

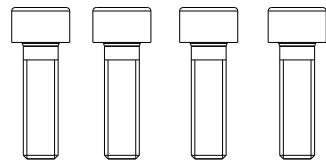
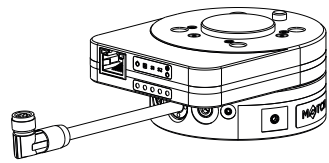
1 Benötigte Komponenten

1.1 Lieferumfang

MATCH-Robotermodul mit integriertem SCM mit RS485-Schnittstelle

4 Montageschrauben M6 Festigkeitsklasse 8.8 DIN EN ISO 4762

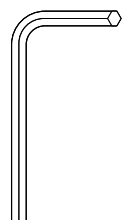
Downloadinformation der Zimmer Comfort App und dazugehöriger Anleitungen



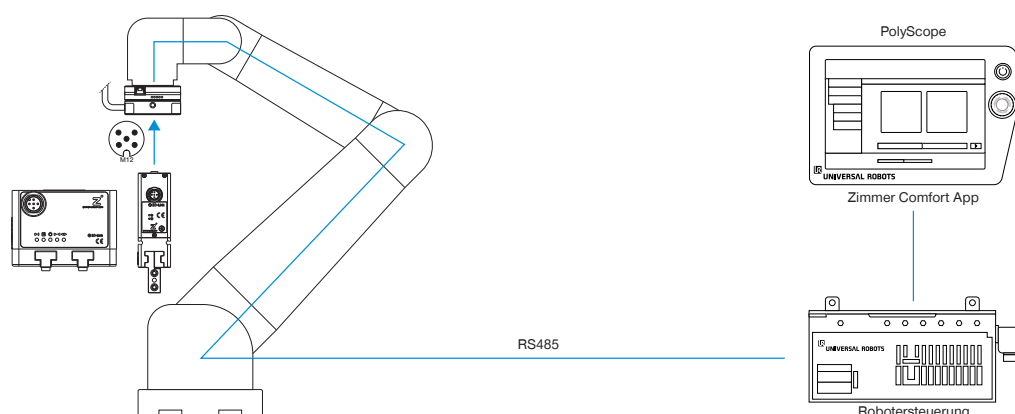
1.2 Benötigte Werkzeuge

Innensechskantschlüssel 5 mm

USB-Speicher FAT32 > 1 GB

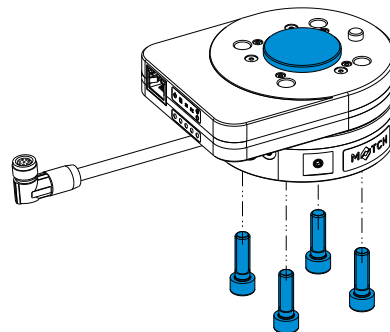


2 Aufbau



3 MATCH-Robotermodul montieren

- Führen Sie das Produkt mit der Anbindung in den Roboterarm ein.
- Legen Sie die Montageschrauben lose an.
- Ziehen Sie kreuzweise die Montageschrauben mit 10 Nm an.

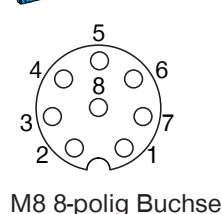
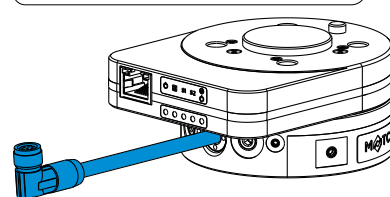
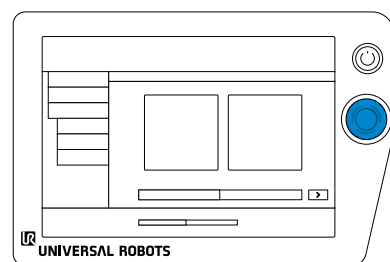


3.1 Energiezuführung montieren

- Schalten Sie die Spannungsversorgung am Tool I/O des Roboters über den Not-Aus-Taster aus.



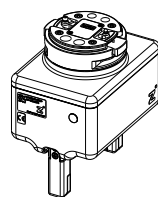
- Verbinden Sie das Produkt mit dem Roboter oder führen Sie das Verbindungskabel am Roboter entlang zum IO-Link-Master.



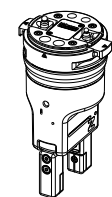
3.2 MATCH-Greifer montieren

- Setzen Sie einen IO-Link-fähigen MATCH-Greifer auf das MATCH-Robotermodul.

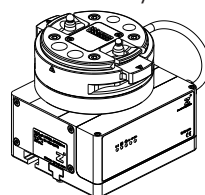
LWR50L-02



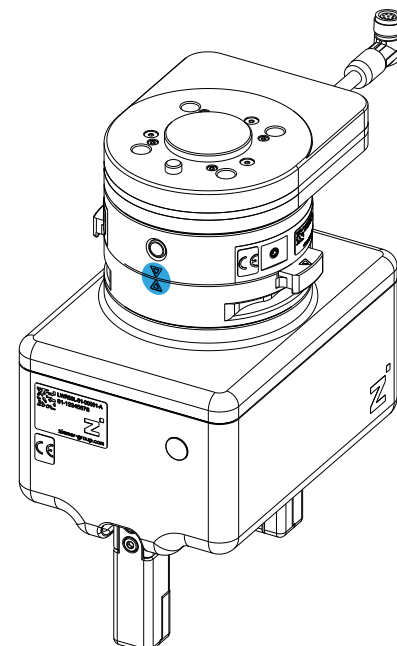
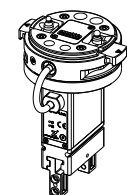
LWR50L-03



LWR50L-21/-22

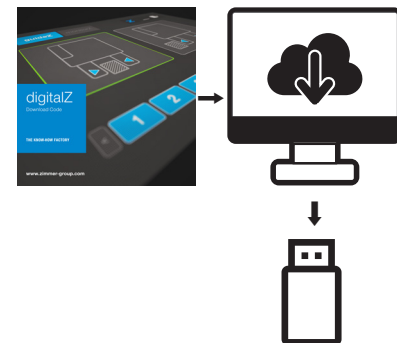


LWR50L-23



4 Datenträger vorbereiten

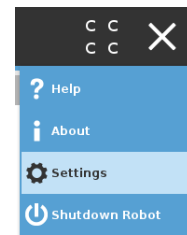
- Laden Sie über den in der Downloadinformation angegebenen Referenzlink oder QR-Code die Dateien herunter.



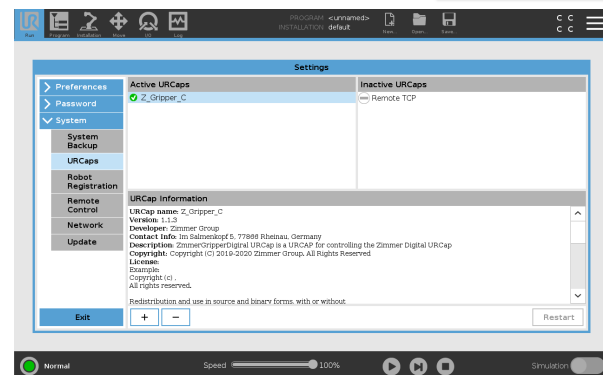
- Kopieren Sie die Datei *zimmerDigital-urcap* auf einen USB-Speicher.

5 Comfort App installieren

- Tippen Sie in der Kopfzeile auf den Button .
- Tippen Sie auf Settings.

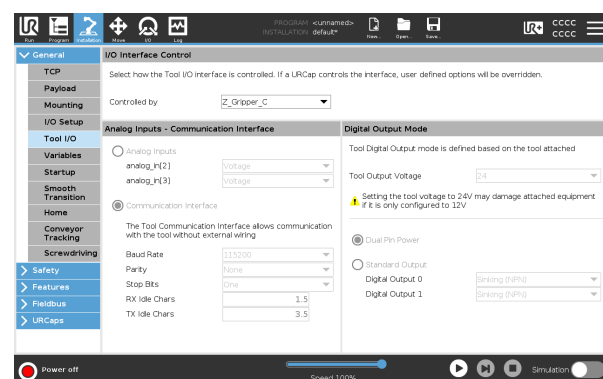


- Tippen Sie im Menüpunkt **System** auf **URCaps**.
- Fügen Sie die Datei *zimmer-Digital-urcap* auf dem USB-Speicher als **Active URCaps** hinzu.
- Tippen Sie auf den Button **Restart**, um die Firmware zu aktivieren.



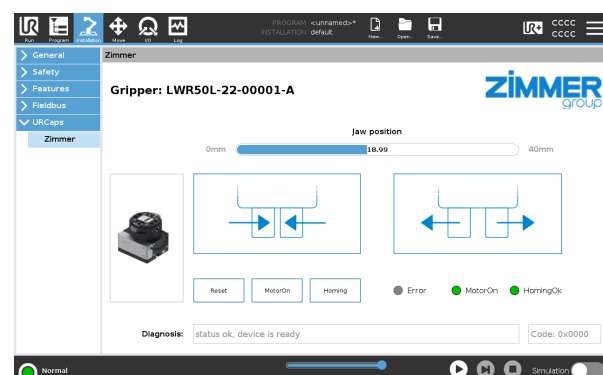
6 Tool-IO einstellen

- Tippen Sie im Menü **General** auf **Tool I/O**.
 - Wählen Sie im Drop-down-Menü **Controlled by** die Kontrollebene **Z_Gripper_C**.
- ⇒ Die Einstellungen sind nur noch über die Zimmer Comfort App möglich.

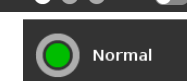


7 Manuelle Bedienung

- Tippen Sie im Menü **URCaps** auf **Zimmer**.
- ⇒ Die Zimmer Comfort App öffnet sich zur manuellen Bedienung.

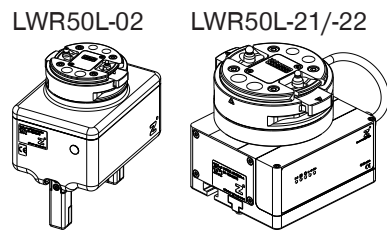


- Initialisieren Sie den Roboter.



7.1 Referenzfahrt für Großhubgreifer mit > 20 mm Backenhub

- Tippen Sie auf den Button *Homing*.
- ⇒ Die korrekte Positionierung nach dem Kaltstart wird durchgeführt.



7.2 Funktionstest

- Tippen Sie auf die Buttons, um die Befehle *Grip* und *Release* zu testen.
- ⇒ Die Initialisierung des MATCH-Greifers und der Motorspannung erfolgt automatisch.



7.3 Parameter

Bei der Erstinbetriebnahme des MATCH-Greifers werden Standradeinstellungen verwendet, danach die zuletzt im Programmablauf verwendeten Parameter.

8 URCaps programmieren

Die zwei Befehle *Z_Grip* und *Z_Release* stehen als URCaps ProgramNodes zur Verfügung.

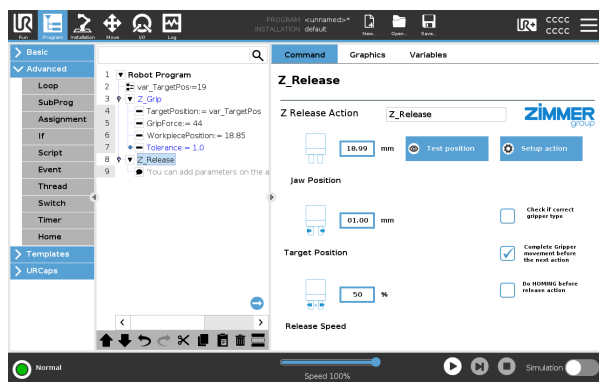
- Tippen Sie im Menü *URCaps* auf *Z_Grip* oder *Z_Release*.

8.1 Z_Grip

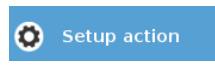
Funktionen zum Schließen des MATCH-Greifers.

Ebene 1 bietet eine Übersicht der Einstellungen sowie Zugriff auf interaktive Funktionen.

- Tippen Sie auf den Button *Test position*, zum Testen der Einstellungen.

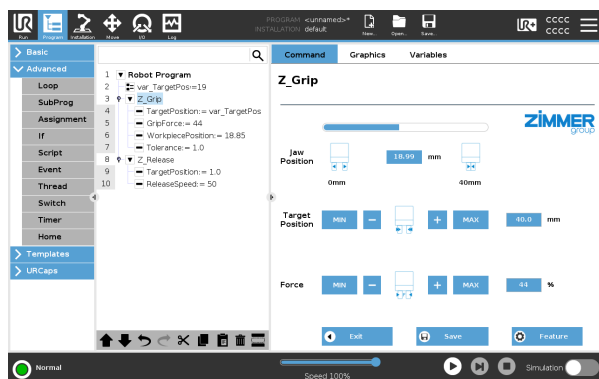


- Tippen Sie auf den Button *Setup action*, um die Einstellungen vorzunehmen.



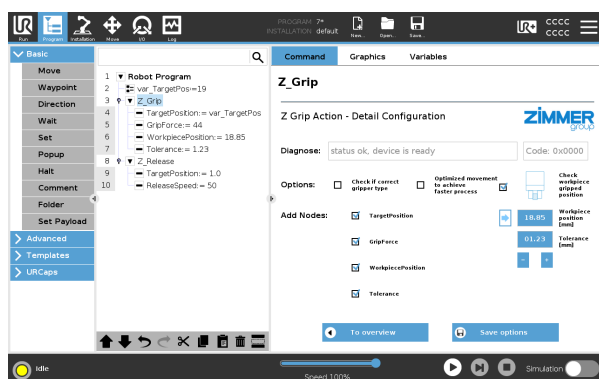
In **Ebene 2** können grundlegende Einstellungen vorgenommen werden:

- Greifer durch Buttons im Tippbetrieb oder auf Endlagen verfahren.
- Greifposition anfahren.
- Greifkraft einstellen.
- Klicken Sie auf den Button *Save*, um die Einstellungen zu speichern.
- Klicken Sie auf den Button *Feature*, um Abfragen und Variablen zu definieren.



Ebene 3 ermöglicht Abfragen und Variablen zu definieren.

- Klicken Sie auf den Button *Save*, zum Speichern der Einstellungen.

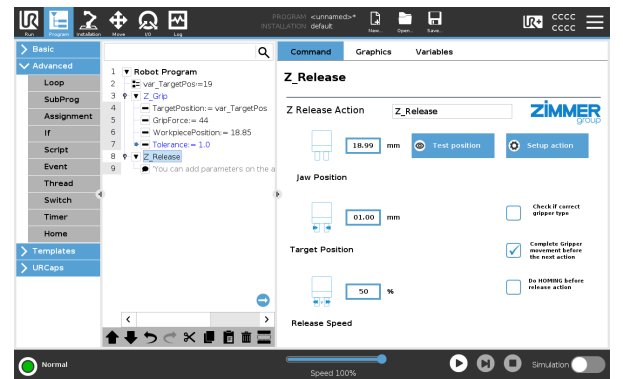


8.2 Z_Release

Funktionen zum Öffnen des MATCH-Greifers.

Ebene 1 bietet eine Übersicht der Einstellungen sowie Zugriff auf interaktive Funktionen.

- Tippen Sie auf den Button *Test position*, zum Testen der Einstellungen.

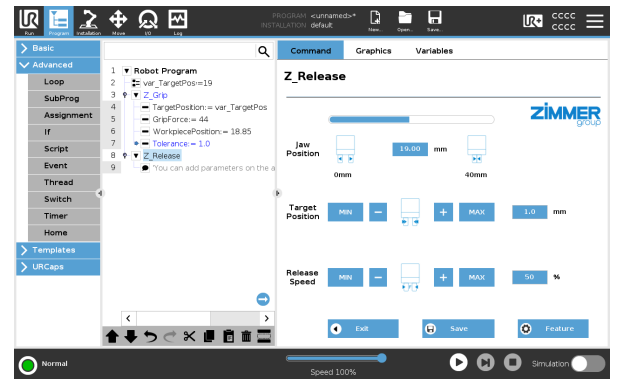


- Tippen Sie auf den Button *Setup action*, um die Einstellungen vorzunehmen.



In **Ebene 2** können grundlegende Einstellungen vorgenommen werden:

- Greifer durch Buttons im Tippbetrieb oder auf Endlagen verfahren.
- Greifposition anfahren.
- Geschwindigkeit einstellen.
- Klicken Sie auf den Button *Save*, um die Einstellungen zu speichern.
- Klicken Sie auf den Button *Feature*, um Abfragen und Variablen zu definieren.



Ebene 3 ermöglicht Abfragen und Variablen zu definieren.

- Klicken Sie auf den Button *Save*, zum Speichern der Einstellungen.

