

KUKA 机器人 DEVICENET 主站通讯配置

基于随机的 MFC 卡

先从 KUKA 机器人电脑主机里备份出系统文件（archive）压缩文件，解压文件。

一：KUKA 机器人总线配置

1. 在文件夹:\archive\archive\C\KRC\Roboter\Init 中找到 **iosys.ini** 文件 双击打开 进行通信协议和 IO 配置。
2. 首先进行通信协议配置，找到相应的文件名：
如：使用 DeviceNet 协议通信，找到[DRIVERS]目录下找到 ;DEVNET=2,dnInit,dndrv.o 去掉前面分号即可以。即 DEVNET=2,dnInit,dndrv.o 通行协议配置完成。
3. 其次进行 IO 配置
如：使用 DeviceNet 协议通信
找到[DEVNET]目录下配置输入、输出
输入信号
;Inw0=1,0,x30 ;1 as MACID 把前面的分号去点就可以：即 Inw0=1,0,x30 ;1 as
MACID
输出信号
;Outw0=1,0,x10 把前面的分号去点就可以：即 Outw0=1,0,x10
IO 配置完成
如图 1：信号说明

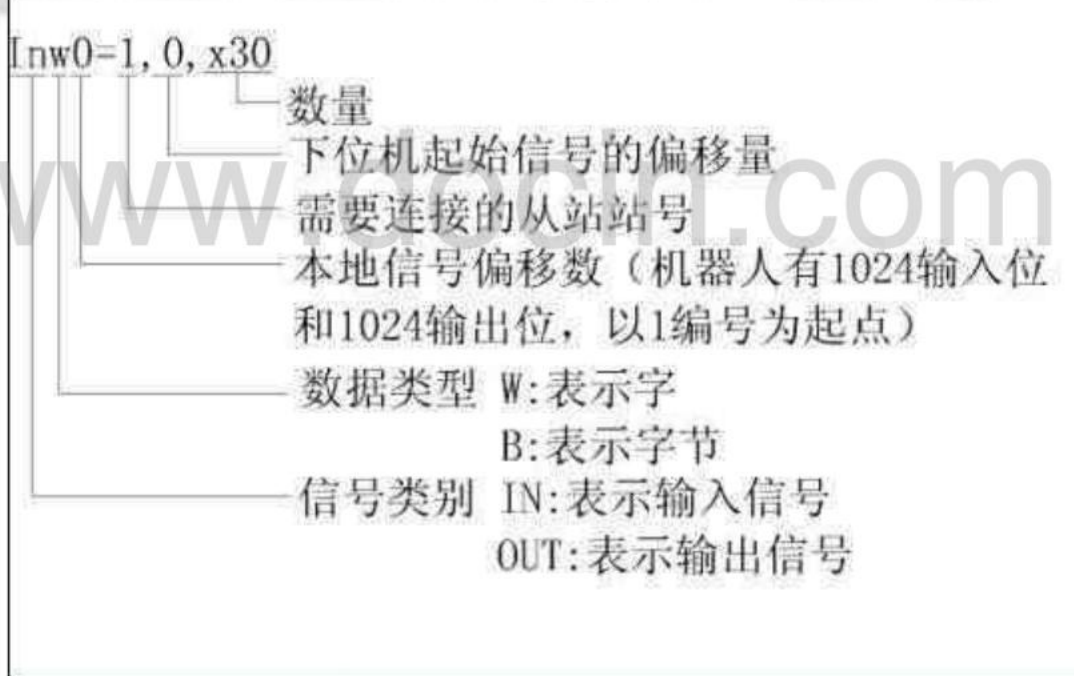


图 1

KUKA 机器人系统默认为主站

4. 保存,总线配置完成。

二：通信参数设置：在文件夹:\archive\archive\C\KRC\Roboter\Init 找到 **denet** 文件，双击打

开
如下：
[krc]

debug=0 此项有系统默认
baudrate=500.....波特率分有 3 种分别 125, 250, 500

[1]

macid=1.....1 表示子站站号（选择和机器人通信的子站站号）
保持原有文档格式，需要注解时，请在你要注解行的下一行加分号，注解写在分号后即可。
保存，通信参数配置完成。

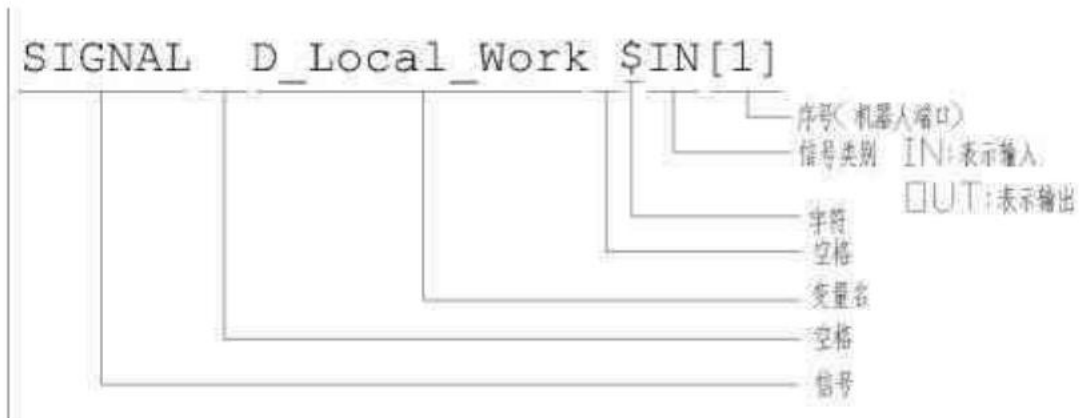
三：信号配置：在文件夹：\archive\archive\KRC\R1\System 找到\$config.dat 文件双击打开文件。

1. 进入编辑模式：如图



点击 **Edit** 出现下拉菜单 选择 **Edit-Mode** 进入编辑模式

3. 找到； **Userdefined Variables** 目录下 输入你所需要的信号
格式：如图



上面是按位配置，也可按字来配置。

如按字配置：SIGNAL D_Pick_OFST_A \$IN[97] TO \$IN[112] 或配成字节倍数。

四：查看文件是否配置成功

1. 把配置的文件通过存储设备导入机器人。登入机器人超级用户。
2. 在示教器的顶部找到：**configure** (配置) 点击正上方的按钮。出现下拉菜单。按键盘上的↑↓键到**I/O driver**选项按下，找到**Edit.config**按.
3. 找到你配置过的文件

如：使用 DeviceNet 协议通信，找到[DRIVERS]目录下找到 ;DEVNET=2,dnInit,dndrv.o 去掉前面分号是否去掉，如去掉表示配置成功。如果没有，可以在示教器上修改（去掉前面的分号）。

在【DEVNET】目录下：找到下面文件，

[DEVNET]

Inw0=1,0,x30

;Inw2=10,2

;

Outw0=1,0,x10

;Outw2=10,2

是否与配置相同，如不一致则可以进行修改。

4. 状态检查。

点击**configure**正上方的按钮。出现下拉菜单。按键盘上的↑↓键到**I/O driver**选项按下，找到**DRIVER REST**按。查看Devicenet前面的指示灯，如通信正常：红色，通信异常：灰色

五：通讯参数确认

点击**configure**上方的白色按钮出现下拉菜单。按键盘上的↑↓键到**I/O driver**选项按下，找到**DRIVER REST**按。光标在Devicenet上时。点击屏幕右下方的

【config】，找到open driver.ini文件。按：请查看

[krc]

debug=0

baudrate=500

[1]

macid=1

是否跟设置一致，如不一致，可修改。

六：通过输入/输出确认通讯

1. 在示教器上方找到Monitor点击正上方的按钮的白色按钮，出现下拉菜单按键盘上的↑↓键到**I/O** 选项按下，找到Digital input按.在示教器出现外部输入信号，前面的指示灯 红色：表示输入ON，灰色：表示输入OFF.
2. 在示教器上方找到Monitor点击正上方的按钮的白色按钮，出现下拉菜单按键盘上的↑↓键到**I/O** 选项按下，找到Digital output按.在示教器出现外部输出信号，前面的指示灯 红色：表示输出ON，灰色：表示输出OFF.
3. 强制输入/输出信号ON/OFF。按↑↓键到你强制的I/O位。按屏幕下方的change，即可。

七：系统I/O配置 (system)

点击**configure**正上方的白色按钮。出现下拉菜单。按键盘上的↑↓键到**I/O**选项按下，找到**Automatic external**按。出现configuration:inputs

一般需要配置输入信号：

- | | | | |
|----------------------|-----------|----|------|
| 1. \$EXT_START | 外部启动信号。 | 21 | 1026 |
| 2. \$mov_enable..... | 外部急停 常闭信号 | 26 | 1025 |
| 3. \$conf_mess..... | 外部复位按钮 | 19 | 1026 |
| 4. \$Drives_off..... | 停止信号 | 20 | 1025 |
| 5. \$drives_on..... | 上电信号 | 23 | 140 |

点击**configure**正上方的白色按钮。出现下拉菜单。按键盘上的↑↓键到**I/O**选项按下，找到**Automatic external**按。在屏幕下方选择outputs 出现configuration:outputs

一般需要配置输出信号：

\$pro_act.....程序运行 15 1021

按键盘上的↑↓键，到你需要配置信号。点击屏幕下方的EDIT。数字键盘上输入配置信号的编号。在按，配置完成。