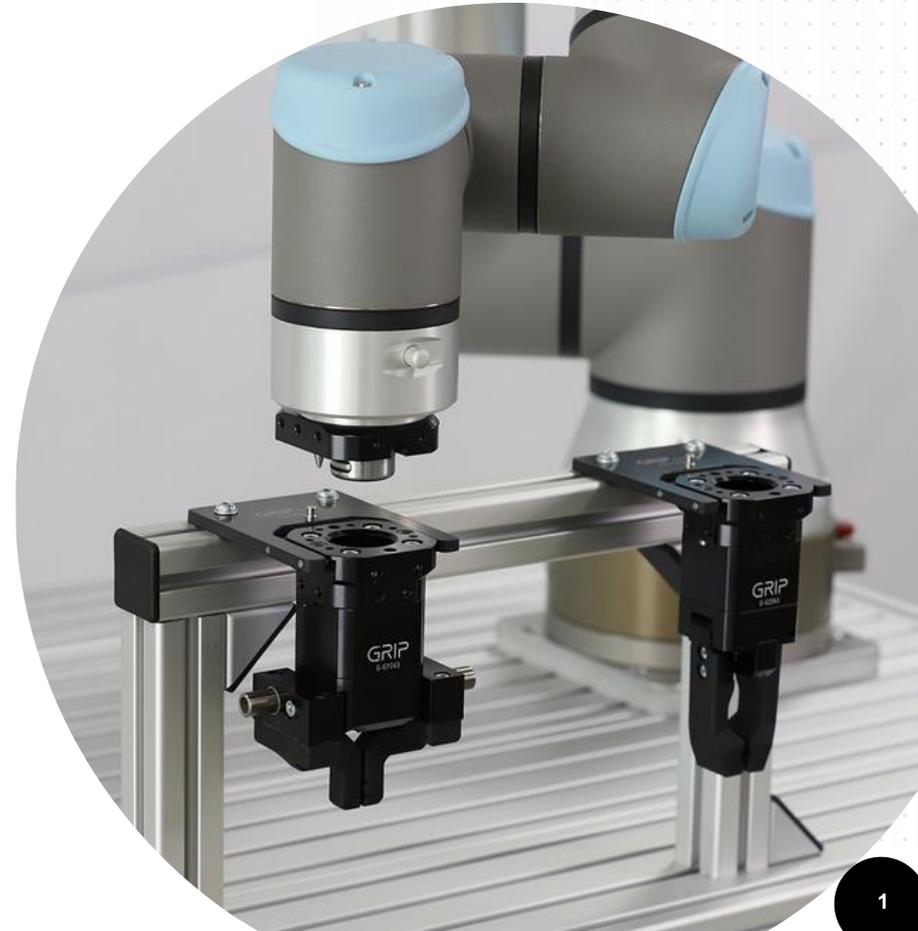


Auto Connector 063

Erstmontage

- Quick Start Guide
- UR Cap Einrichtung
- Installation
- Inbetriebnahme



Auto Connector 063

Erstmontage

- **Quick Start Guide**

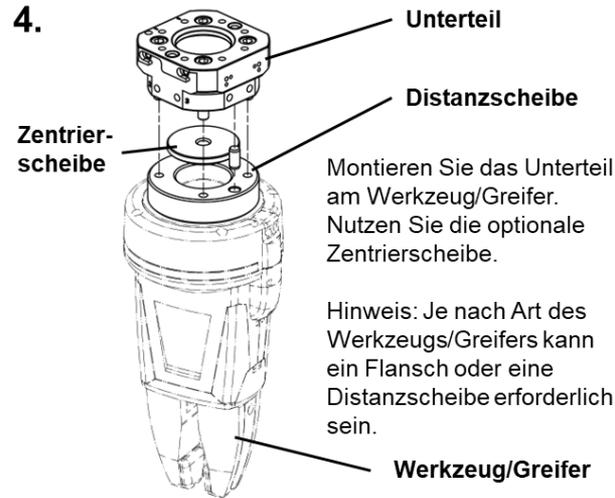
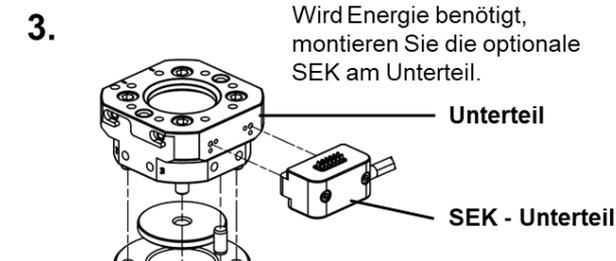
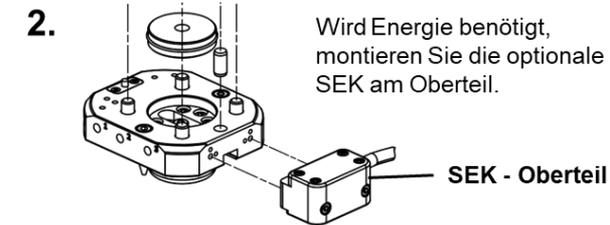
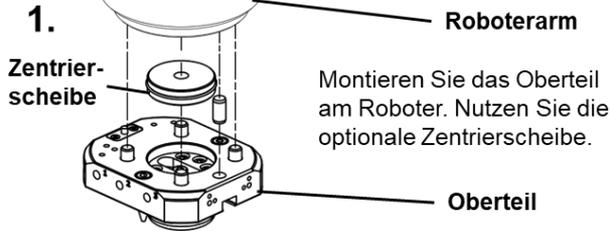
UR Cap Einrichtung

- Installation
- Inbetriebnahme

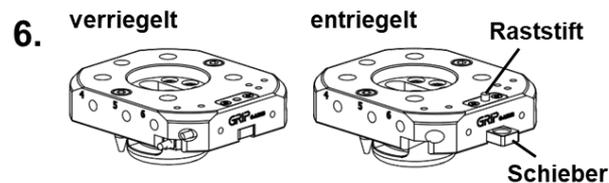




Lesen Sie zur Sicherheit immer die gesamte Betriebsanleitung!



5. Befestigen Sie die benötigten elektrischen und pneumatischen Anschlüsse an den Baugruppen.



Stellen Sie sicher, dass der Connector entriegelt ist. Wenn nicht, drücken Sie den Raststift von unten heraus und ziehen Sie den Schieber.



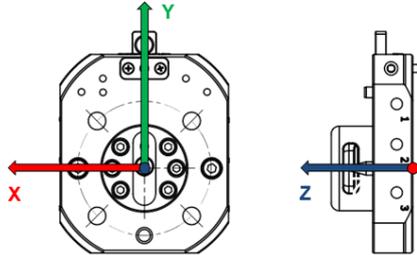
Halten Sie das Unterteil mit Werkzeug/Greifer beim manuellen Öffnen des Connectors **IMMER** fest. Andernfalls wird das Unterteil mit Werkzeug/Greifer herunterfallen.



Lesen Sie zur Sicherheit immer die gesamte Betriebsanleitung!

Nutzlastangaben

Nach der Montage des Oberteils müssen die Nutzlastangaben des Roboters angepasst werden.



Gewicht des Oberteils:

Masse = 0,24 kg

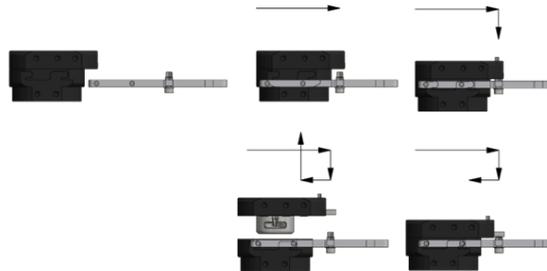
Schwerpunkt:

CX = 0,25 mm
CY = 4,87 mm
CZ = 12,31 mm

Beachten Sie, dass sich die angegebenen Werte durch die Montage von Energiedurchführungen ändern.

Programmierung

Für die Ver- und Entriegelung muss ein definierter Bewegungsablauf programmiert werden. Die erforderliche Punktfolge ist in der Montage- und Bedienungsanleitung hinterlegt.



Zum Teachen der Referenzposition verwenden Sie bitte die mitgelieferten Schablonen.



Vor der Programmierung müssen die Schablonen wieder entfernt werden. Die Programmierung des Ver- und Entriegelungswegs erfolgt ohne Schablonen!



Wenn die Schablonen klemmen, rütteln Sie leicht am Unterteil oder hebeln Sie sie vorsichtig mit einem flachen Schraubendreher heraus.

Detailliertere Informationen finden sich in unseren Montage- und Bedienungsanleitungen sowie in unseren technischen Datenblättern.

www.grip-gmbh.com

Auto Connector 063

Erstmontage

- Quick Start Guide

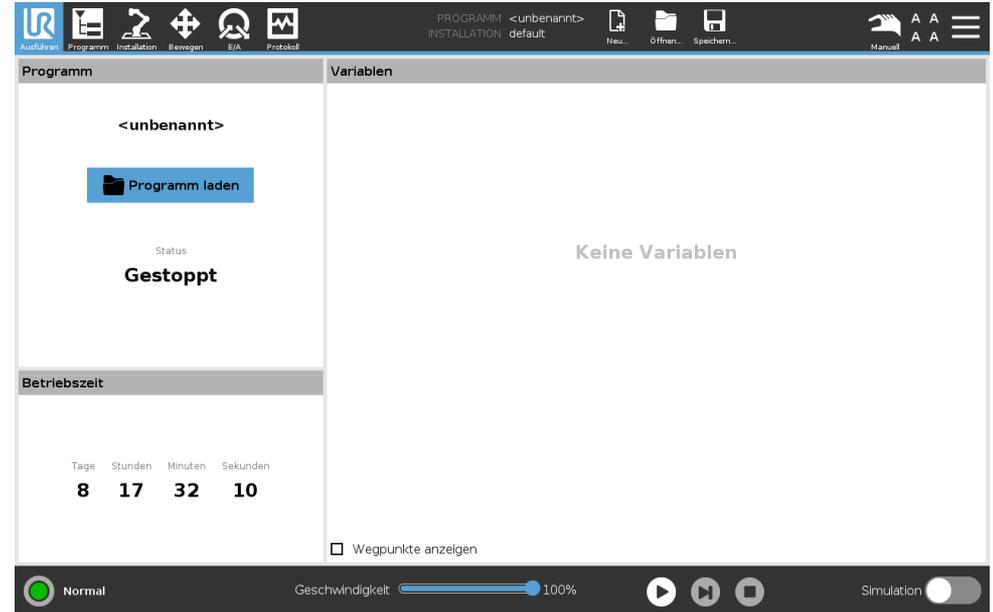
UR Cap Einrichtung

- **Installation**
- Inbetriebnahme



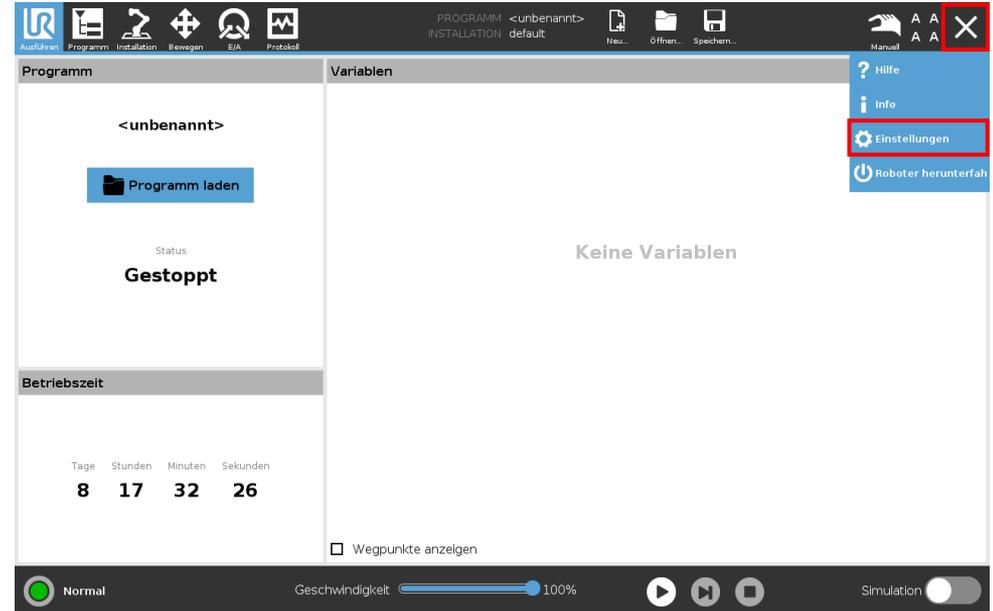
Installation (1/4)

- Falls die URCap “GRIP Auto Connector” noch nicht installiert sein sollte, gehen Sie wie folgt vor:
 - Schließen Sie Ihren USB-Stick mit der aktuellsten URCap-Version an
 - Die Schnittstelle befindet sich auf der Rückseite des UR-Bedienpanels



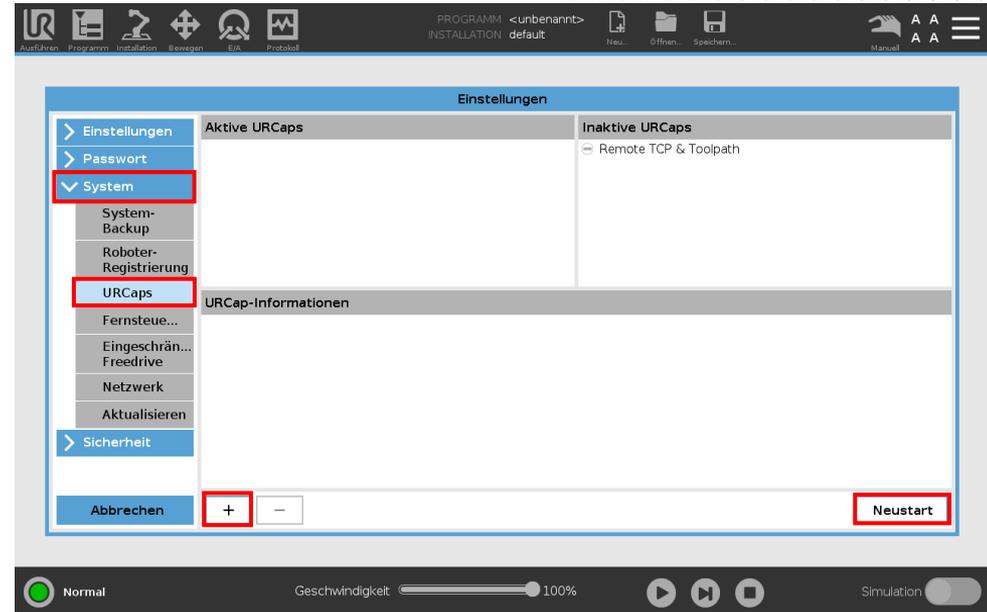
Installation (2/4)

- Öffnen Sie das Menü in der oberen rechten Ecke und wählen Sie “Einstellungen”



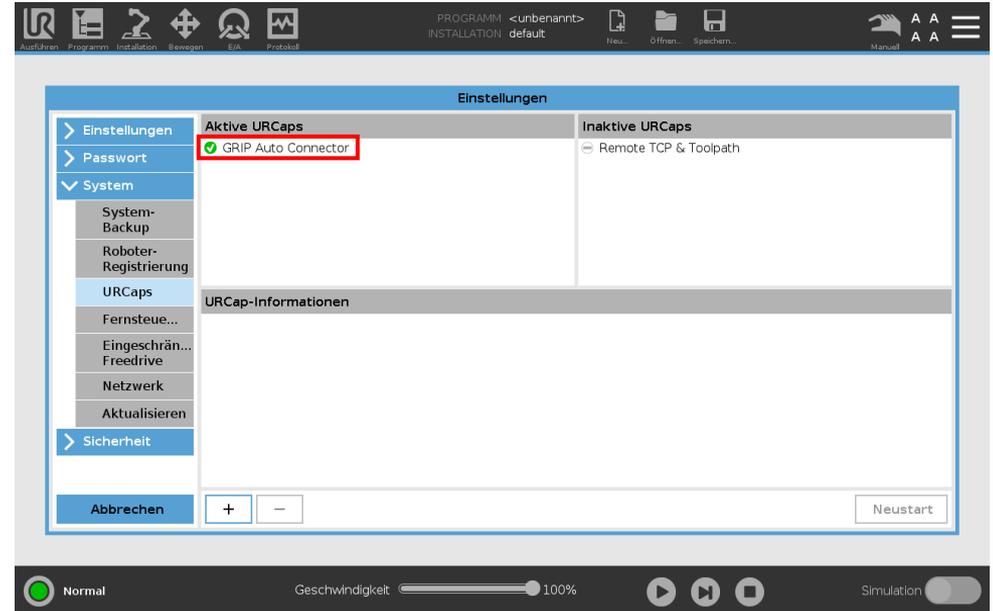
Installation (3/4)

- Unter dem Reiter “System” im linken Menü, wählen Sie “URCaps”
- Klicken Sie auf “+” zum hinzufügen neuer Caps
- Markieren Sie die UR Cap “GRIP Auto Connector” und betätigen Sie die Schaltfläche “Öffnen”
- Zum Abschluss der Installation ist ein “Neustart” erforderlich



Installation (4/4)

- Nach der erfolgreichen Installation sollte die Cap “GRIP Auto Connector” unter den aktiven URCaps im zuvor genutzten Menü aktiviert sein



Auto Connector 063

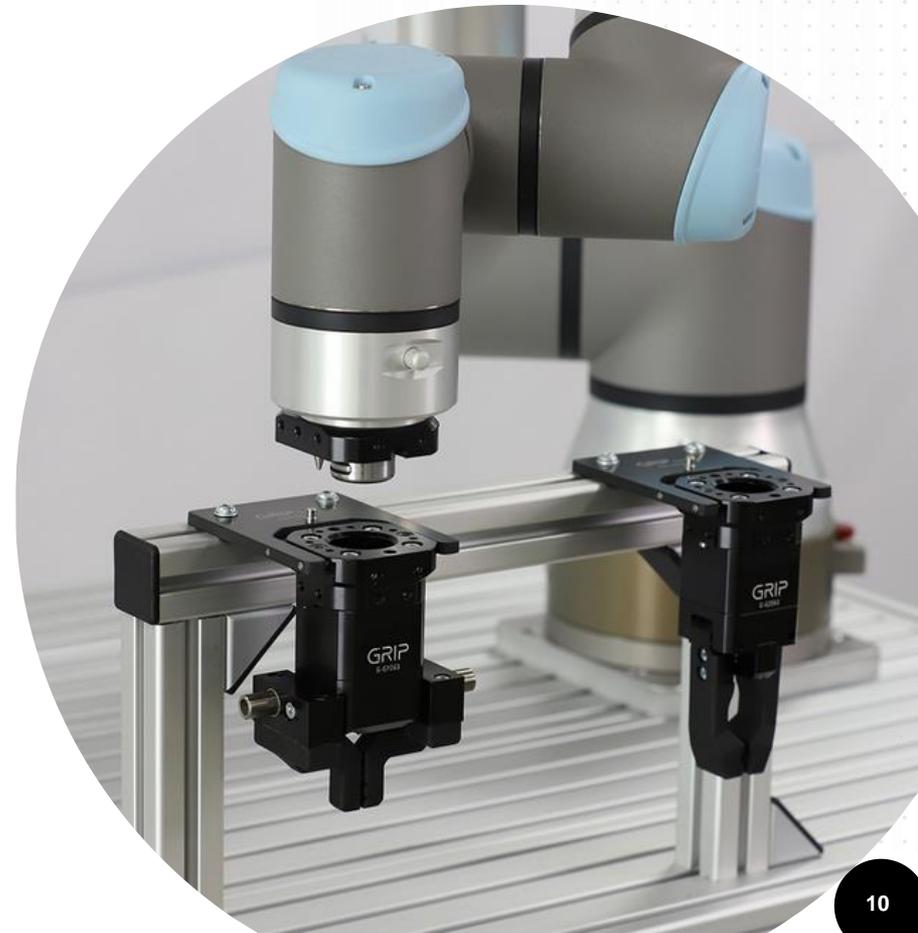
Erstmontage

- Quick Start Guide

UR Cap Einrichtung

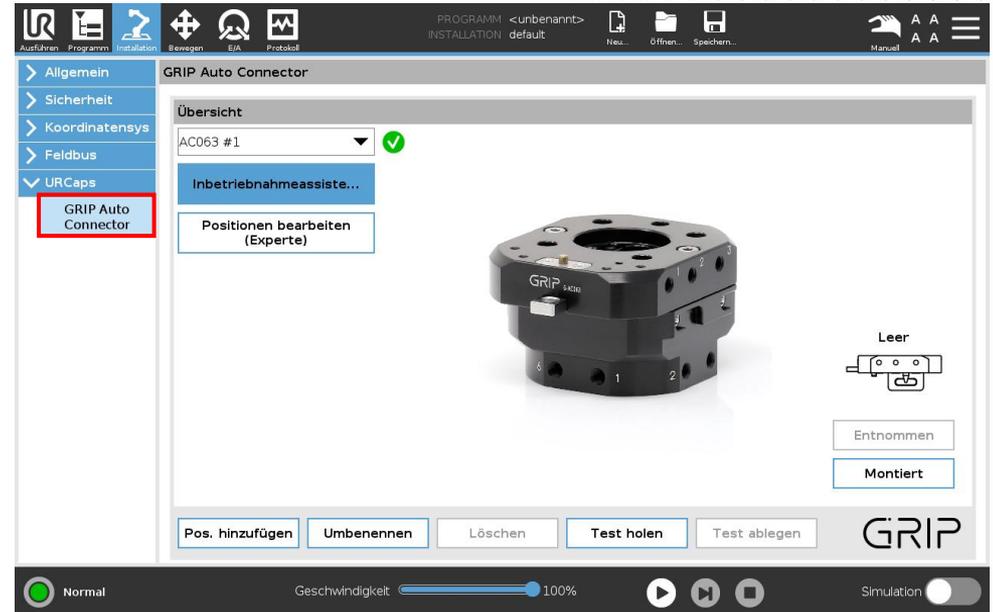
- Installation

- **Inbetriebnahme**



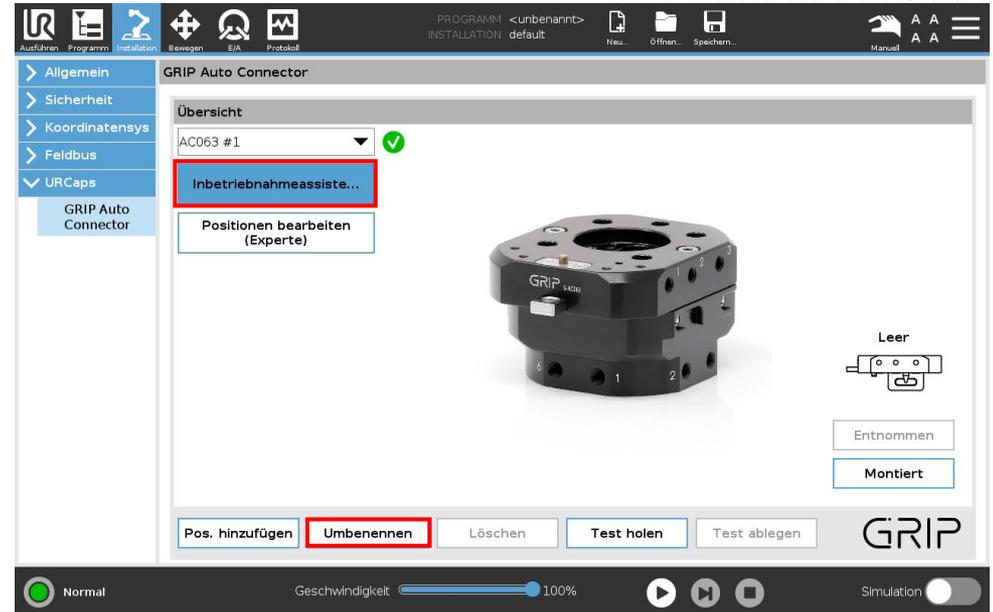
Cap Titelmanü

- Im Menü “Installation” unter “URCaps” sollte die “GRIP Auto Connector” Cap zu finden sein
- In diesem Titelmanü befinden sich sämtliche Schaltflächen zur Einrichtung des Systems
- Zur Ersteinrichtung ist im Dropdown-Menü bereits eine Ablagestation hinterlegt, welche mit dem Inbetriebnahmeassistenten konfiguriert werden muss



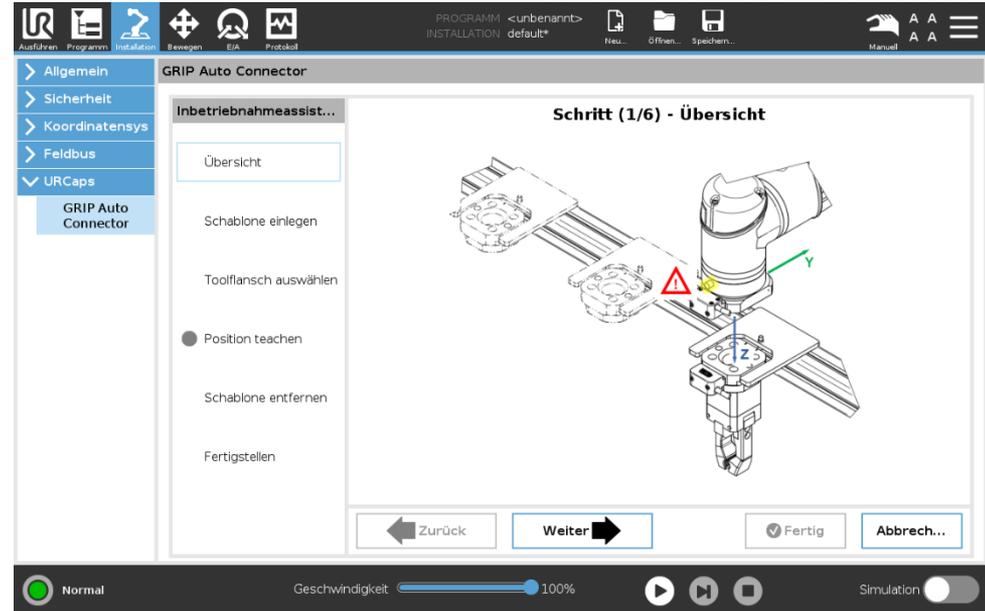
Inbetriebnahmeassistent

- Falls gewünscht, kann der hinterlegte Name durch die Schaltfläche “Umbenennen” sowohl vor, als auch nach der Einrichtung geändert werden
- Um die Einrichtung zu beginnen, klicken Sie auf die blau hinterlegte Schaltfläche “Inbetriebnahmeassistent”



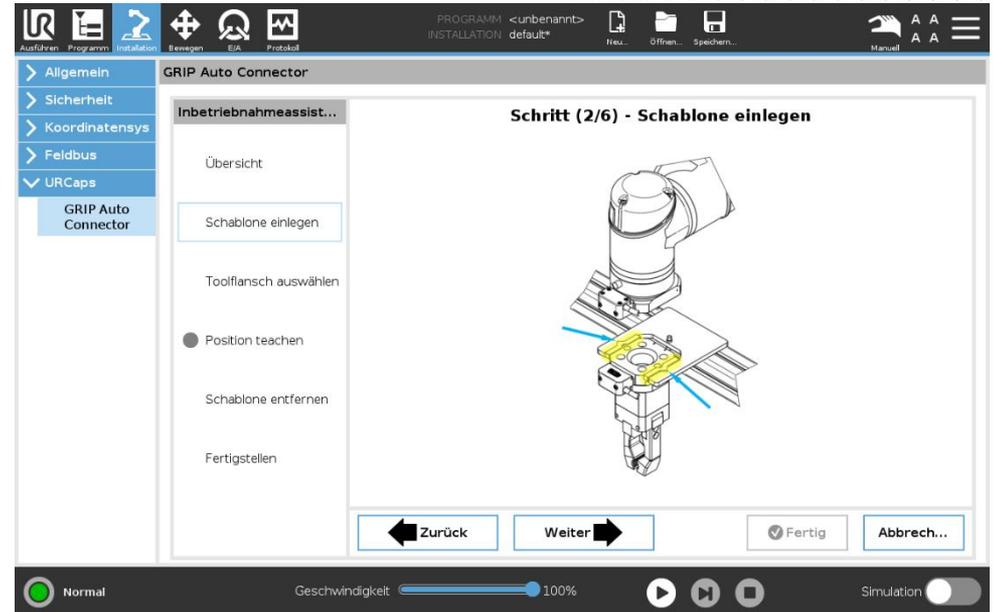
Übersicht

- Der Inbetriebnahmeassistent führt Sie Schritt für Schritt durch die Einrichtung der Ablagestationen
- “Schritt 1” zeigt eine Übersicht der notwendigen Vorbereitung der Roboterumgebung
- Das Unterteil sollte sich fixiert in der Ablage befinden; das Oberteil gleichgerichtet am Roboter montiert



Schablone einlegen (1/2)

- Mit der Schaltfläche “Weiter” gelangen Sie zum nächsten Schritt
- Pressen Sie jetzt zwei der beigefügten Schablonen in den freien Spalt zu beiden Seiten des Unterteils
- Achten Sie darauf, dass die spitzen Winkel der Schablonen in Richtung der Ablageplatte zeigen



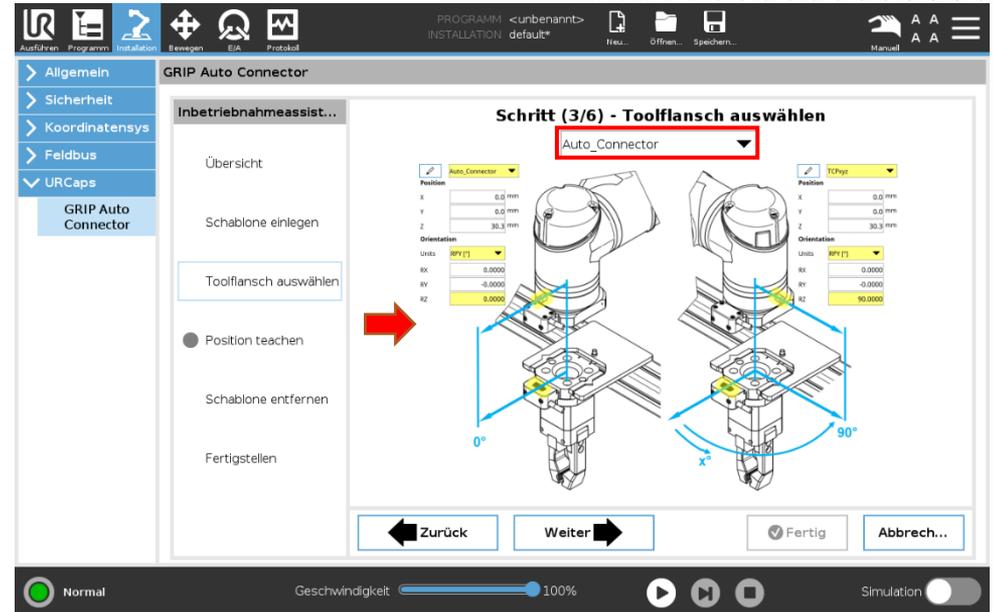
Schablone einlegen (2/2)

- Mit der Schaltfläche “Weiter” gelangen Sie zum nächsten Schritt
- Pressen Sie jetzt zwei der beigefügten Schablonen in den freien Spalt zu beiden Seiten des Unterteils
- Achten Sie darauf, dass die spitzen Winkel der Schablonen in Richtung der Ablageplatte zeigen



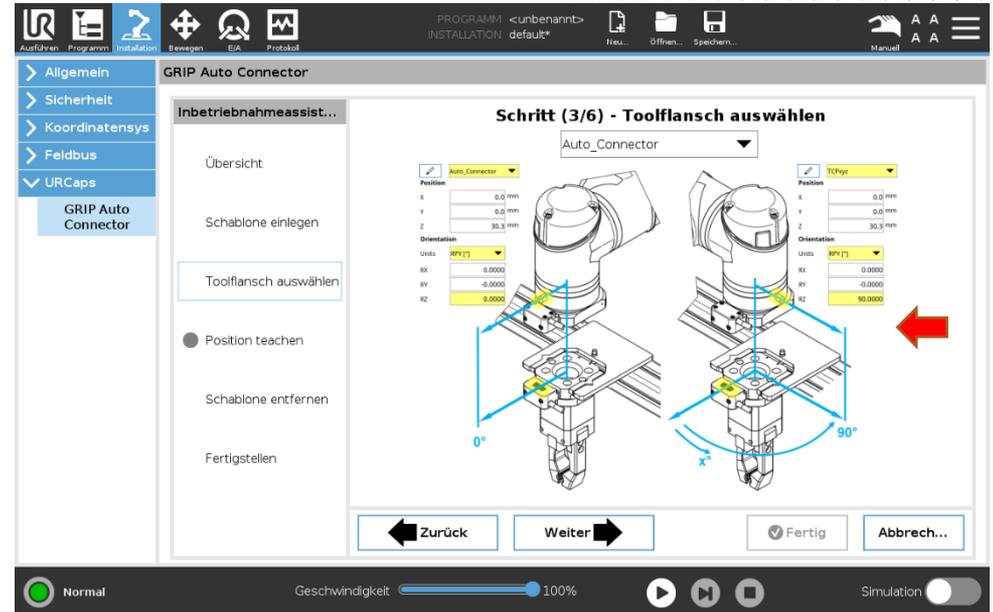
TCP (1/3)

- “Schritt 3” dient der korrekten Auswahl des TCP
- Ein bereits voreingestellter TCP kann im oben sichtbaren Dropdown-Menü ausgewählt werden
- Dieser TCP wurde ausgehend davon konfiguriert, dass die Toolschnittstelle des UR nach passender Ausrichtung des AC-Oberteils von der Ablageplatte weg zeigt, wie im linken Bild zu sehen



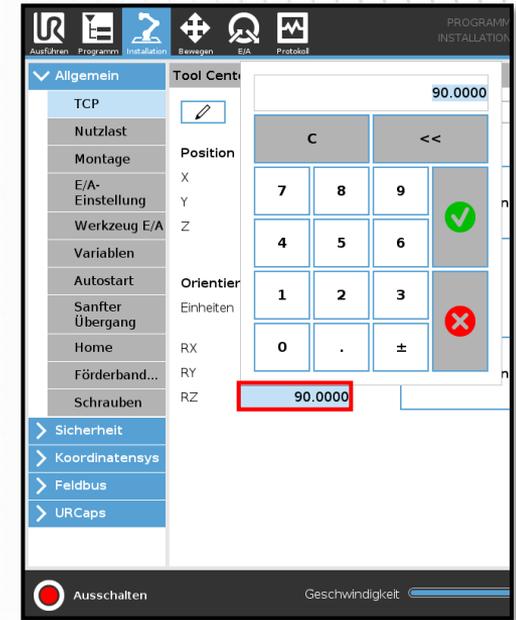
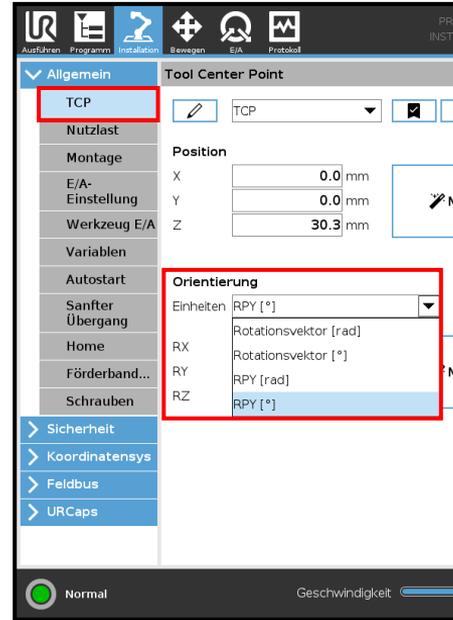
TCP (2/3)

- Falls das AC-Oberteil um 90° gedreht am Roboter montiert wurde, ist der TCP eigenständig zu korrigieren
- Dazu muss die Orientierung RZ in den TCP Einstellungen angepasst werden



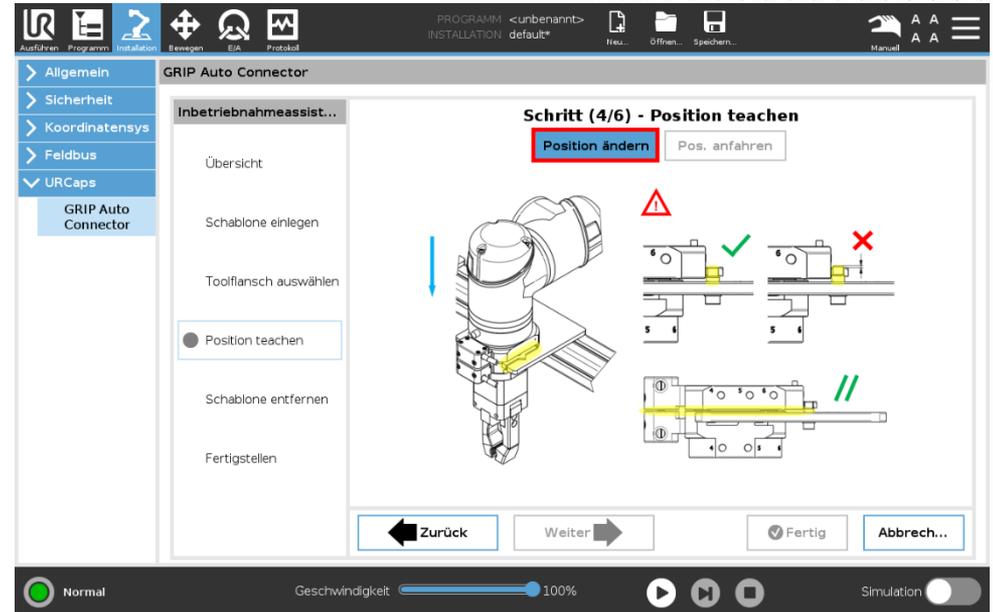
TCP (3/3)

- Gehen Sie hierzu im Installationsmenü auf “TCP”
- Erstellen Sie im Dropdown-Menü einen neuen TCP
- Definieren Sie für die Position Z “30,3”
- Wechseln Sie die Einheiten unter Orientierung zu “RPY[°]”
- Geben Sie als Wert “90” ein und bestätigen Sie die Eingabe
- Damit wurde Ihr TCP entsprechend angepasst



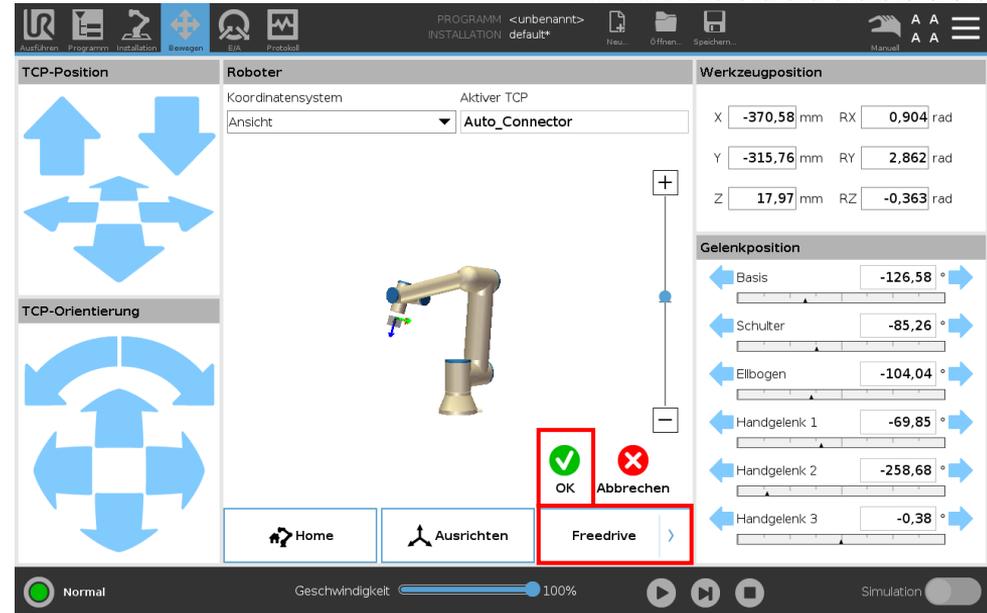
Position teachen (1/2)

- Das teachen der Grundposition folgt in Schritt 4
- Durch einen Klick auf “Position ändern” wechselt die Ansicht in das Bewegungsmenü
- Führen Sie den Roboter im Freedrive Modus in die dargestellte Position und bestätigen Sie mit “OK”
- Achten Sie darauf, dass das Oberteil plan auf den Schablonen des Unterteils aufliegt und keine Schiefstellung aufweist



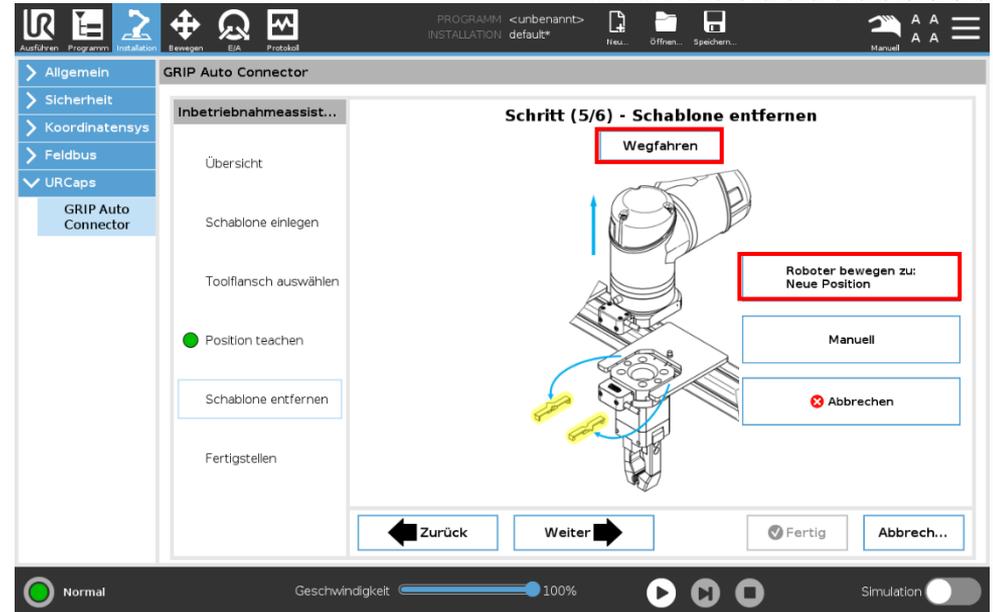
Position teachen (2/2)

- Das teachen der Grundposition folgt in Schritt 4
- Durch einen Klick auf “Position ändern” wechselt die Ansicht in das Bewegungsmenü
- Führen Sie den Roboter im Freedrive Modus in die dargestellte Position und bestätigen Sie mit “OK”
- Achten Sie darauf, dass das Oberteil plan auf den Schablonen des Unterteils aufliegt und keine Schiefstellung aufweist



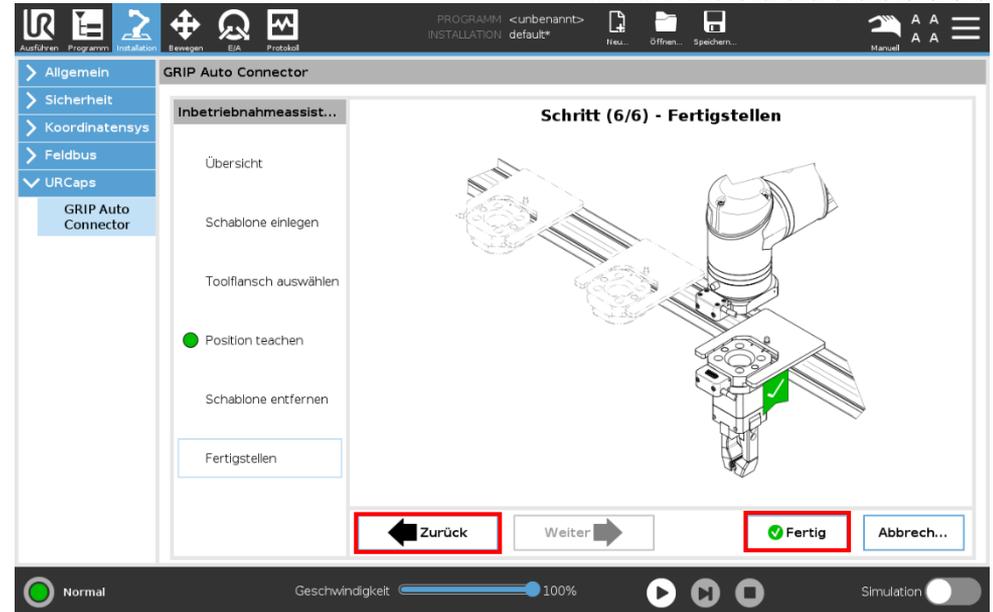
Schablonen entfernen

- Um die Schablonen zu entfernen, betätigen Sie die Schaltfläche “Wegfahren” und im sich öffnenden Fenster “Roboter bewegen zu: Neue Position”
- Dadurch entfernt sich der Roboter vertikal aus dem Unterteil und ermöglicht die Entnahme der Schablonen
- Wenn die Schablonen klemmen, rütteln Sie leicht am Unterteil oder hebeln Sie sie vorsichtig mit einem flachen Schraubendreher heraus



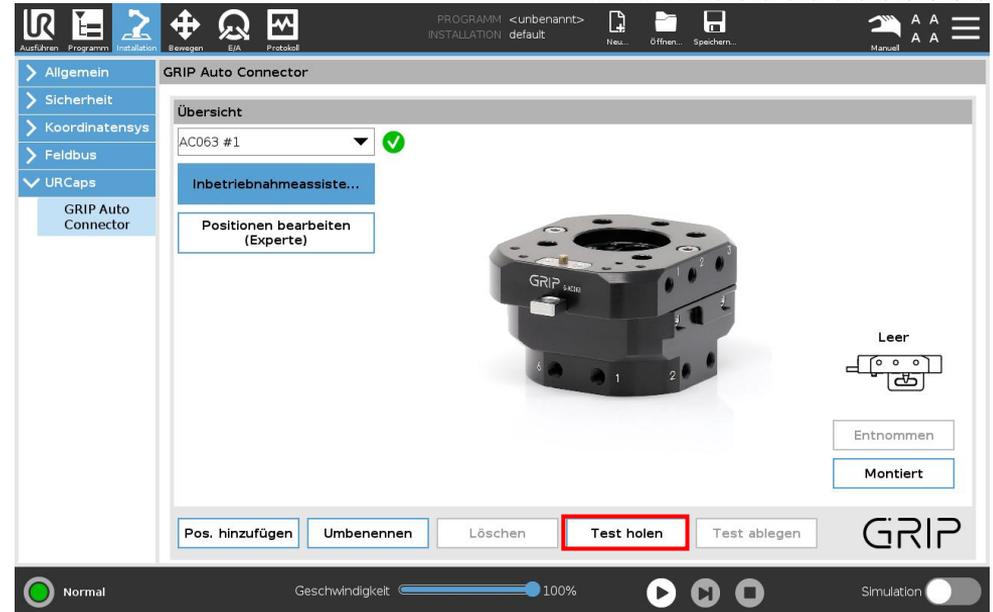
Fertigstellen

- Falls Sie noch einen Schritt korrigieren möchten, haben Sie nun die Möglichkeit, zu vorherigen Schritten zurückzukehren
- Ansonsten kann die Einrichtung über die Schaltfläche “Fertig” abgeschlossen werden



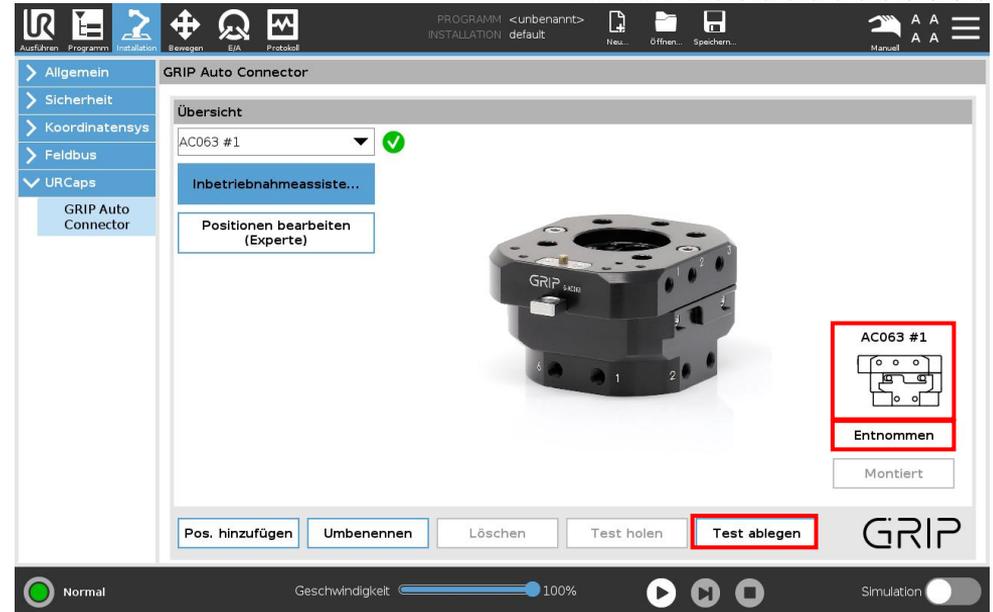
Test Aufnahme

- Sie befinden sich nun wieder im Titelmnü
- Um die Einrichtung zu kontrollieren, kann über die Schaltfläche “Test holen” ein Testlauf eingeleitet werden
- Der Roboter fährt hierbei die Grundposition über der Ablageplatte an und leitet die Aufnahme des Unterteils ein



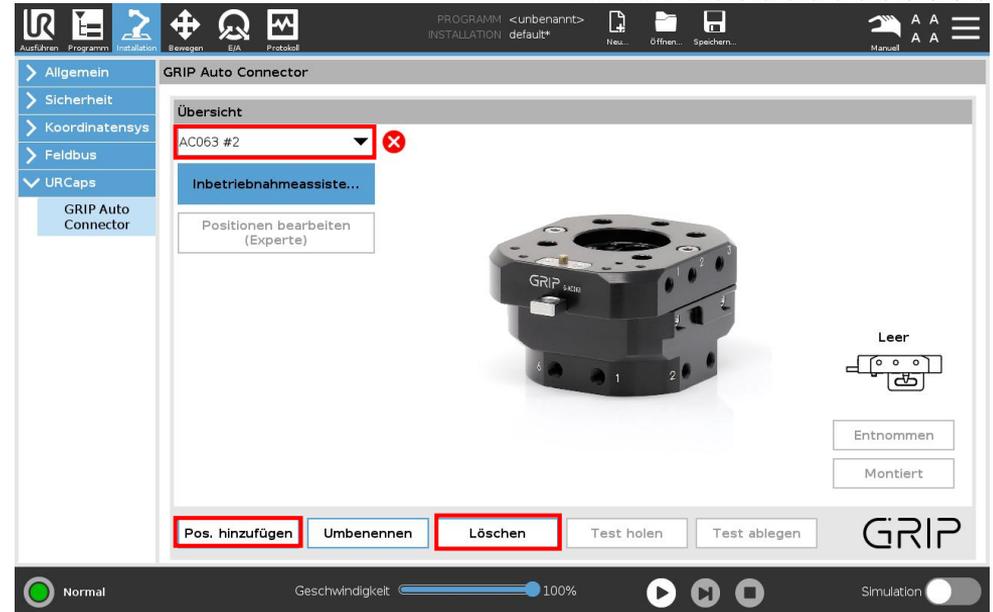
Test Ablage

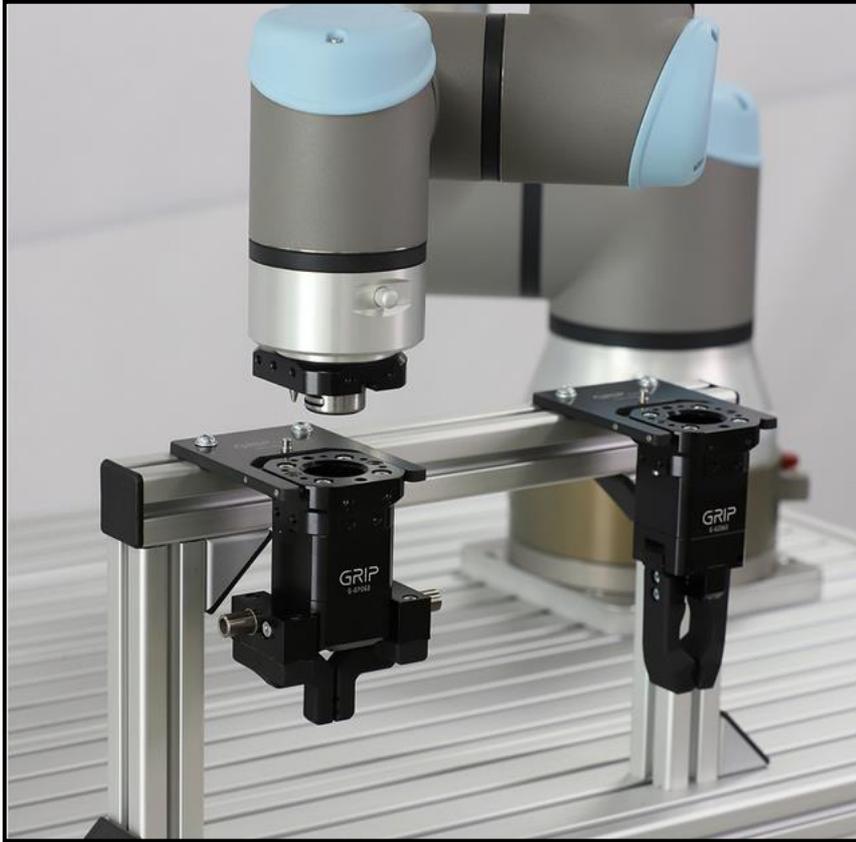
- Nach dem Testlauf zeigt die Darstellung am rechten Bildrand den geschlossenen Zustand an
- Über die Schaltfläche “Test ablegen” leitet der Roboter den Ablagevorgang ein
- Sollte sich das Unterteil nicht am Oberteil befinden, kann über die Schaltfläche “Entnommen” der separierte Zustand signalisiert werden



Weitere Stationen

- Weitere Stationen können über die Schaltfläche “Platz hinzufügen” erstellt werden oder über die Schaltfläche “Löschen” entfernt werden
- Um diese einzurichten, starten Sie die Inbetriebnahme erneut über die Schaltfläche “Inbetriebnahmeassistent”





**Wir danken Ihnen für
den Einsatz unserer
Produkte!**

Sollten Sie weitere Fragen haben,
stehen wir Ihnen gerne zur
Verfügung.