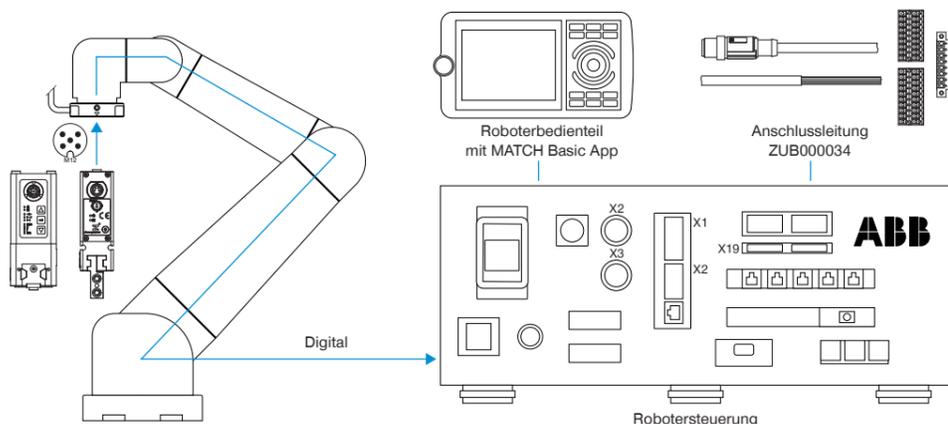


1 Allgemeine Hinweise

INFORMATION

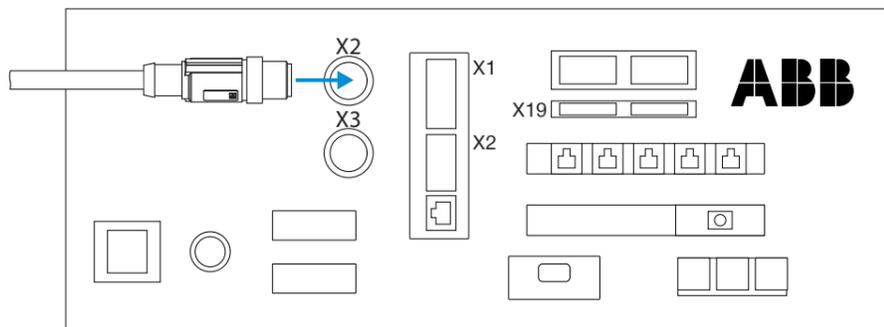
Diese Anleitung ist ausschließlich in Verbindung mit der vollständigen Bedienungsanleitung des Produkts gültig.

2 Aufbau

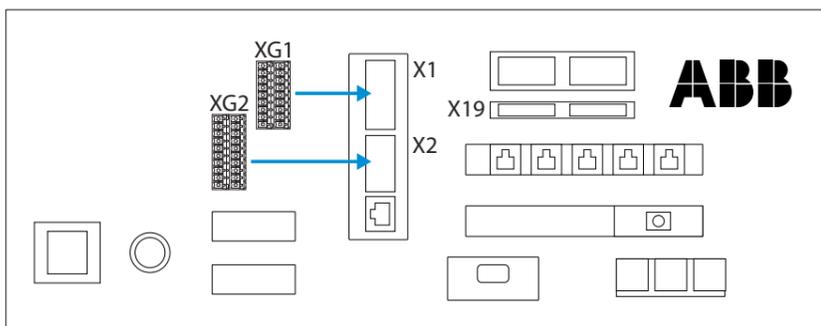


3 ZUB000034 montieren

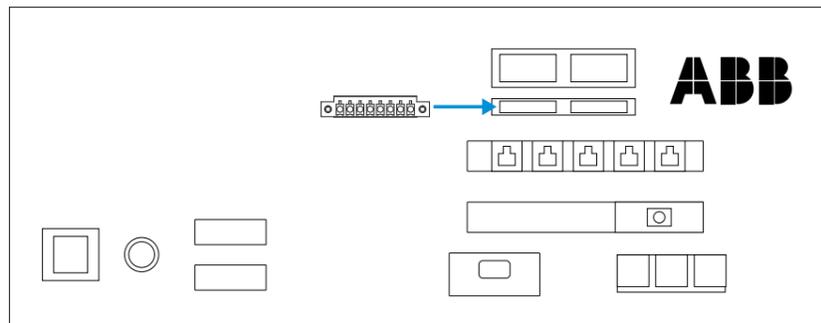
- ▶ Verbinden Sie die Anschlussleitung mit der Robotersteuerung.
- ▶ Schließen Sie den Stecker am Anschluss X2 an.



- ▶ Schließen Sie den Steckverbinder XG1 am Anschluss X1 an.
- ▶ Schließen Sie den Steckverbinder XG2 am Anschluss X2 an.

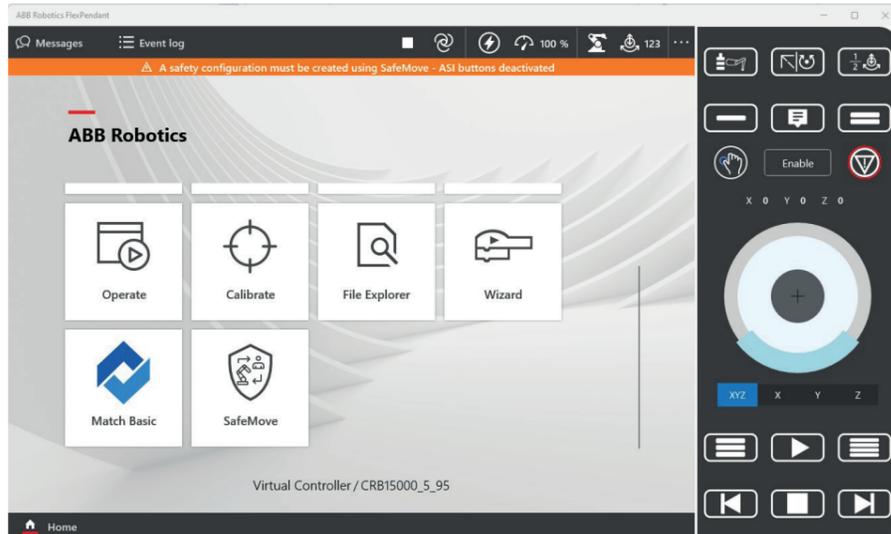


- ▶ Schließen Sie den Steckverbinder, der mit XG1 und XG2 verbunden ist, am Anschluss X19 an.



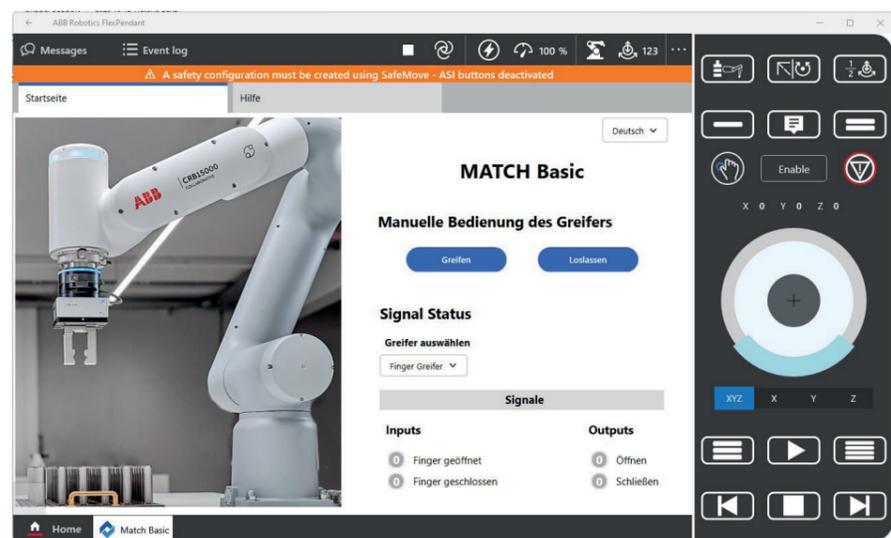
4 Installation

- ▶ Laden Sie das entsprechende ADP über unsere Internetseite auf den USB-Speicher.
- ▶ Stecken Sie den USB-Speicher in das Roboterbedienteil.
- ▶ Tippen Sie im Startmenü auf den Button *Add-in Installer*.
- ▶ Tippen Sie auf den Button *+ Add Add-In*.
- ▶ Wählen Sie die Installationsdatei aus.
- ⇒ Die Datei wird im Bereich *Add-Ins* angezeigt.
- ▶ Tippen Sie auf den Button *next*.
- ⇒ Die Anzeige wechselt auf den Menüpunkt *Select Features*.
- ▶ Navigieren Sie im Ausklappenmenü ggf. zur Ebene *Wizard Configuration*.
- ▶ Prüfen Sie, ob die Option *IO Gripper* aktiviert ist.
- ▶ Tippen Sie auf den Button *next*.
- ⇒ Die Anzeige wechselt auf den Menüpunkt *Install*.
- ▶ Tippen Sie auf den Button *Apply*.
- ⇒ Das Roboterbedienteil führt einen Neustart durch.
- ▶ Überprüfen Sie nach dem Neustart, ob die App korrekt installiert ist.
- ⇒ Die App wurde korrekt installiert, wenn im Startmenü der Button *Match Basic* erscheint.



5 Betrieb

- ▶ Wählen Sie über den Button ggf. die gewünschte Sprache aus.
- ▶ Wählen Sie im Bereich *Signal Status* den entsprechenden Greifer aus.
- ▶ Um den Greifer zu schließen, tippen Sie auf den Button *Greifen*.
- ⇒ Handelt es sich um ein Produkt ohne Sensor, erscheint im Bereich *Outputs* bei *Schließen* eine 1.
- ⇒ Handelt es sich um ein Produkt mit Sensor, erscheint sowohl im Bereich *Outputs* bei *Schließen* als auch im Bereich *Inputs* bei *Finger geschlossen* eine 1.
- ▶ Um den Greifer zu öffnen, tippen Sie auf den Button *Loslassen*.
- ⇒ Handelt es sich um ein Produkt ohne Sensor, erscheint im Bereich *Outputs* bei *Öffnen* eine 1.
- ⇒ Handelt es sich um ein Produkt mit Sensor, erscheint sowohl im Bereich *Outputs* bei *Öffnen* als auch im Bereich *Inputs* bei *Finger geöffnet* eine 1.

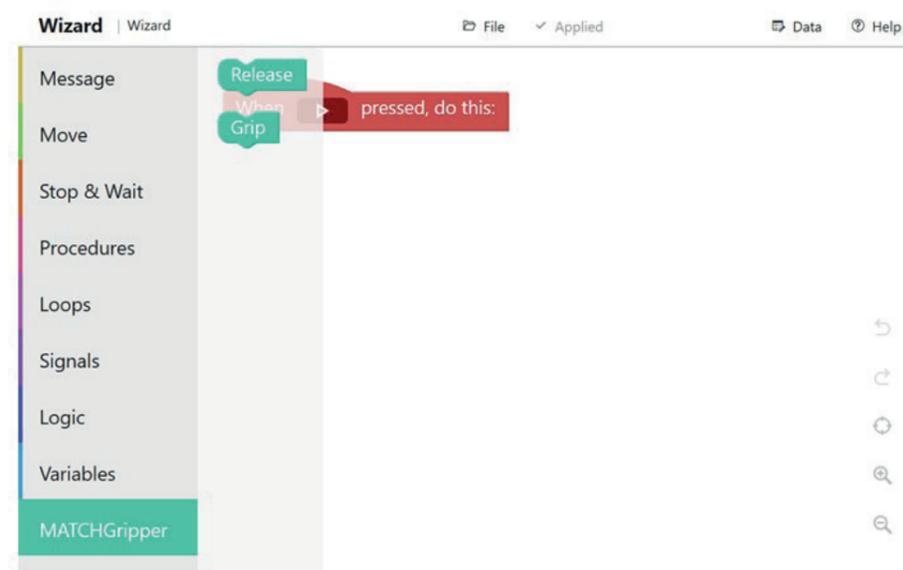


- ▶ Bei Fragen zur Bedienung, tippen Sie auf den Reiter *Hilfe*.
- ▶ Scannen Sie den QR-Code oder folgen Sie dem angegebenen Link.

5.1 Wizard function blocks

Über den Wizard *MATCHGripper* können Programme zu den Funktionen *Grip* und *Release* hinterlegt werden.

- Mit dem Wizard function block *Release* kann der Greifer geöffnet werden.
- Mit dem Wizard function block *Grip* kann der Greifer geschlossen werden.



Über den Wizard *Signals* können die Signale *Inputs* und *Outputs* geprüft werden.

- DO1 = Schließen
- DO2 = Öffnen
- DI1 = Finger geöffnet
- DI2 = Finger geschlossen