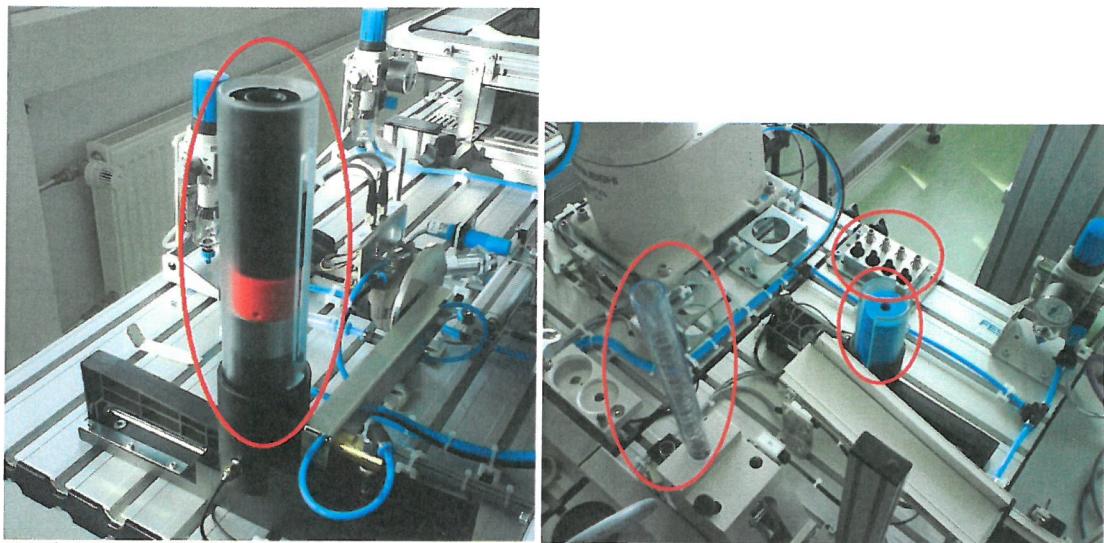


Quick-Start Anleitung MPS500

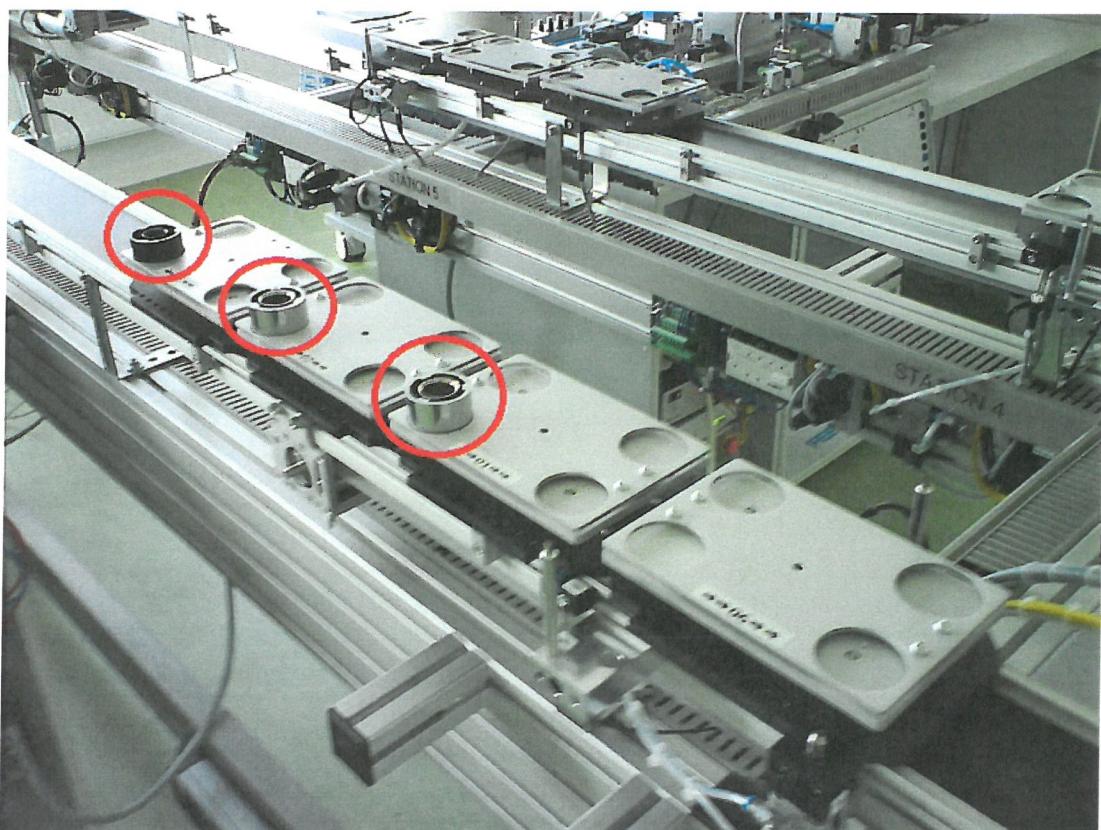
1. Vorbereiten der Anlage

- Magazine an allen Stationen füllen (Gehäuse/Federn/Kolben/Deckel):

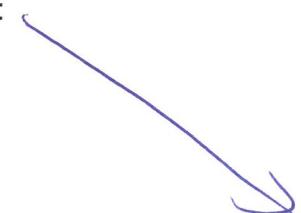


Gehäuse mit Öffnung
nach oben

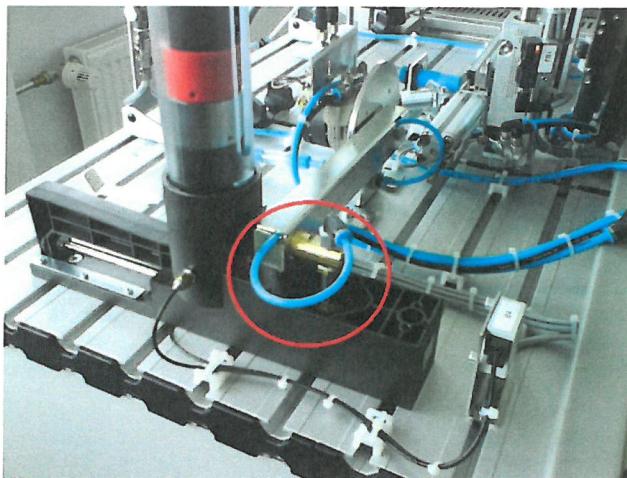
- Alle Werkstückträger leeren:



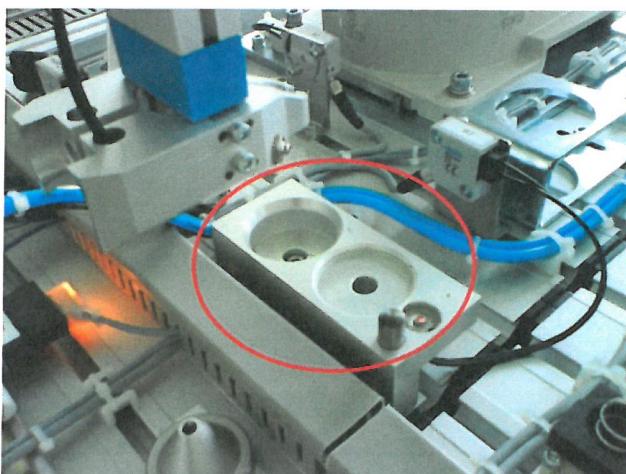
- An Station „Verteilen“ darf kein Werkstück vor dem Magazin liegen:



Quick-Start Anleitung MPS500



- Alle Montagepositionen am Roboter leeren:



- Rutschen an der Station „Sortieren“ leeren

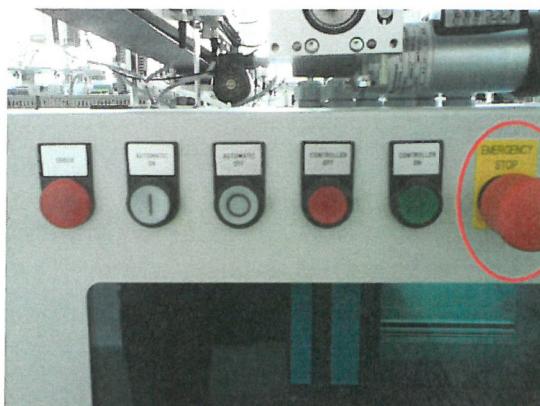


Quick-Start Anleitung MPS500

- Rutsche am RFID-Modul leeren:



- Alle Not-Aus entriegeln *(Anzahl + Name: Band / Teachbox / Transferstrecke)*



Controller

Name!



Quick-Start Anleitung MPS500

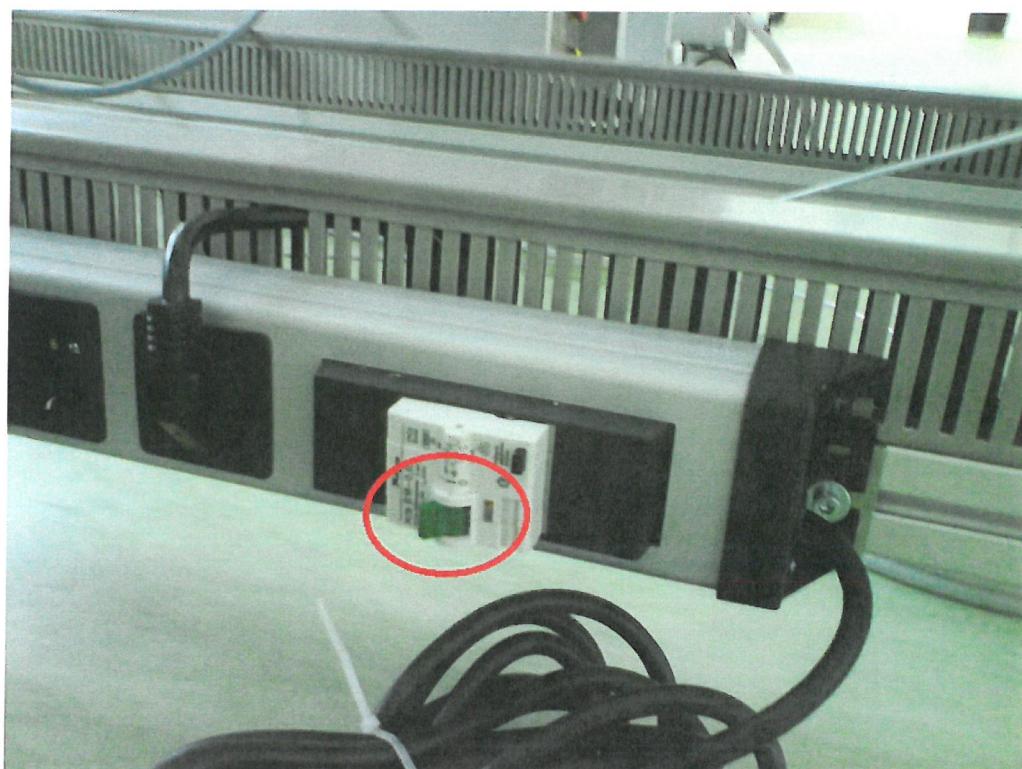
2. Einschalten der Anlage

Vorsicht! Beim Herstellen der Druckluftversorgung kann es zu unkontrollierten Zylinderbewegungen kommen!

- Druckluftversorgung herstellen (Kugelhahn/Wartungseinheiten öffnen):

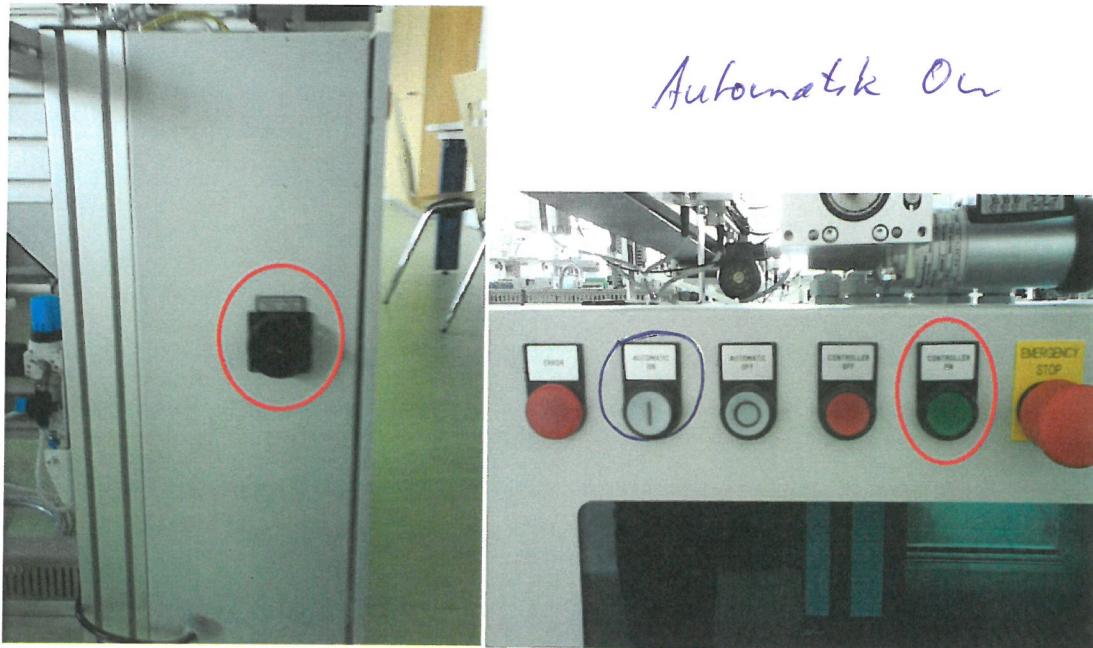


- Spannungsversorgung herstellen (FI / Steckerleisten einschalten)



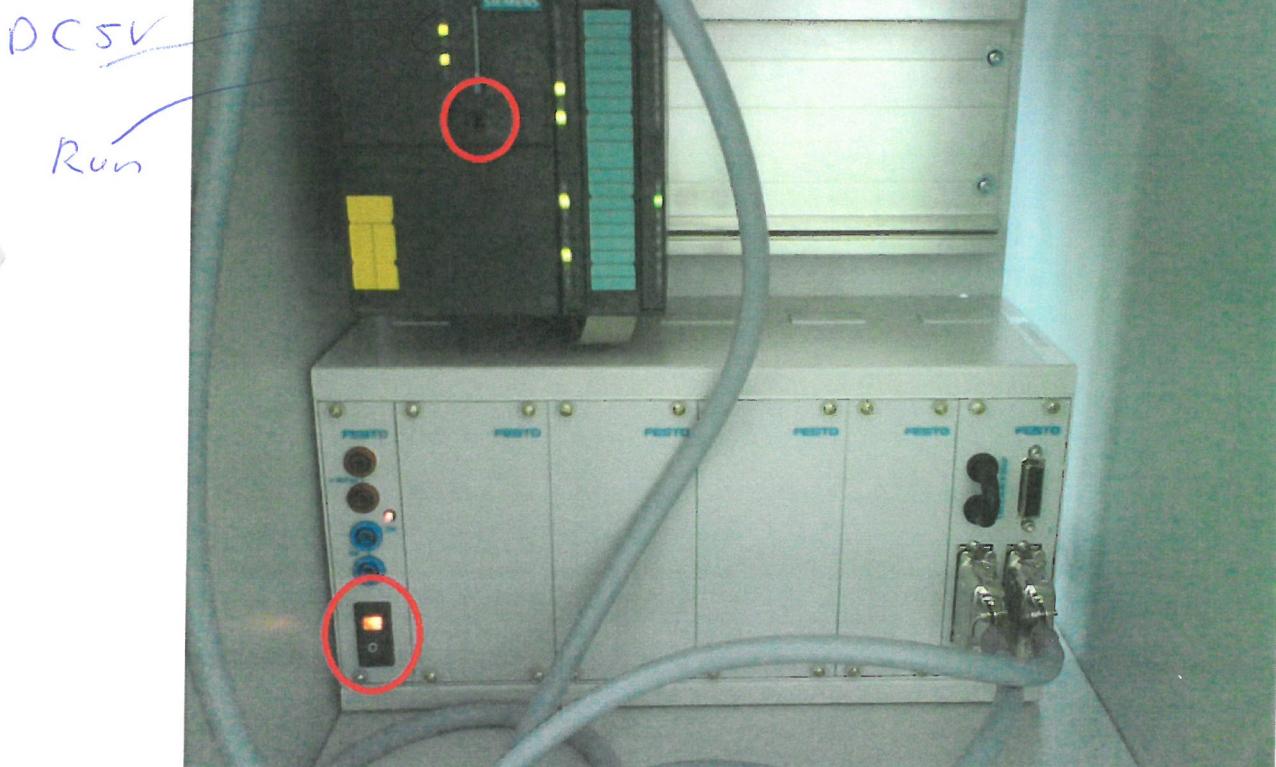
Quick-Start Anleitung MPS500

- Hauptschalter am Fließband einschalten, und „Controller on“ betätigen



- EduTrainer (SPS-Boxen) jeweils über Netzschalter einschalten, und warten bis SPS hochgefahren ist (Wahlschalter an SPS muss auf „run“ stehen)

6x



Kontrolle Position des Roboters: eventuell muss Pos. mit Teach-Box vorgenommen werden um Collision zu verhindern

Quick-Start Anleitung MPS500

- Controller des Roboters einschalten, und Schlüsselschalter auf „Auto OP“ stellen
24V - Netzteil einschalten!



- Programm „P.0001“ muss am Controller gewählt sein



Quick-Start Anleitung MPS500

- Taste „SVO ON“ betätigen, und kurz warten, bis Servomotoren hörbar eingeschaltet wurden



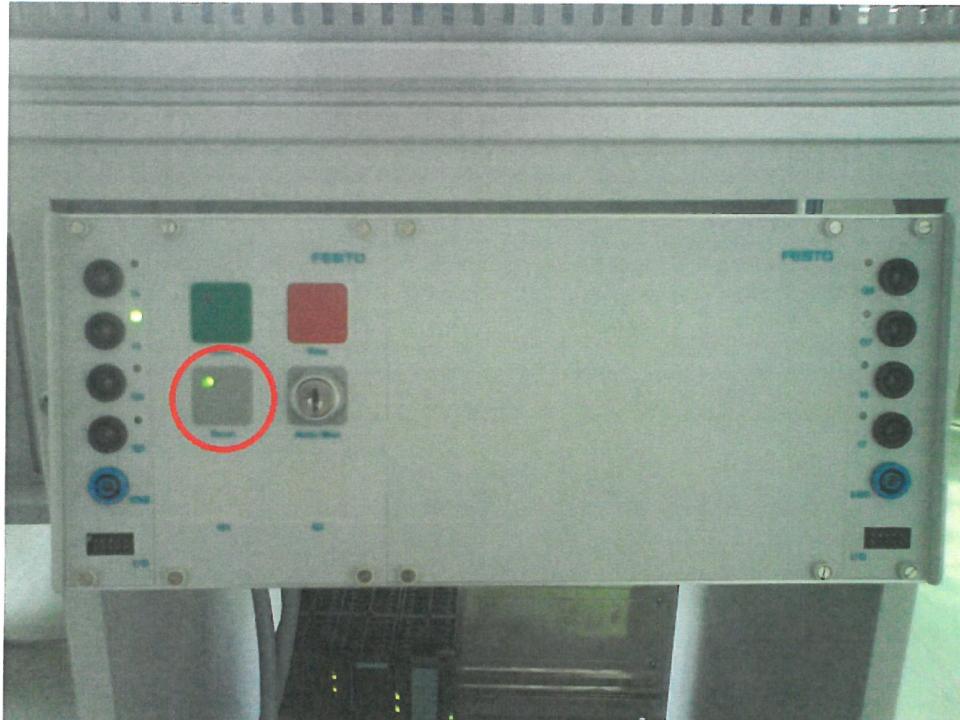
- „Start“ am Controller betätigen



Quick-Start Anleitung MPS500

3. Richtvorgang (immer in Prozessrichtung!)

- Station „Verteilen“ richten („Reset“ betätigen)

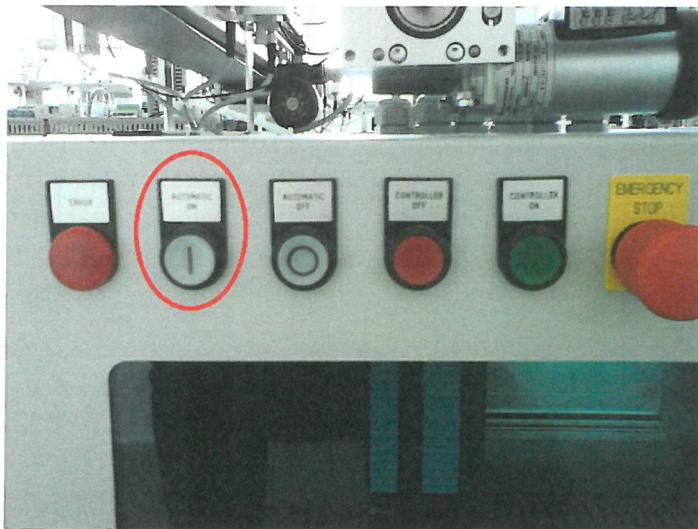


- Station „Prüfen“ richten („Reset“ betätigen)
- Station „Bearbeiten“ richten („Reset“ betätigen)
- Station „Handhaben“ richten („Reset“ betätigen)
- Station „Robotermontage“ richten („Reset“ am Bedienpult betätigen)
- Station „Transferband“ richten („Reset“ betätigen)
- Station „Sortieren“ richten („Reset“ betätigen)

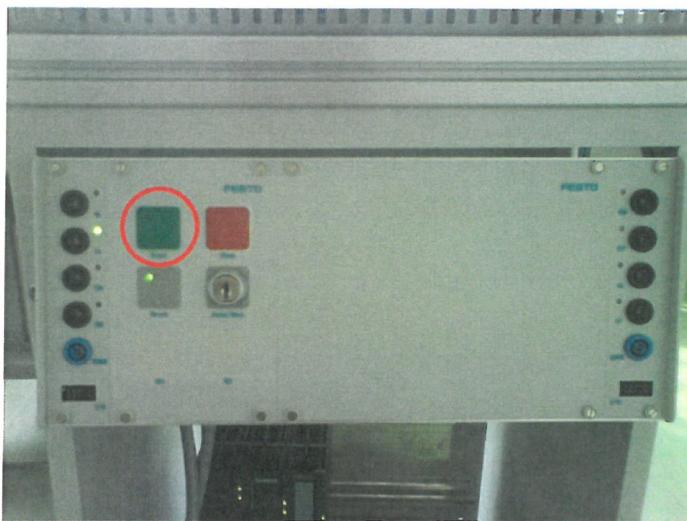
Quick-Start Anleitung MPS500

4. Starten der Anlage (immer gegen Prozessrichtung!)

- Station „Fließband starten („Automatic on“ betätigen)



- Station „Sortieren“ starten („Start“ betätigen)



- Station „Transferband“ starten („Start“ betätigen)
- Station „Robotermontage“ starten („Start“ am Bedienpult betätigen)
- Station Handhaben“ starten („Start“ betätigen)
- Station „Bearbeiten“ starten („Start“ betätigen)
- Station „Prüfen“ starten („Start“ betätigen“)
- Station „Verteilen“ starten („Start“ betätigen)

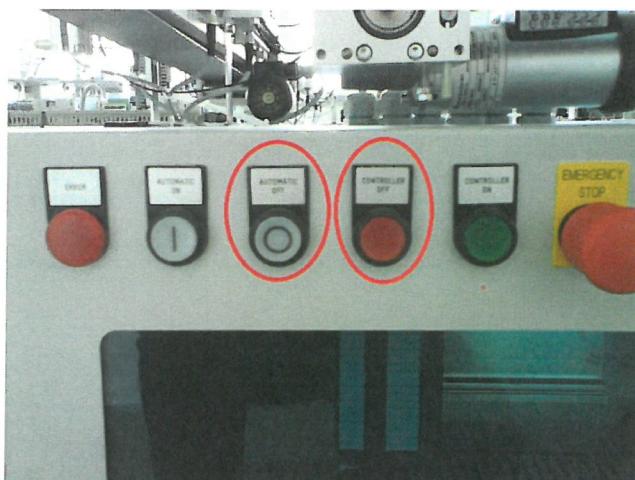
Quick-Start Anleitung MPS500

5. Stoppen der Anlage

- An allen Stationen „Stop“ betätigen (Reihenfolge ist egal)



- Am Fließband „Automatic off“ betätigen, danach „Controller off“

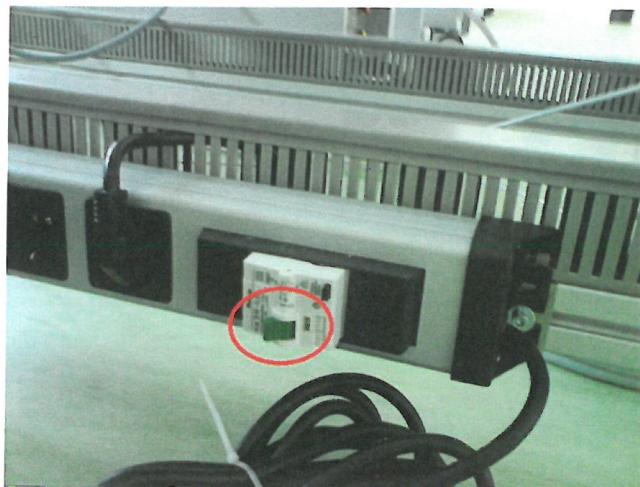


- den Robotercontroller ausschalten

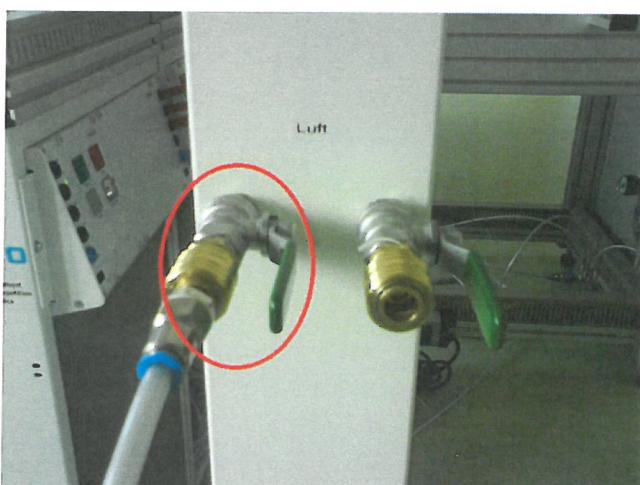


Quick-Start Anleitung MPS500

- Anlage spannungsfrei schalten (FI-Schutzschalter ausschalten)



- Druckluftversorgung ausschalten (Haupthahn an Säule/)



Fehlerbeseitigung im Störfall

Fehler 1: **Transportband lässt keinen Werkstückträger zur Station 1 weiterfahren**

Beseitigung: Am Schaltschrank des Bandes die Steuerung ausschalten
("Automatic off", dann "Controller off"), und anschließend neustarten ("Controller on", dann "Automatic on")

Fehler 2: **Roboter ist auf Block gefahren**

Beseitigung: An der Robotersteuerung den Schlüsselschalter auf „Teach“ stellen, den Schlüssel abziehen und die Teachbox auf „Enable“ stellen.

Den Totmannschalter drücken, gleichzeitig SVO ON drücken (gedrückt halten!), dann „X,Y,Z“ drücken und anschließend gewünschte Richtungstaste drücken (Meist Z+, um Roboter nach oben hin weg zu manövrieren)

Fehler 3: **Roboter steht**

Beseitigung: Meist ist nur eines der Magazine am Roboter leer. Also die Kolben auffüllen, Deckel kontrollieren, und schauen, ob eine Feder mit ausgeschoben wurde. Falls nicht, das linke Magnetventil solange per Hand betätigen (blauen Schieber nach vorne schieben), bis eine Feder ausgeschoben wird.