Configuración de la comunicación ETHERNET en FANUC

Configuración de Ethernet/IP

En esta pantalla seleccione la opción de HOST COMM

P TP	TP - HandlingPRO6 - Robot Controller1						
Busy Step Rold Fanir Run 🛱 I/O Prod TSye	PNS0001 LINE 0 T2 ABORTED JOINT	100%					
SETUP Protocols SETUP Protocols MENU 1 UTILITIES 2 TEST CYCLE 3 MANUAL FCTNS 4 ALARM 5 I/O 6 SETUP 7 FILE 8 9 USER 0 NEXT	1 SETUP 2 /8 1 Prog Select 2 Error Table 2 2 2 Menu Utilit 3 iPendant Setup 3 iPendant Setup 3 General 4 BG Logic ce ol 4 Coll Guard 5 Resume Offset ol 5 Frames 6 Resume Tol. ol 6 Macro 7 Space fnct. ol 7 Ref Positio 8 Host Comm l 9 Ovrd Select 0 NEXT ol 0 NEXT 0 NEXT						
[TYPE]	DETAIL [SHOW]						

Seleccione la opción TCP/IP

SETUP	Protocols	
		1/8
	Protocol	Description
1	TCP/IP	TCP/IP Detailed Setup
2	TELNET	Telnet Protocol
3	SM	Socket Messaging Device
4	PPP	Point to Point Protocol
5	PING	Ping Protocol
6	HTTP	HTTP Authentication
7	FTP	File Transfer Protocol
8	SMTP	EMAIL Setup

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

Con el cursor desplácese sobre las opciones.

SETUP Host Comm	
TCP/IP	1/40
Robot name:	ROBOT
Port#1 IP addr:	192.168.1.77
Subnet Mask:	255.255.255.0
Board address:	00:e0:e4:0a:08:9b
Router IP addr:	*****
Host Name (LOCAL)	Internet Address
1 PLC	192.168.1.10
2 ********	*****
3 *******	* * * * * * * * * * * * * * * * * *
4 *******	*****

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

UTII	JI.	TIES Hints				-			
		MENU	1		1/0	L		1/0 2	
L L	1	UTILITIES	►	1	Cell Intfac	1	Link	Device	
	2	TEST CYCLE		2	Custom	2	Flag		19
<u>e</u>	3	MANUAL FCTNS		3	Digital	3	Ether	cnet I/P	
	4	ALARM	▶	4	Analog	4			
	5	I/0	►	5	Group	5			ved
0	6	SETUP	▶	6	Robot	0			Inc.
	7	FILE	►	7	UOP	0			tutes
	8			8	SOP	g			ected
ш	9	USER		9	Interconnec	0	NF	my	
	0	NEXT		0	NEXT	Ť			

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 Li	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

UTII	GT'	FIES Hints			F		1
		MENU	1		1/0 1	I/O 2	
6	1	UTILITIES	►	1	Cell Intface	Dink Device	
	2	TEST CYCLE		2	Custom	Fiag	39
le le	3	MANUAL FCTNS		3	Digital	Ethernet 1/P	
	4	ALARM	▶	4	Analog		
	5	I/0	►	5	Group		ved
· ·	6	SETUP	▶	6	Robot		Inc.
	7	FILE	▶	7	UOP		tutes
	8			8	SOP		ected
L L	9	USER		9	Interconnect		
	0	NEXT		0	NEXT	NEXT	
				-		1	
	_		_				

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 [C	LR PICKUP 1	. 1					
DO[2] U	OFF [N	ED TOOL ON]					
DO[3] U	OFF [I	RG TOOL ON]					
DO[4] U	OFF [C	LR D/OFF 1]					
DO[5] U	OFF [V	RONG TOOL]					
DO[6] U	ON []	/F ZONE 1]					
DO[7] U	OFF [I	/UP COMP 1]					
DO[8] U	OFF [I	ALET NOT SL	. 1					
DO[9] U	OFF [E	JECT PALLET	1					
DO[10] U	OFF [I	OFF COMP 1	. 1					
DO[11] U	OFF [E	OTOM POS ER	1					
Sorted by port number.								
[TYPE] CONFIG	s IN/OUT	ON	OFF	>				

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



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)