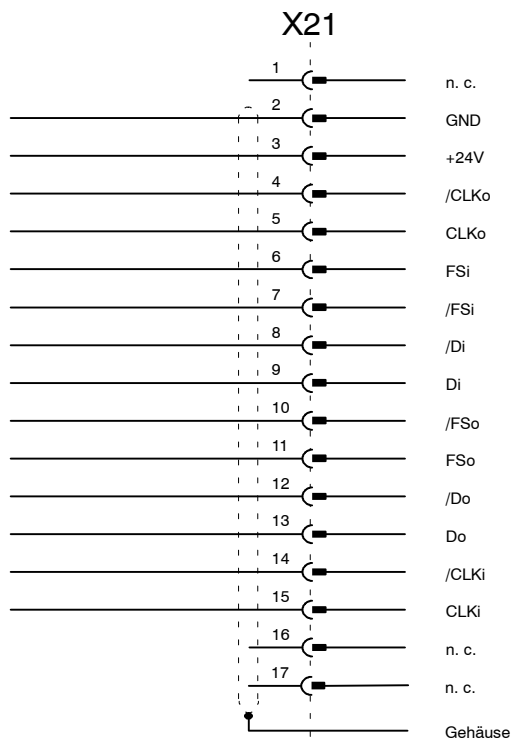


Abb. 13 Datenleitungsstecker X21

1.11 Datenleitungsstecker X8 Achse 7 bis 12 (Option)

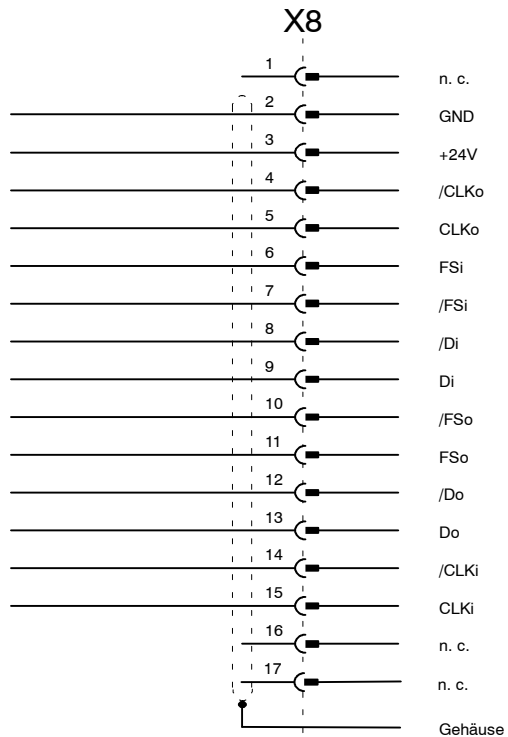


Abb. 14 Datenleitungsstecker X8

1.12 KCP-Stecker X19

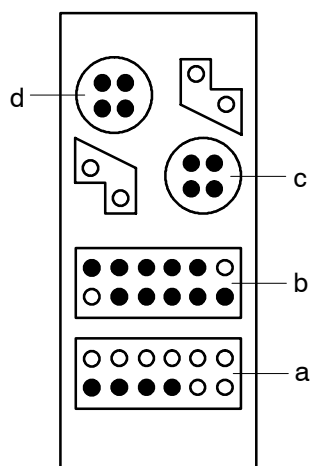
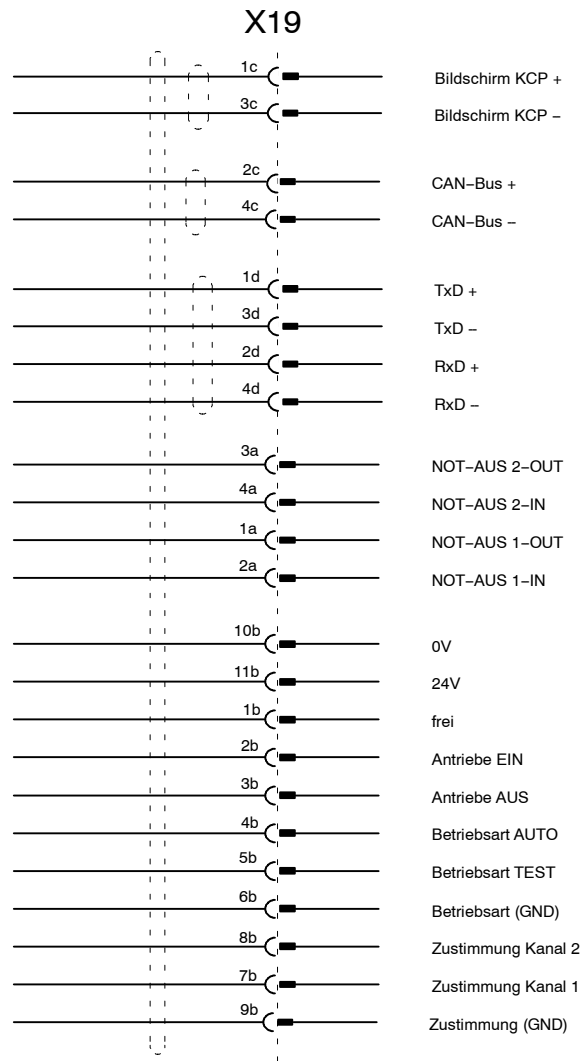


Abb. 15 KCP Stecker X19

1.13 Einstellhinweise Interbus-S Platine

Die Anschlüsse sind folgendermaßen beschriftet:

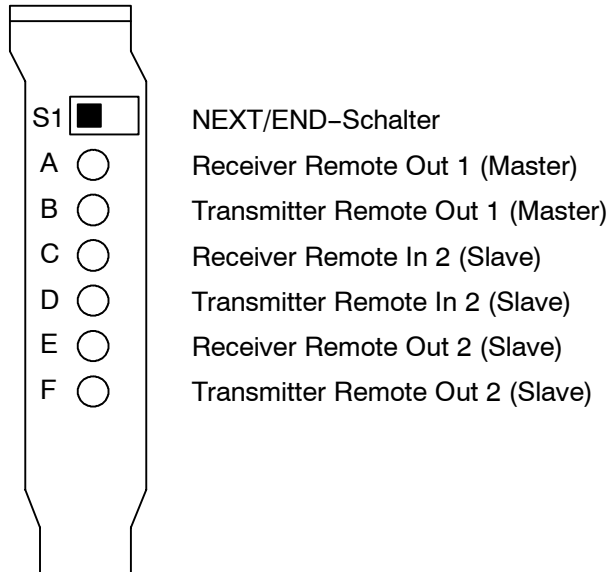


Abb. 16 Vorderansicht Interbus-S Platine

Bei Auslieferung befindet sich der Schalter S1 in der Stellung "NEXT". Diese Einstellung muß gewählt werden, wenn an den Anschlüssen "E" und "F" ein weiterführendes Bussegment angeschlossen ist. Der Schalter muß in die Stellung "END" gebracht werden, wenn an den Anschlüssen "E" und "F" kein nachfolgendes Bussegment angeschlossen ist.

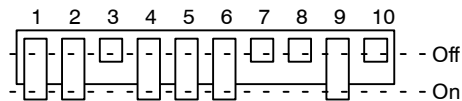


Abb. 17 DIP-Schalter (Stellung bei Inbetriebnahme)