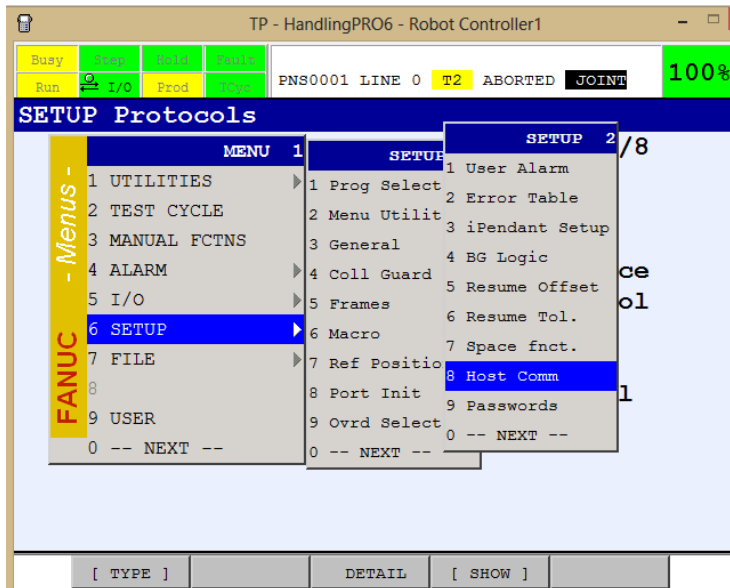


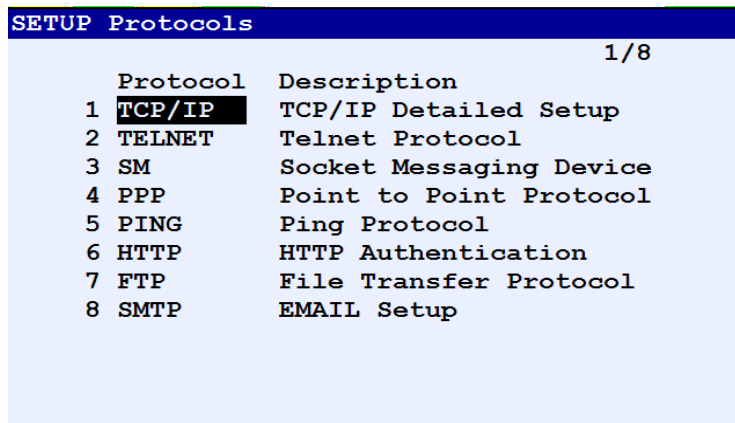
Configuración de la comunicación ETHERNET en FANUC

Configuración de Ethernet/IP

En esta pantalla seleccione la opción de HOST COMM

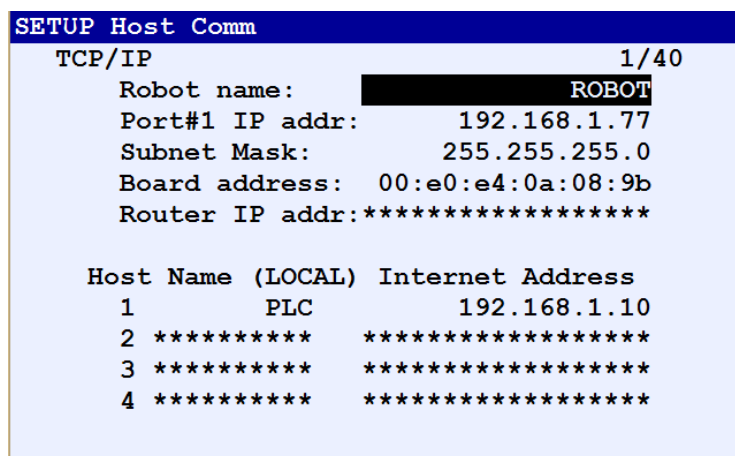


Seleccione la opción TCP/IP

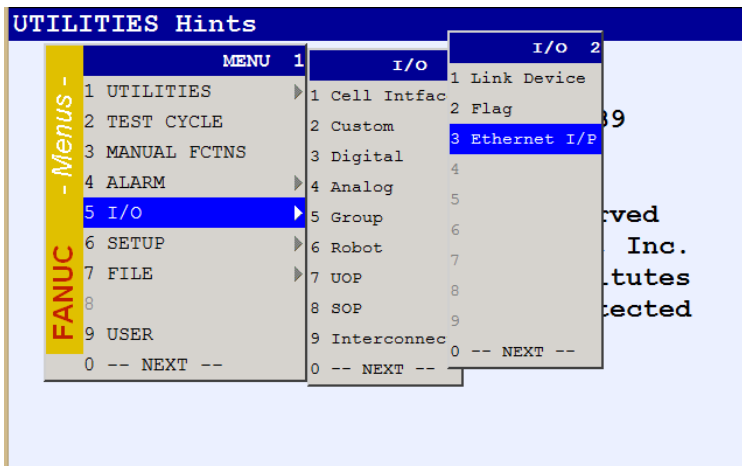


Configura el IP Address, la máscara, del ROBOT y del PLC.

Con el cursor desplácese sobre las opciones.



Presione el botón de Menú y seleccione I/O, del sub menú seleccione la opción Ethernet I/P



En la siguiente pantalla configure el número de RACK y el número de SLOT, como se muestra en la pantalla.

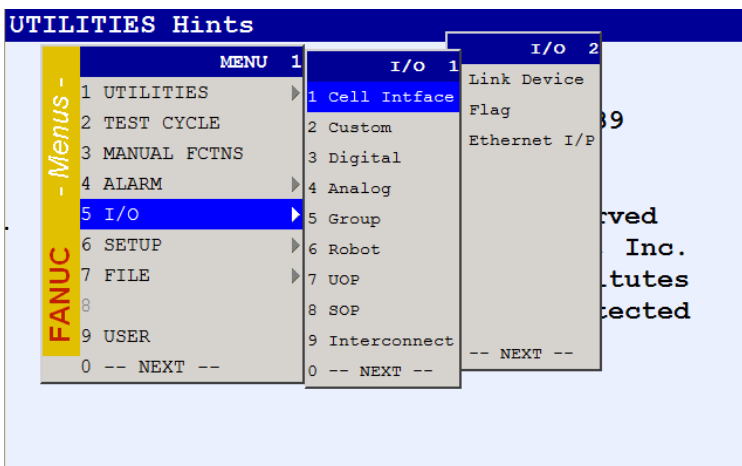
Con el cursor desplácese sobre las opciones.

I/O Ethernet/IP

Ethernet/IP List (Rack 89) 1/32

Description	TYP	Enable	Status	Slot
PLC	ADP	TRUE	OFFLINE	1
Connection2	ADP	FALSE	OFFLINE	2
Connection3	ADP	FALSE	OFFLINE	3
Connection4	ADP	FALSE	OFFLINE	4
Connection5	ADP	FALSE	OFFLINE	5
Connection6	ADP	FALSE	OFFLINE	6
Connection7	ADP	FALSE	OFFLINE	7
Connection8	ADP	FALSE	OFFLINE	8
Connection9	ADP	FALSE	OFFLINE	9
ConnectionA	ADP	FALSE	OFFLINE	10

Seleccione del menú la opción de I/O



Al seleccionar alguna de las opciones de I/O, se desplegara la siguiente pantalla, en la que se visualiza el mapeo de las señales.

Cambio de Mapeo de I/O

I/O Digital Out					
#	SIM	STATUS			1/512
DO[1]	U	OFF	[CLR PICKUP 1]	
DO[2]	U	OFF	[MED TOOL ON]	
DO[3]	U	OFF	[LRG TOOL ON]	
DO[4]	U	OFF	[CLR D/OFF 1]	
DO[5]	U	OFF	[WRONG TOOL]	
DO[6]	U	ON	[I/F ZONE 1]	
DO[7]	U	OFF	[P/UP COMP 1]	
DO[8]	U	OFF	[PALET NOT SL]	
DO[9]	U	OFF	[EJECT PALLET]	
DO[10]	U	OFF	[D/OFF COMP 1]	
DO[11]	U	OFF	[BOTOM POS ER]	

Sorted by port number.

[TYPE] CONFIG IN/OUT ON OFF >

Para configurar presione la tecla F2, en esta pantalla podrá cambiar el mapeo según sea la necesidad de su sistema.

I/O Digital Out					
#	RANGE	RACK	SLOT	START	STAT.
1	DO[1- 8]	89	1	21	ACTIV
2	DO[9- 16]	89	1	29	ACTIV
3	DO[17- 24]	89	1	37	ACTIV
4	DO[25- 32]	89	1	45	ACTIV
5	DO[33- 40]	89	1	53	ACTIV
6	DO[41- 44]	89	1	61	ACTIV
7	DO[45- 64]	0	0	0	UNASG
8	DO[65- 72]	1	2	1	ACTIV
9	DO[73- 80]	1	2	9	ACTIV
10	DO[81- 512]	0	0	0	UNASG

Este número corresponde a la comunicación entre el robot y el PLC

Este número corresponde a la comunicación entre el robot y los periféricos

Se cambia el número de rack (este corresponde al número asignado en configuración) ya que este corresponde a la comunicación RIO.

Se cambia por el número que corresponde a la comunicación Ethernet (Numero de RACK 89).

No cambie el número de RACK de los periféricos (de no ser necesario) ya que podría causar una falla de comunicación entre el robot y estos.

Lo anterior se debe de realizar para todas las señales (DI, DO, GI, GO, UI, UO)

Nota: (debe de guardar los valores del mapeo en algún documento)