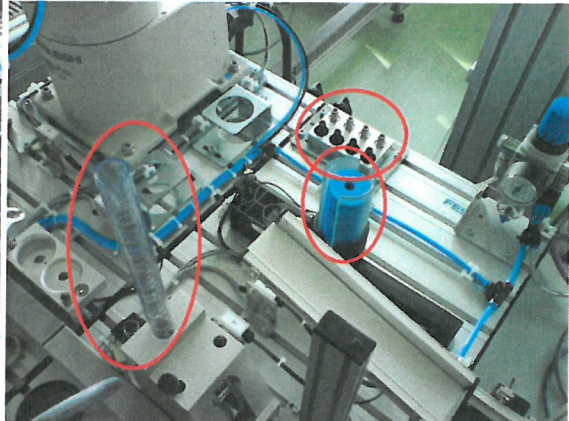
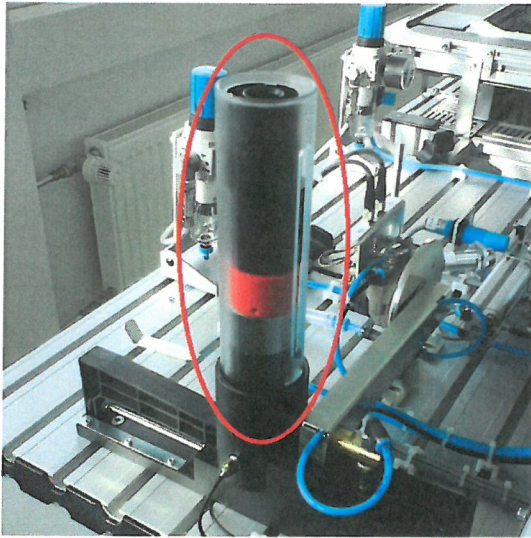


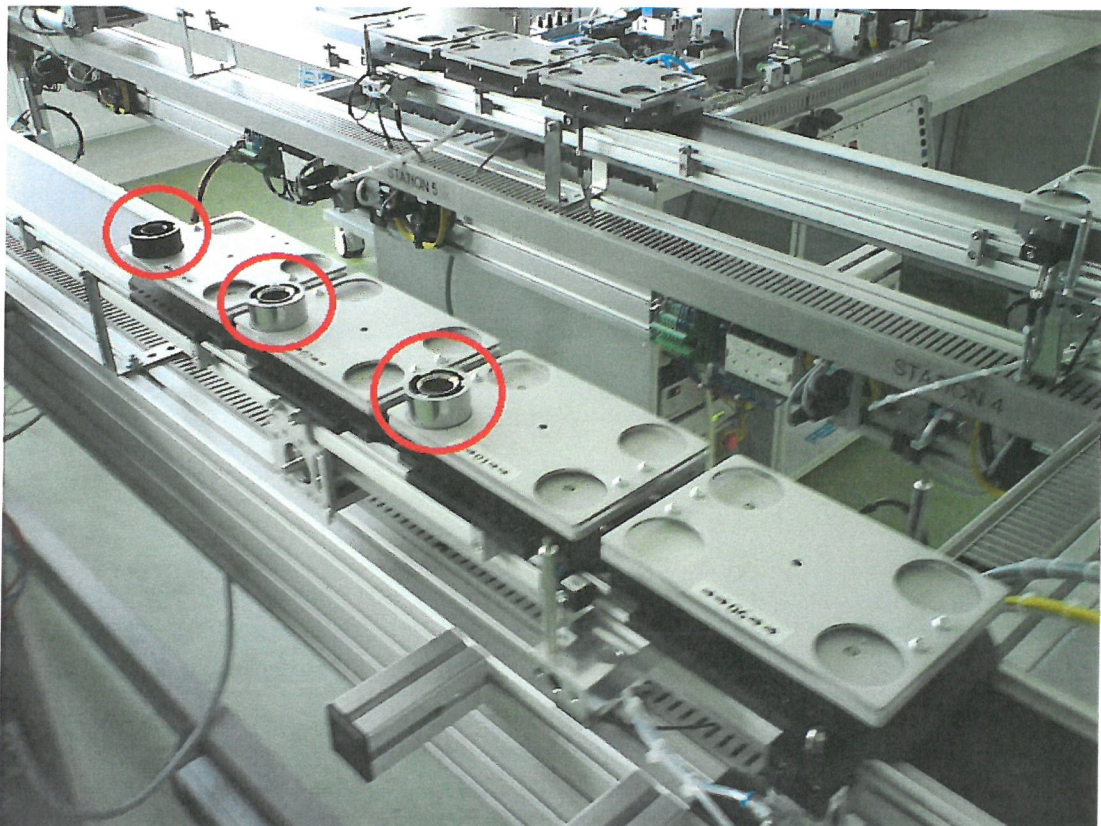
1. Vorbereiten der Anlage

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

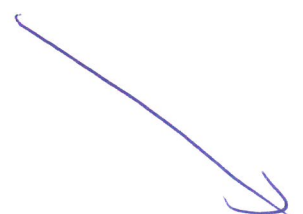


Gehäuse mit Öffnung
nach oben

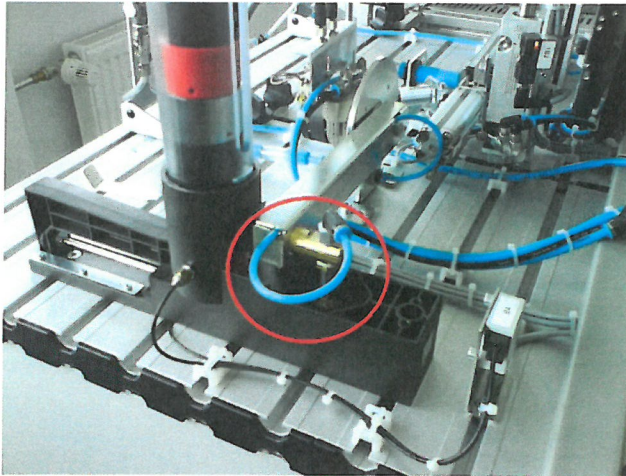
- Alle Werkstückträger leeren:



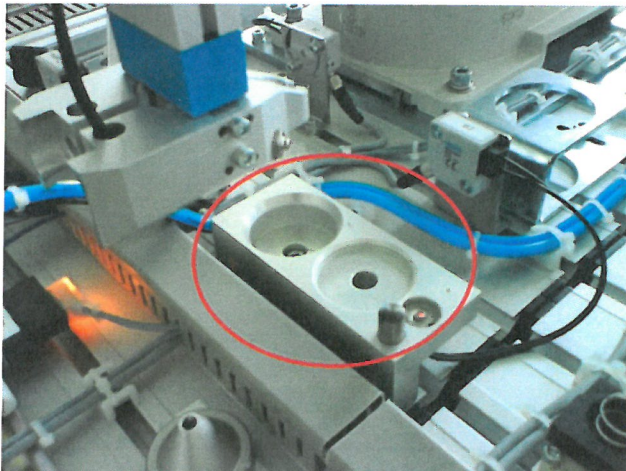
- An Station „Verteilen“ darf kein Werkstück vor dem Magazin liegen:



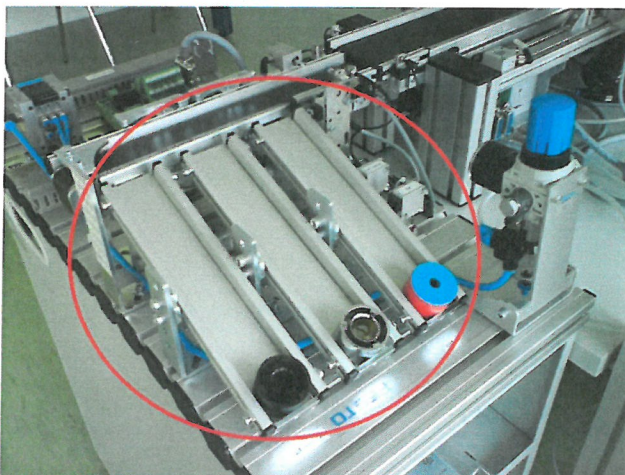
Quick-Start Anleitung MPS500



- Alle Montagepositionen am Roboter leeren:

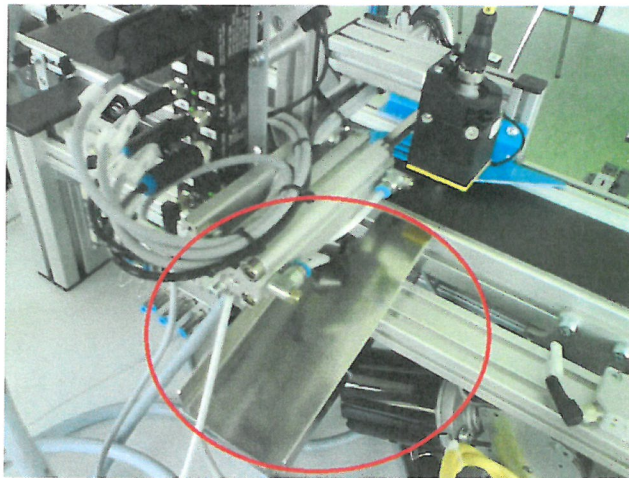


- Rutschen an der Station „Sortieren“ leeren

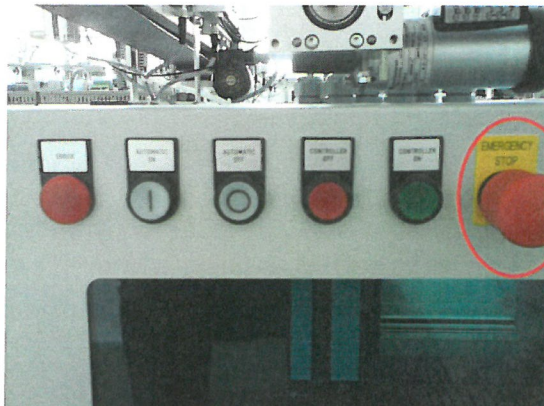


Quick-Start Anleitung MPS500

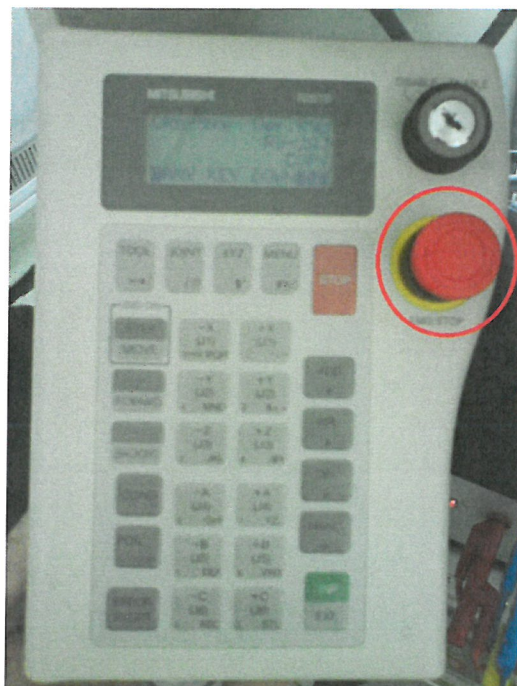
- Rutsche am RFID-Modul leeren:



- ⁴ Alle Not-Aus entriegeln (Anzahl + Namen: Band / Teachbox / Transferstrecke Controller



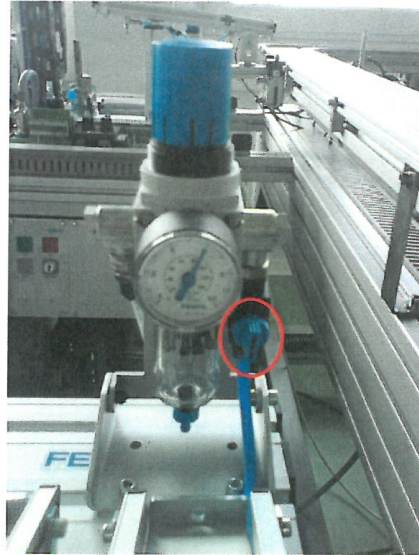
Name!



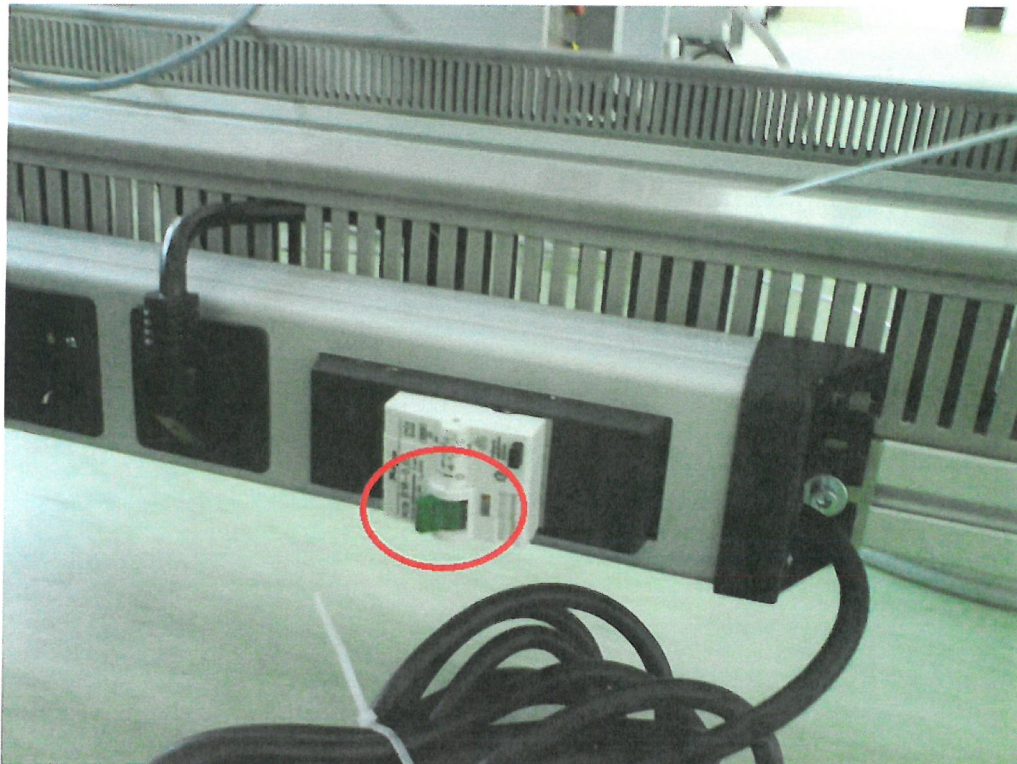
2. Einschalten der Anlage

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

- Druckluftversorgung herstellen (Kugelhahn/Wartungseinheiten öffnen):

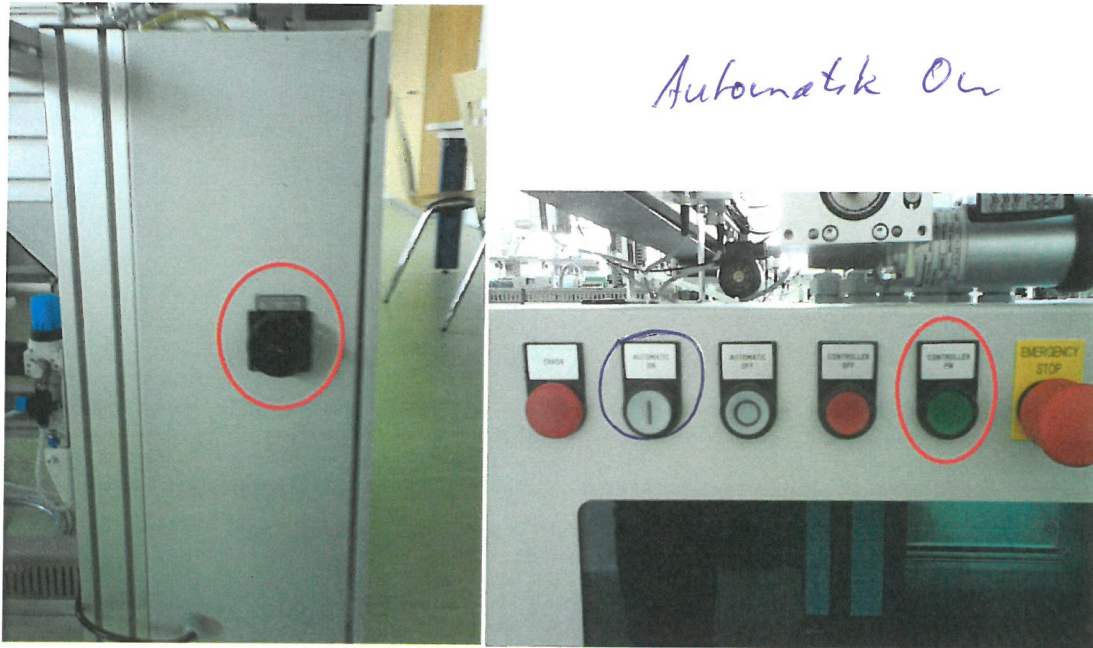


- Spannungsversorgung herstellen (FI / Steckerleisten einschalten)



Quick-Start Anleitung MPS500

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

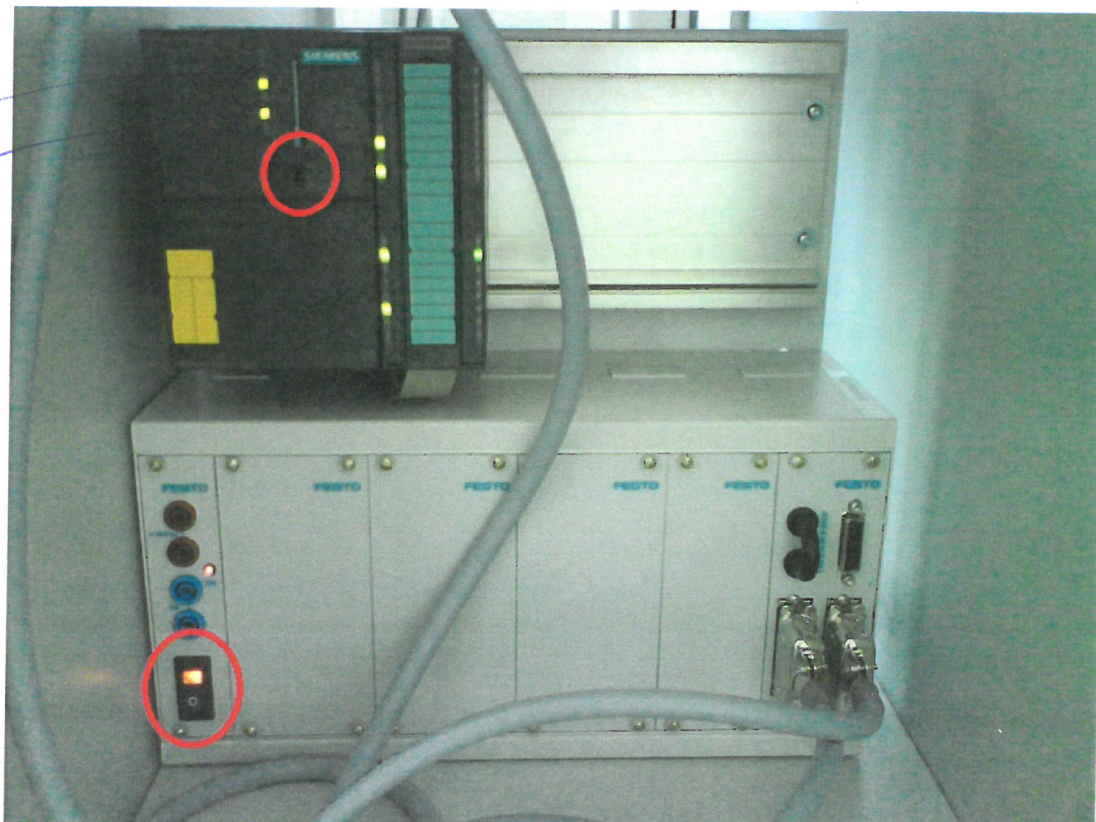


- EduTrainer (SPS-Boxen) jeweils über Netzschalter einschalten, und warten bis SPS hochgefahren ist (Wahlschalter an SPS muss auf „run“ stehen)

6x

DC5V

Run



Kontrolle Position des Roboters: eventuell muss Pos. mit Teach-Box
verfahren werden um Kollision zu vermeiden

Quick-Start Anleitung MPS500

- Controller des Roboters einschalten, und Schlüsselschalter auf „Auto OP“
stellen

24V - Netzteil einschalten



Raus
nehmen
wenn
Teach
Box ange-
schlossen ist

1.

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

Change Display

Programmen
Geschwindigkeit
Position



Quick-Start Anleitung MPS500

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

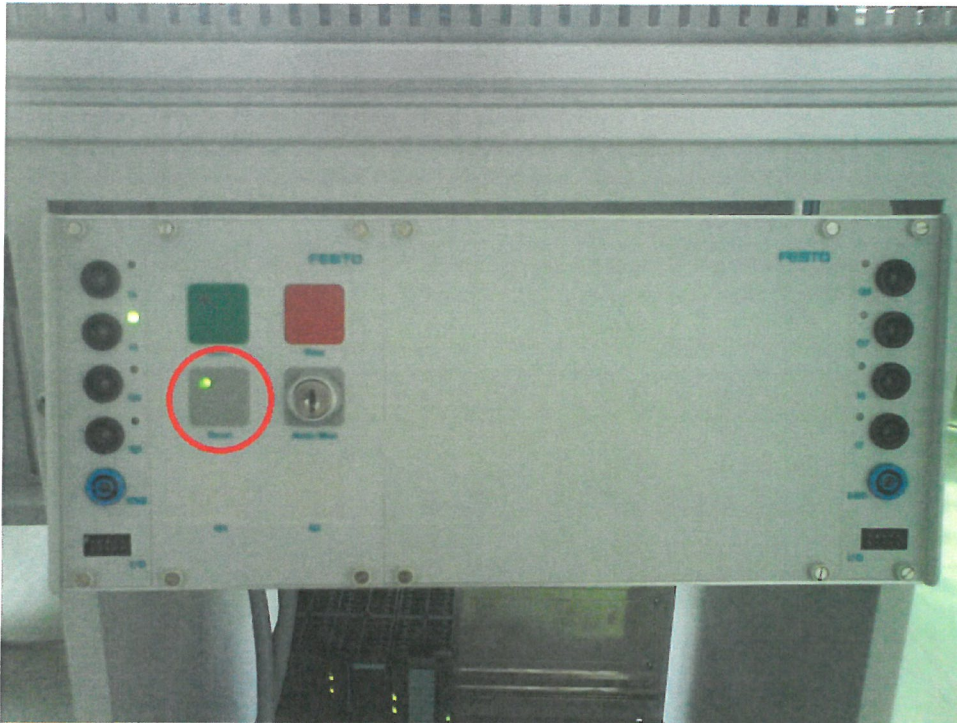


- „Start“ am Controller betätigen



3. Richtvorgang (immer in Prozessrichtung!)

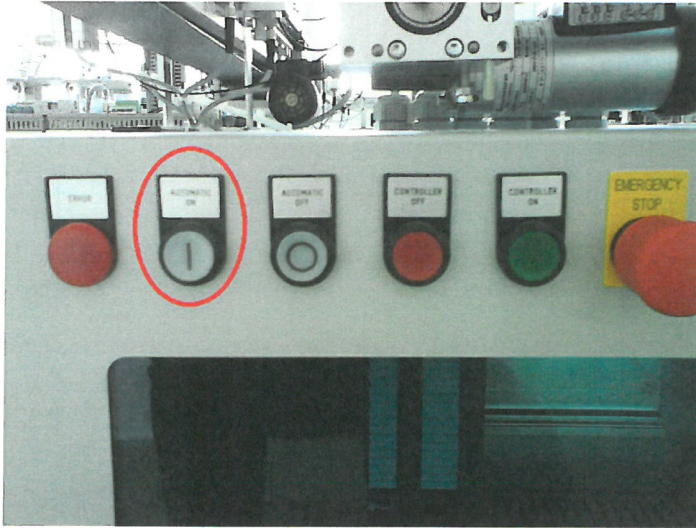
- Station „Verteilen“ richten („Reset“ betätigen)



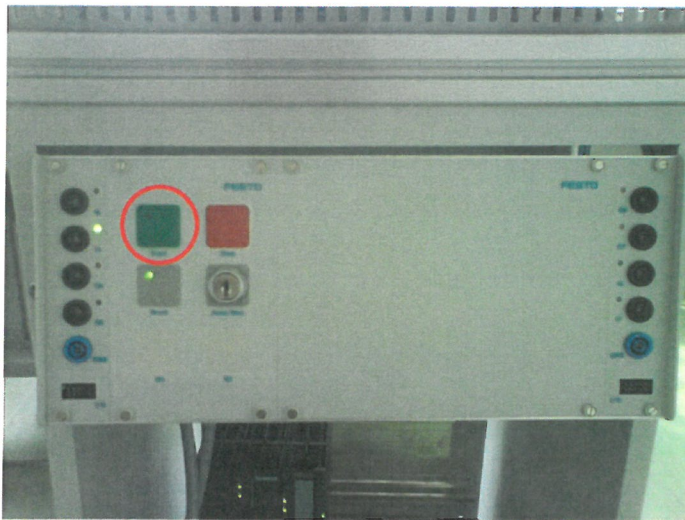
- Station „Prüfen“ richten („Reset“ betätigen)
- Station „Bearbeiten“ richten („Reset“ betätigen)
- Station „Handhaben“ richten („Reset“ betätigen)
- Station „Roboter montage“ richten („Reset“ am Bedienpult betätigen)
- Station „Transferband“ richten („Reset“ betätigen)
- Station „Sortieren“ richten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

4. Starten der Anlage (immer gegen Prozessrichtung!)

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



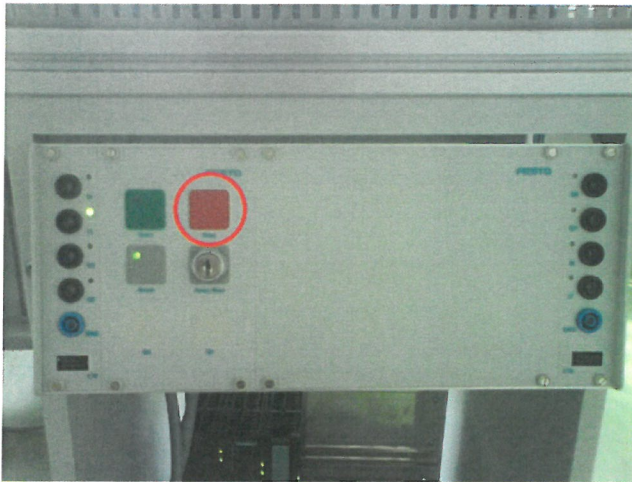
- Station „Sortieren“ starten („Start“ betätigen)



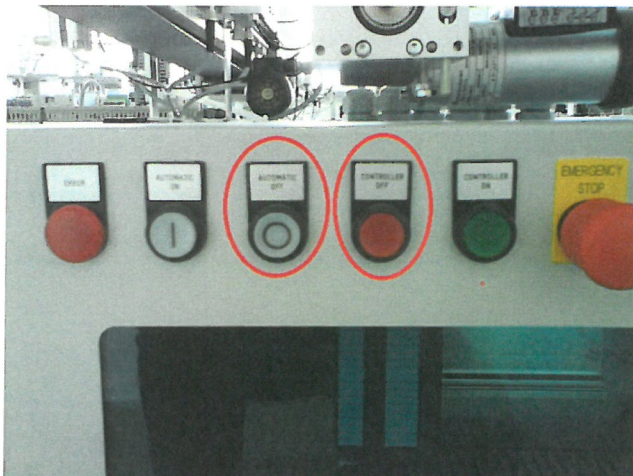
- Station „Transferband“ starten („Start“ betätigen)
- Station „Roboter montage“ starten („Start“ am Bedienpult betätigen)
- Station Handhaben“ starten („Start“ betätigen)
- Station „Bearbeiten“ starten („Start“ betätigen)
- Station „Prüfen“ starten („Start“ betätigen“)
- Station „Verteilen“ starten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

5. Stoppen der Anlage

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



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

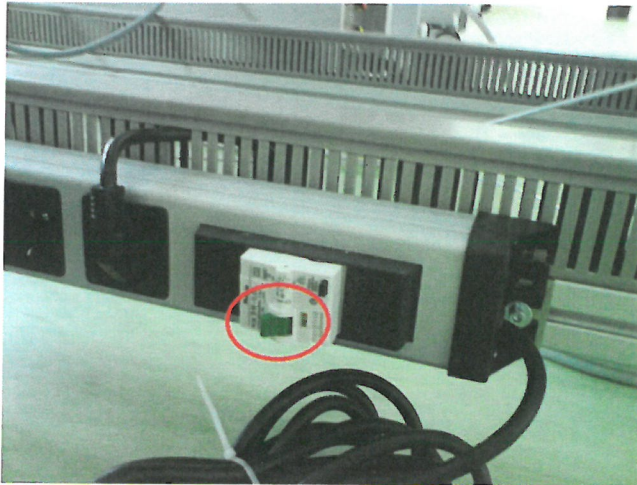


- den Robotercontroller ausschalten



Quick-Start Anleitung MPS500

- Anlage spannungsfrei schalten (FI-Schutzschalter ausschalten)



- Druckluftversorgung ausschalten (Hauptahn 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.