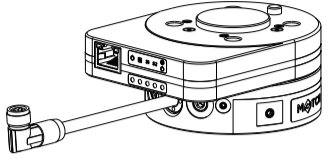


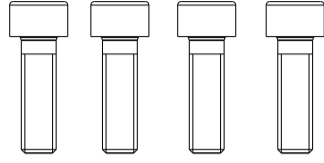
## 1 Benötigte Komponenten

### 1.1 Lieferumfang

MATCH-Robotermodul mit integriertem SCM mit RS485-Schnittstelle



4 Montageschrauben M6 Festigkeitsklasse 8.8 DIN EN ISO 4762

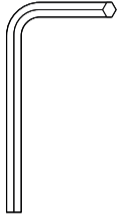


Downloadinformation der Zimmer Comfort App und dazugehöriger Anleitungen



### 1.2 Benötigte Werkzeuge

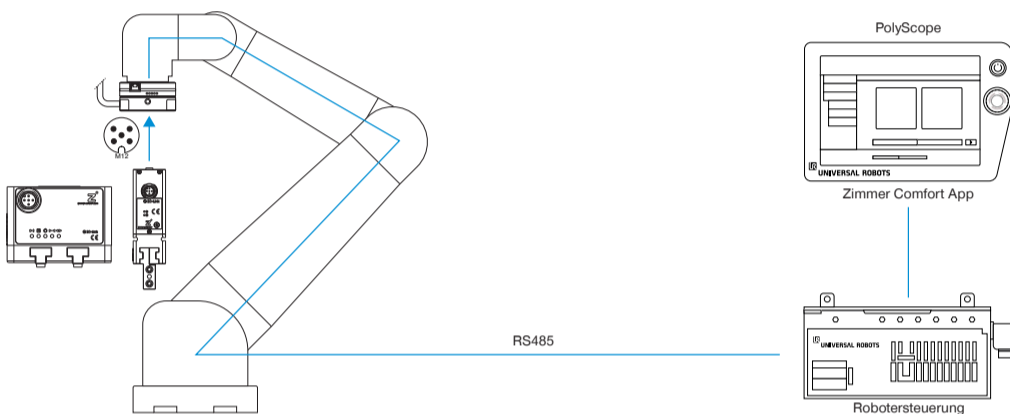
Innensechskantschlüssel 5 mm



USB-Speicher FAT32 > 1 GB

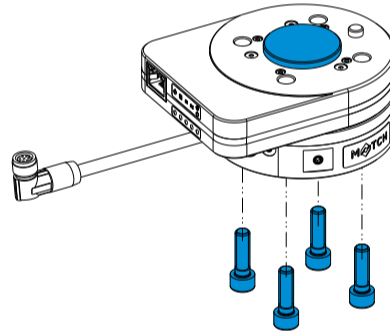


## 2 Aufbau



## 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.

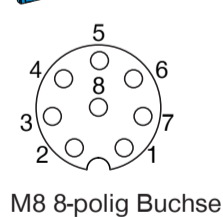
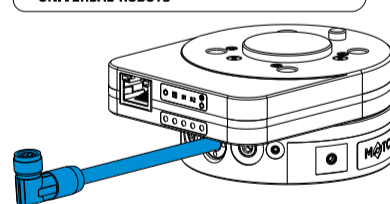
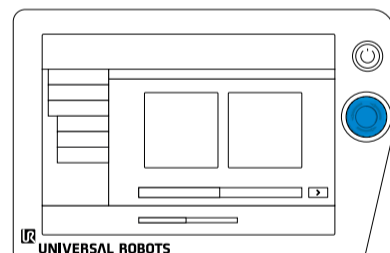


### 3.1 Energiezuführung montieren

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



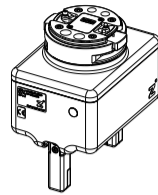
- Verbinden Sie das Produkt mit dem Roboter oder führen Sie das Verbindungskabel am Roboter entlang zum IO-Link-Master.



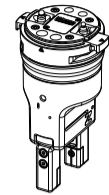
### 3.2 MATCH-Greifer montieren

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

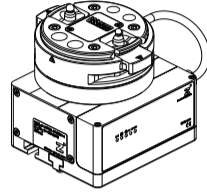
LWR50L-02



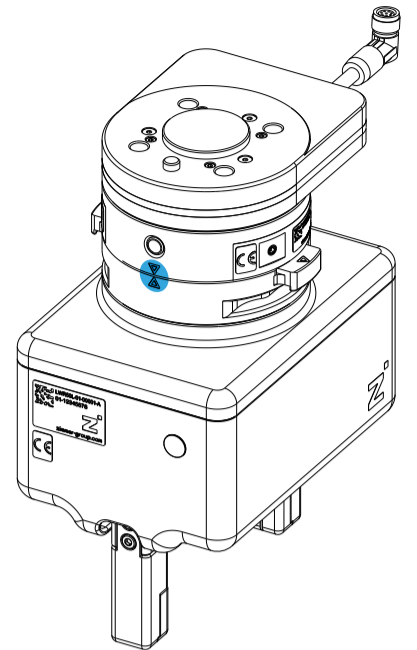
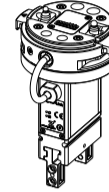
LWR50L-03



LWR50L-21/-22

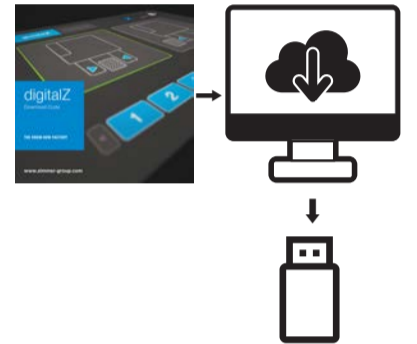


LWR50L-23



## 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.

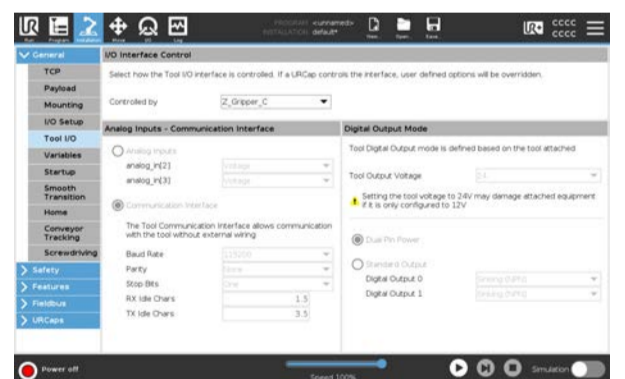


- Tippen Sie im Menüpunkt **System** auf **URCaps**.
- Fügen Sie die Datei *zimmer-Digital-urcap* auf dem USB-Speicher als **Active URCaps** hinzu.
- Tippen Sie auf den Button **Restart**, um die Firmware zu aktivieren.



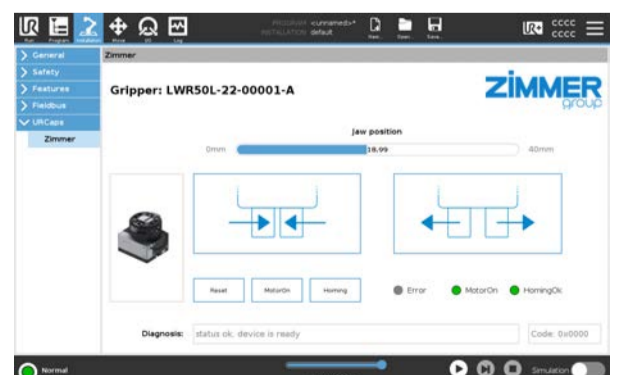
## 6 Tool-IO einstellen

- 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.

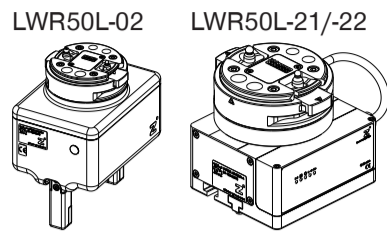


- Initialisieren Sie den Roboter.



## 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.

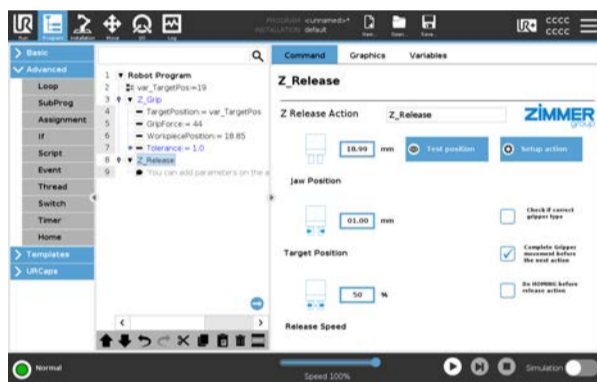
- Tippen Sie im Menü *URCaps* auf *Z\_Grip* oder *Z\_Release*.

### 8.1 Z\_Grip

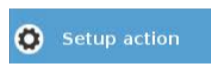
Funktionen zum Schließen des MATCH-Greifers.

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

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

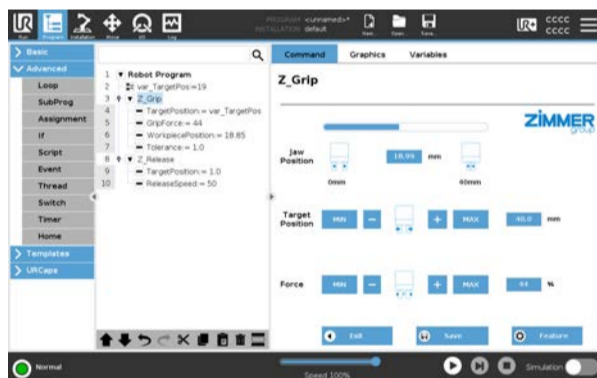


- Tippen Sie auf den Button *Setup action*, um die Einstellungen vorzunehmen.



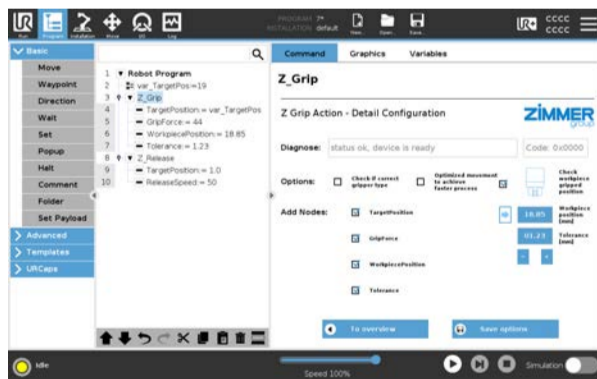
In **Ebene 2** können grundlegende Einstellungen vorgenommen werden:

- Greifer durch Buttons im Tipbetrieb 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.

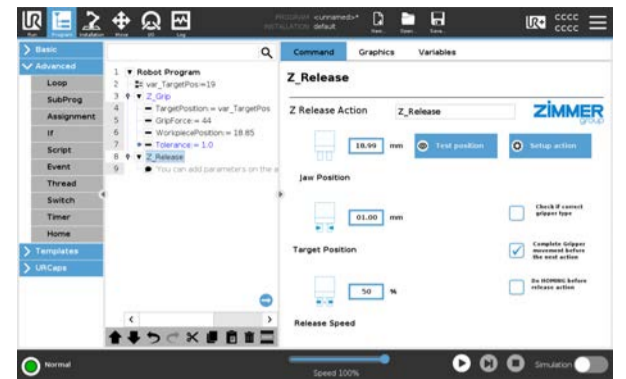


### 8.2 Z\_Release

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.

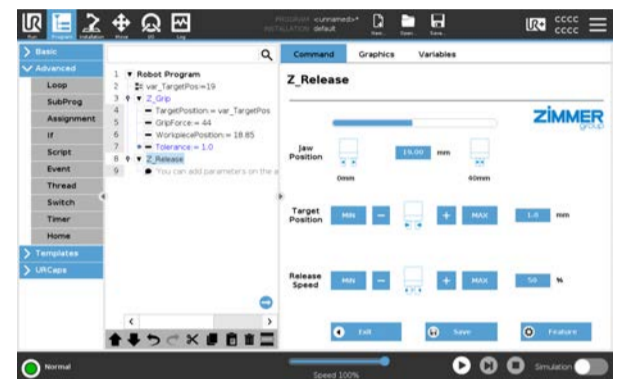


- Tippen Sie auf den Button *Setup action*, um die Einstellungen vorzunehmen.



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

- Greifer durch Buttons im Tipbetrieb 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.

