



OrangeApps

# PointLoader 1.1

Anwender Dokumentation

Stand: 30.07.2021, Version 1.9

© Copyright 2020

OrangeApps GmbH  
Arnikaweg 1  
87471 Durach  
Deutschland  
[www.OrangeApps.de](http://www.OrangeApps.de)

Diese Dokumentation darf –auch auszugsweise– vervielfältigt und Dritten zugänglich gemacht werden. Bei der auszugsweisen Vervielfältigung muss jedoch ein Verweis auf den Copyright Inhaber sowie dieses Dokument vermerkt werden.

Der Inhalt der Druckschrift wurde mit der beschriebenen Software geprüft. Dennoch können Abweichungen nicht ausgeschlossen werden, so dass für die vollständige Übereinstimmung keine Gewähr übernommen werden kann.

**Gültigkeit der Dokumentation**

Version Dokumentation	Softwarestand		Freigabe	Datum
	von	bis		
1.8	1.16 (KRC4) 1.8 (KRC2)	1.17 (KRC4)	Mayer	8.12.2020
1.9	1.17 (KRC4) 1.8 (KRC2)		Mayer	30.07.2021

**Historie der Dokumentenversionen**

Version	Datum	Autor	Änderungsgrund / Bemerkung
1.0	8.11.17	Mayer	Ersterstellung für KRC2 und KRC4
1.1	18.05.2018	Mayer	Kommando HALT eingefügt
1.2	16.4.2018	Mayer	Kap. 4 überarbeitet, Kap. 9.1.1 eingefügt
1.3	28.2.2019	Mayer	Neue Version PointLoader V1.1 für KRC4
1.4	9.11.2019	Mayer	Neue Version PointLoader V1.1 für KRC2
1.5	12.11.2019	Mayer	IF,WHILE,REPEAT,LOOP,SWITCH,FOR Anweisung (Implementation in KRC2 und KRC4)
1.6	05.02.2020	Mayer	Kap. 11, Extern Schnittstelle
1.7	12.8.2020	Mayer	Kap. 5.2, Dongle-Lizenz und Kap. 13.2, Meldungen
1.8	1.12.2020	Mayer	Extern-Schnittstelle für KRC2 verfügbar
1.9	30.07.2021	Mayer	KRC4: Bereitstellung als KOP. Installation via WorkVisual

## Inhalt

<b>1</b>	<b>Einleitung.....</b>	<b>6</b>
1.1	Zielgruppe.....	6
1.2	Darstellung von Hinweisen.....	6
1.3	Verwendete Begriffe .....	6
1.4	Zeichen und Schriftarten .....	7
1.5	Markenzeichen .....	7
<b>2</b>	<b>Produktbeschreibung .....</b>	<b>8</b>
2.1	Merkmale .....	8
2.2	Lieferumfang .....	8
2.3	Voraussetzungen zum Betrieb der Software .....	9
<b>3</b>	<b>Sicherheit.....</b>	<b>10</b>
<b>4</b>	<b>Installation, Deinstallation, Update .....</b>	<b>11</b>
4.1	Systemvoraussetzungen für die Ausführung .....	11
4.2	Installation auf KRC4.....	12
4.2.1	Installation über Work Visual .....	12
4.2.1.1	PointLoader installieren oder updaten .....	12
4.2.1.2	PointLoader deinstallieren .....	13
4.2.2	Installation über smarHMI.....	14
4.2.2.1	PointLoader installieren oder updaten .....	14
4.2.2.2	PointLoader deinstallieren .....	15
4.2.3	Installierte Dateien .....	16
4.3	Installation auf KRC2.....	17
4.3.1	PointLoader installieren oder auf neue Version updaten.....	17
4.3.2	PointLoader deinstallieren .....	18
4.3.3	Installierte Dateien .....	19
4.4	KSS Systems Update .....	20
<b>5</b>	<b>Lizenzierung .....</b>	<b>21</b>
5.1	Lizenz-Datei verwenden .....	21
5.1.1	Vor der Installation von Pointloader .....	21
5.1.2	Nach der Installation von Pointloader.....	21
5.2	Dongle-Lizenz verwenden.....	21
<b>6</b>	<b>Quickstart .....</b>	<b>22</b>
<b>7</b>	<b>Funktionsweise .....</b>	<b>23</b>
7.1	Übersicht .....	23
7.2	KRL Modul "RunPointLoader" .....	24
7.3	KRL-Modul "PointloaderMain" .....	24
7.4	KRL-Modul "CadCommands" .....	24

<b>7.5</b>	<b>CAD / CAM Datei .....</b>	<b>24</b>
7.5.1	Dateiname .....	24
7.5.2	Speicherort .....	24
7.5.3	Verfügbare Kommandos.....	25
7.5.3.1	Kommandos für Bewegungen .....	25
7.5.3.2	Überschleifparameter.....	25
7.5.3.3	Nicht unterstützte Kommandos.....	25
7.5.3.4	Nicht unterstützte Schlüsselwörter und Zeichen.....	26
7.5.3.5	Unterprogramme .....	26
<b>8</b>	<b>Bedienung.....</b>	<b>27</b>
8.1	Start eines Bearbeitungsprogramms.....	27
<b>9</b>	<b>HMI .....</b>	<b>28</b>
9.1	HMI KRC4.....	28
9.1.1	CAD/CAM Datei auswählen.....	30
9.1.2	Datei laden und Abarbeitung starten .....	30
9.1.3	User Technologie Variablen .....	31
9.1.3.1	Beschriftung der Variablen in der HMI .....	31
9.2	HMI KRC2.....	33
9.2.1	CAD/CAM Datei auswählen.....	34
9.2.2	CAD/CAM Datei laden und Abarbeitung starten .....	35
9.2.3	Laden stoppen .....	35
<b>10</b>	<b>Log-Funktion .....</b>	<b>36</b>
<b>11</b>	<b>Extern Schnittstelle.....</b>	<b>37</b>
11.1	Ein- und Ausgänge .....	37
11.1.1	Eingänge.....	37
11.1.2	Ausgänge.....	38
11.2	Textdatei mit Programmnummer und Pfad der CAD/CAM Datei .....	39
11.3	Laden einer CAD/CAM Datei .....	40
11.4	Signaldiagramm CAD/CAM Datei laden und starten .....	40
11.5	Starten einer geladenen CAD/CAM Datei .....	41
11.6	Stoppen eines Programms .....	42
11.7	Abwählen eines Programms.....	42
11.8	Beispielkonfiguration der EA-Schnittstelle.....	43
<b>12</b>	<b>Beispiele für Kommandos in der CAD/CAM Datei .....</b>	<b>44</b>
<b>13</b>	<b>Meldungen .....</b>	<b>47</b>
13.1	Lizenz .....	47
13.2	Programmabarbeitung .....	48

# 1 Einleitung

## 1.1 Zielgruppe

Diese Dokumentation richtet sich an Anwender mit folgenden Kenntnissen:

- Fortgeschrittene Systemkenntnisse der Robotersteuerung
- Fortgeschrittene KRL-Programmierkenntnisse

## 1.2 Darstellung von Hinweisen



Diese Hinweise bedeuten, dass Tod oder schwere Körperverletzungen sicher oder sehr wahrscheinlich eintreten werden, wenn keine Vorsichtsmaßnahmen getroffen werden.



Diese Hinweise bedeuten, dass Tod oder schwere Körperverletzungen eintreten **können**, wenn keine Vorsichtsmaßnahmen getroffen werden.



Diese Hinweise bedeuten, dass leichte Körperverletzungen eintreten **können**, wenn keine Vorsichtsmaßnahmen getroffen werden.



Diese Hinweise bedeuten, dass Sachschäden eintreten **können**, wenn keine Vorsichtsmaßnahmen getroffen werden.



Diese Hinweise enthalten nützliche Tipps oder besondere Informationen für das aktuelle Thema.

## 1.3 Verwendete Begriffe

Begriff	Beschreibung
HMI	Die Human-Machine Interface (HMI) ist eine Schnittstelle, über die ein Mensch mit einer Maschine kommuniziert.
KSS	KUKA Systemsoftware
smartPad	Roboter Bediengerät
KRL	KUKA Robot Language
KOP	KUKA Options Paket

## 1.4 Zeichen und Schriftarten

In den Syntaxbeschreibungen werden folgende Zeichen und Schriftarten verwendet:

Syntax-Element	Darstellung
KRL-Code	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Schriftart Courier New</li> <li>• Großschreibung</li> </ul> Beispiele: GLOBAL; ANIN ON; OFFSET
Elemente, die durch programmspezifische Angaben ersetzt werden müssen	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Kursiv</li> <li>• Groß-/Kleinschreibung</li> </ul> Beispiele: Strecke; Zeit; Format
Optionale Elemente	<ul style="list-style-type: none"> <li>• In spitzen Klammern</li> </ul> Beispiel: <STEP <i>Schrittweite</i> >
Elemente, die sich gegenseitig ausschließen	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Getrennt durch das Zeichen " "</li> </ul> Beispiel: IN  OUT

## 1.5 Markenzeichen

. **NET Framework** ist eine Marke der Microsoft Corporation.

**Windows** ist eine Marke der Microsoft Corporation.

## 2 Produktbeschreibung

Pointloader ist ein Werkzeug um im Nachladebetrieb Bewegungspunkte und Technologiebefehle aus extern erzeugten CAD/CAM-Dateien kontinuierlich während der Programmabarbeitung in die Robotersteuerung zu laden und abzufahren. Das Softwarepaket besteht im Prinzip aus vier Teilen:

1. Plugin für das Einlesen und Laden der Kommandos aus der CAD / CAM Datei
2. Eine HMI zur Anzeige verschiedener Parameter
3. KRL-Datei zur Interaktion mit dem Plugin und zum Aufruf der Bewegungs- und Technologieroutinen
4. KRL-Dateien mit Technologieroutinen

### 2.1 Merkmale

- Speicheroptimiertes Laden einer CAD / CAM Datei (\*.src oder \*.txt) in die Robotersteuerung mit mehr als 3 Mio. Punkten
- Bewegungsarten PTP, LIN, CIRC, Joint, SPTP, SLIN, SCIRC
- Angabe von externen Achsen E1-E6 in der CAD / CAM Datei wird unterstützt
- Zeitoptimiertes kontinuierliches Laden und Abfahren der Bewegungspunkte im KRL-Programm (50 Punkte < 500ms)
- Aus dem Hauptmenü und aus dem Bearbeitungsprogramm aufrufbare HMI zur Interaktion mit dem Anlagenbediener
- frei parametrierbare Geschwindigkeits-Parameter (zur Laufzeit änderbar)
- HMI mit Restzeitabschätzung
- Mehrsprachigkeit der HMI (Auslieferung Deutsch und Englisch, vom Anwender erweiterbar)
- automatisches Setup zur Installation und Deinstallation
- vollständige Wiederinstallation bei KSS Update
- Lizenzmechanismus zum Betrieb der Software auf ausgewählten Robotern (Dongle und Lizenzdatei)
- Lauffähig unter KSS 8.2 / 8.3 / 8.5 / 8.6 (KRC4) und KSS 5.5 / 5.6 (KRC2)
- Ausführbar in den Betriebsarten T1, T2, AUT, EXT
- Extern Schnittstelle über EA-Interface
- Bereitstellung als KOP zur Installation über WorkVisual (ab KSS 8.3.23)

### 2.2 Lieferumfang

Die Lieferung erfolgt als Technologie-Paket zur einfachen Installation am Roboter. Darin sind alle zur Installation und Betrieb notwendigen Komponenten enthalten.



## 2.3 Voraussetzungen zum Betrieb der Software

### Hardware

- KUKA KRC4 Roboter
- KUKA KRC2 Roboter

### Software

- KUKA KSS 8.2 / 8.3 / 8.5 / 8.6 / 8.7 (KRC4) oder KSS 5.5 / 5.6 (KRC2 ed05)
- Runtime-Lizenz

### 3 Sicherheit

Die im vorliegenden Dokument beschriebene Software dient zum Nachladen von extern erzeugten CAD / CAM Dateien in KUKA Industrieroboter der Generation KRC2 und KRC4. Sie ist nach dem Stand der Technik entwickelt.

Die Software darf nur bestimmungsgemäß, sicherheits- und gefahrenbewusst verwendet werden. Die Benutzung muss unter Beachtung dieses Dokuments und den Lizenzvereinbarungen erfolgen.

Unbefugte Verwendung kann zu Schäden am Roboter, der Umwelt und der Gesundheit von Personen führen.

## 4 Installation, Deinstallation, Update

Im Folgenden wird die Installation auf der KRC4 und der KRC2 beschrieben.

Die Installation auf der KRC4 erfolgt als KOP, d.h. das Optionspaket kann sowohl über WorkVisual als auch direkt auf der Robotersteuerung installiert werden.

Die Installation auf der KRC2 erfolgt direkt auf der Robotersteuerung.

### 4.1 Systemvoraussetzungen für die Ausführung

#### Mindestanforderungen Hardware

- Installation auf der KRC4: KUKA System Software 8.3.23
- Installation auf der KRC2: KUKA System Software  $\geq 5.5$
- Bei Installation über WorkVisual: WorkVisual 5.x oder höher

Soll die Technologie auf KRC4 Robotern mit KSS Version älter als 8.3.23 installiert werden, ist diese Version bei uns erhältlich. Sprechen Sie uns dazu an.



Falls auf dem Roboter KUKA.CPC verwendet wird, wird zur Installation des Plugin ein Softwarezertifikat benötigt. Bitte halten Sie in diesem Fall, vor dem Kauf der Software, Rücksprache mit unserem Kundenservice (Email an [info@orangeapps.de](mailto:info@orangeapps.de))

## 4.2 Installation auf KRC4

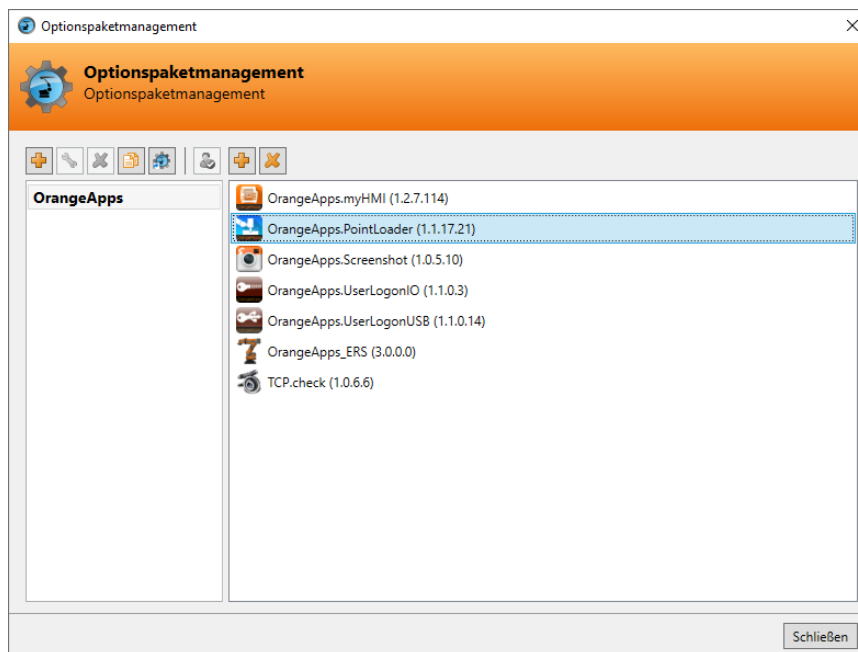


Ältere Versionen als 1.1.17 müssen vor der Installation des KOP deinstalliert werden.

### 4.2.1 Installation über Work Visual

#### 4.2.1.1 PointLoader installieren oder updaten

Die Installation des KOP erfolgt wie ein normales KUKA Optionspaket und muss dazu über das Optionspaketmanagement in WoV installiert werden. Es steht dann als Katalogelement zur Verfügung.



**Abb. 4-1: Optionspaketmanagement**

In WoV wird dann das Optionspaket dem Projekt hinzugefügt und beim Übertragen des Projekts automatisch auf der Robotersteuerung installiert.

Bei einem Update muss die vorherige Version des Optionspakets in WoV zuerst deinstalliert werden. Vor einem Update sollten alle zugehörigen Daten archiviert werden.

### Überblick Schritte Installation über WoV

- Optionspaket in WoV als Katalogelement installieren
- Projekt von Roboter ziehen
- Option einfügen
- Am Roboter als Experte anmelden und Projekt übertragen

### Voraussetzung

- Mindestens Benutzergruppe Experte

- Betriebsart T1 oder T2
- Es ist kein Programm ausgewählt.
- Netzwerkverbindung zur Robotersteuerung
- Optionspaket liegt als KOP-Datei vor.

### Vorgehensweise

1. **Nur bei einem Update:** Die vorherige Version des Optionspakets PointLoader in WorkVisual deinstallieren.
2. Das Optionspaket PointLoader in WorkVisual installieren.
3. Das Projekt von der Robotersteuerung laden.
4. Das Optionspaket PointLoader in das Projekt einfügen.
5. Das Projekt von WorkVisual auf die Robotersteuerung übertragen und aktivieren.
6. Auf der smartHMI wird die Sicherheitsabfrage **Wollen Sie die Aktivierung des Projektes [...] zulassen?** angezeigt. Bei der Aktivierung wird das aktive Projekt überschrieben. Wenn kein relevantes Projekt überschrieben wird: Die Abfrage mit **Ja** bestätigen.
7. Auf der smartHMI wird eine Übersicht mit den Änderungen und einer Sicherheitsabfrage angezeigt. Diese mit **Ja** beantworten. Das Optionspaket wird installiert und die Robotersteuerung führt einen Neustart durch.



Informationen zu Abläufen in WorkVisual sind in der Dokumentation zu WorkVisual zu finden..

### LOG-Datei

Es wird eine LOG-Datei unter C:\KRC\ROBOTER\LOG erstellt.

### Eintrag im Hauptmenü

1. PointLoader → HMI halbseitig
2. PointLoader → HMI ganzseitig

### Eintrag im Infofenster

Nach erfolgreicher Installation wird unter **Hilfe → Info → Optionen** der Eintrag „OrangeApps.PointLoader“ angezeigt.

### Veränderte Robotersystemdateien

-

#### 4.2.1.2 PointLoader deinstallieren

Vor einer Deinstallation sollten alle zugehörigen Daten archiviert werden.

### Überblick Schritte Deinstallation über WoV

- Projekt von Roboter ziehen
- Option entfernen
- Am Roboter als Experte anmelden und Projekt übertragen

**Voraussetzung**

- Mindestens Benutzergruppe Experte
- Betriebsart T1 oder T2
- Es ist kein Programm angewählt
- Netzwerkverbindung zur Robotersteuerung
- Optionspaket liegt als KOP-Datei vor.

**Vorgehensweise**

1. Das Projekt von der Robotersteuerung laden.
2. Das Optionspaket PointLoader in das Projekt einfügen.
3. Das Projekt von WorkVisual auf die Robotersteuerung übertragen und aktivieren.
4. Auf der smarHMI wird die Sicherheitsabfrage **Wollen Sie die Aktivierung des Projektes [...] zulassen?** angezeigt. Bei der Aktivierung wird das aktive Projekt überschrieben. Wenn kein relevantes Projekt überschrieben wird: Die Abfrage mit **Ja** bestätigen.
5. Auf der smarHMI wird eine Übersicht mit den Änderungen und einer Sicherheitsabfrage angezeigt. Diese mit Ja beantworten. Das Optionspaket wird deinstalliert und die Robotersteuerung führt einen Neustart durch.



Informationen zu Abläufen in WorkVisual sind in der Dokumentation zu WorkVisual zu finden..

**LOG-Datei**

Es wird eine LOG-Datei unter C:\KRC\ROBOTER\LOG erstellt.

**4.2.2 Installation über smarHMI****4.2.2.1 PointLoader installieren oder updaten****Voraussetzung**

- Mindestens Benutzergruppe Experte
- Betriebsart T1 oder T2
- Kein Programm angewählt
- USB-Stick mit dem Optionspaket (KOP-Datei)
- KSS 8.3 oder höher

**Vorgehensweise**

Die Installation erfolgt über **Inbetriebnahme → Zusatzsoftware** im Hauptmenü.

1. Kopieren sie die KOP-Datei entweder auf einen USB-Stick oder direkt auf ein Laufwerk des Zielsystems (z.B. d:\).

2. Bei der Installation von einem USB-Stick, schließen sie diesen an den Steuerungs-PC oder das smartPad an.
3. Wählen Sie im Hauptmenü unter **Inbetriebnahme → Zusatzsoftware** aus.
4. Klicken Sie auf die Schaltfläche **Neue Software**.
5. Sie erhalten eine Liste für die Installation zur Verfügung stehender Software. Sollte in der Liste kein Eintrag mit **OrangeApps.PointLoader** aufgeführt sein, klicken Sie auf **Aktualisieren**. Wird nun der Eintrag angezeigt, machen Sie weiter mit Schritt 8.
6. Sollte der Eintrag nicht angezeigt werden, muss das Laufwerk von dem installiert werden soll, erst konfiguriert werden. Wählen Sie dazu **Konfiguration**. In einem neuen Fenster haben Sie nun die Möglichkeit den Pfad auswählen unter dem der die Option **OrangeApps.PointLoader** zu finden ist.
7. Markieren Sie im Bereich **Installationspfade für Optionen** eine leere Zelle und wählen Sie **Pfadauswahl**. Die vorhandenen Laufwerke werden angezeigt. Markieren Sie das Laufwerk an dem die Option **OrangeApps.PointLoader** zur Verfügung steht und speichern Sie Ihre Auswahl mit **Speichern**. Das Fenster schließt sich wieder. In der Liste sollte nun ein Eintrag **OrangeApps.PointLoader** erscheinen. Ist dies nicht der Fall, drücken Sie auf **Aktualisieren** und/oder wiederholen Sie die Schritte 7 und 8.
8. Markieren Sie den Eintrag **OrangeApps.PointLoader** und drücken Sie auf **Installieren**. Bestätigen Sie den Installationshinweis mit **OK**.
9. Auf der smartHMI wird die Sicherheitsabfrage **Wollen Sie die Aktivierung des Projektes [...] zulassen?** angezeigt. Bei der Aktivierung wird das aktive Projekt überschrieben. Wenn kein relevantes Projekt überschrieben wird: Die Abfrage mit **Ja** bestätigen.
10. Auf der smartHMI wird eine Übersicht mit den Änderungen und einer Sicherheitsabfrage angezeigt. Diese mit **Ja** beantworten. Das Optionspaket wird installiert und die Robotersteuerung führt einen Neustart durch.
11. Ziehen Sie gegebenenfalls den USB-Stick ab.

#### LOG-Datei

Es wird eine LOG-Datei unter C:\KRC\ROBOTER\LOG erstellt.

#### Eintrag im Hauptmenü

1. PointLoader → HMI halbseitig
2. PointLoader → HMI ganzseitig

#### Eintrag im Infofenster

Nach erfolgreicher Installation wird unter **Hilfe → Info → Optionen** der Eintrag „OrangeApps.PointLoader“ angezeigt.

#### Veränderte Robotersystemdateien

-

### 4.2.2.2 PointLoader deinstallieren

#### Voraussetzung

- Mindestens Benutzergruppe Experte
- Betriebsart T1 oder T2
- Kein Programm angewählt

### Vorgehensweise

Die Deinstallation erfolgt über **Inbetriebnahme → Zusatzsoftware** im Hauptmenü.

1. Wählen Sie im Hauptmenü unter **Inbetriebnahme → Zusatzsoftware** aus.
2. Setzen Sie ein Häkchen bei **OrangeApps.PointLoader** und drücken Sie **Deinstallieren**.
3. Auf der smartHMI wird die Sicherheitsabfrage **Wollen Sie die Aktivierung des Projektes [...] zulassen?** angezeigt. Bei der Aktivierung wird das aktive Projekt überschrieben. Wenn kein relevantes Projekt überschrieben wird: Die Abfrage mit **Ja** bestätigen.
4. Auf der smartHMI wird eine Übersicht mit den Änderungen und einer Sicherheitsabfrage angezeigt. Diese mit **Ja** beantworten. Das Optionspaket wird deinstalliert und die Robotersteuerung führt einen Neustart durch.

### LOG-Datei

Es wird eine LOG-Datei unter C:\KRC\ROBOTER\LOG erstellt.

### 4.2.3 Installierte Dateien

Zum Betrieb der Software werden folgende Dateien installiert:

Ordner	Dateien	Funktion
C:\KRC\TP\OrangeApps.PointLoader\SmartHMI	SmartHMI.exe.Pointloader.config Pointloader.dll	Plugin
C:\KRC\TP\OrangeApps.PointLoader\DATA	Pointloader.kxr PointloaderUser.kxr	Sprachdatenbank für Plugin Sprachdatenbank für User-Parameter
C:\KRC\ROBOTER\KRC\R1\TP\PointLoader	CadCommands (src und dat) PointLoaderMain (src und dat) PointLoaderData.dat	KRL-Bewegungsmodul
C:\KRC\ROBOTER\KRC\R1\TP\PointLoader	PointloaderUser (src und dat)	"User-Modul" Interface für Anwenderparameter und Aktionen
C:\KRC\ROBOTER\KRC\R1\TP\PointLoader	PointloaderSub (src und dat)	"Submit-Modul" Extern-Interface zum Starten des Programms über die EA-Schnittstelle



C:\KRC\ROBOTER\KRC\R1\Program	RunPointLoader (src und dat)	Anwenderprogramm zum Start der Abarbeitung
D:\	Example.src	CAD/CAM Datei mit Beispielen der verfügbaren Kommandos
D:\	PL_ExtFileList.txt	Beispiel zum Anwählen eines Programms über die Extern-Schnittstelle

## 4.3 Installation auf KRC2

### 4.3.1 PointLoader installieren oder auf neue Version updaten

#### Voraussetzung

- Mindestens Benutzergruppe Experte
- Betriebsart T1 oder T2
- Es ist kein Programm angewählt.
- Optionspaket liegt als zip-Datei vor.

#### Vorgehensweise

Die Installation erfolgt über **Inbetriebnahme→Zusatzsoftware installieren** im Hauptmenü.

1. Entpacken Sie die .zip Datei
2. Kopieren sie den erhaltenen Installationsordner **OrangeApps.PointLoader** mit den enthaltenen Dateien entweder auf einen USB-Stick oder direkt auf ein Laufwerk des Zielsystems (z.B. d:\).
3. Falls Sie bereits im Besitz einer gültigen Lizenzdatei sind, kopieren Sie diese zu den Dateien im Installationsordner. Die Lizenzdatei wird beim Setup automatisch erkannt und installiert. Alternativ haben Sie die Möglichkeit die Lizenzdatei nach erfolgter Installation manuell zu installieren.
4. Bei der Installation von einem USB-Stick, schließen sie diesen an den Steuerungs-PC an.
5. Wählen Sie im Hauptmenü unter Inbetriebnahme → Zusatzsoftware installieren aus.
6. Klicken Sie auf die Schaltfläche **Neue SW**.
7. Sie erhalten eine Liste für die Installation zur Verfügung stehender Software. Sollte in der Liste kein Eintrag mit **OrangeApps.PointLoader** aufgeführt sein, klicken Sie auf **Aktualisieren**. Wird nun der Eintrag angezeigt, machen Sie weiter mit Schritt 10.
8. Sollte der Eintrag nicht angezeigt werden, muss das Laufwerk von dem installiert werden soll, erst konfiguriert werden. Wählen Sie dazu **Konfig**. In einem neuen Fenster

haben Sie nun die Möglichkeit den Pfad auswählen unter dem der Ordner **OrangeApps.PointLoader** zu finden ist.

9. Markieren Sie im Bereich **InstallTech – Installationspfade konfigurieren** eine leere Zelle und wählen Sie **Pfadauswahl**. Die vorhandenen Laufwerke werden angezeigt. Markieren Sie das Laufwerk an dem der Ordner **OrangeApps.PointLoader** zur Verfügung steht und speichern Sie Ihre Auswahl mit **Übernehmen**. Das Fenster schließt sich wieder. In der Liste sollte nun ein Eintrag **OrangeApps.PointLoader** erscheinen. Ist dies nicht der Fall, drücken Sie auf **Aktualisieren** und/oder wiederholen Sie die Schritte 7 und 8. Schließen Sie das Fenster mit **Übernehmen**.
10. Markieren Sie in der Liste **InstallTech - Auswahl** den Eintrag **OrangeApps.PointLoader** und drücken Sie auf **Installieren**. Bestätigen Sie die Sicherheitsabfrage mit **Ja**.
11. Lesen Sie die Lizenzbestimmungen aufmerksam durch. Erklären Sie ihr Einverständnis mit den Lizenzbedingungen durch Anklicken von **Akzeptieren** und setzen sie die Installation mit **Weiter** fort. Sind Sie mit den Lizenzbestimmungen nicht einverstanden, brechen Sie die Installation mit **Abbrechen** ab. **Verwenden Sie zur Bedienung die Software-Funktionstasten unten am KCP (3.Taste=Akzeptieren, 4.Taste=Weiter, 5.Taste=Abbrechen)**
12. Die eigentliche Installation wird vorbereitet. Um die endgültige Installation auszuführen muss der Steuerungs-PC neu gestartet werden. Dies kann sofort durch Anklicken von **Steuerungs-PC jetzt neu starten** oder später durch Anklicken von **Später** erfolgen.
13. Wenn Sie **Später** wählen, wird das Fenster geschlossen und Sie müssen zur endgültigen Installation mit Schritt 14 fortfahren. Falls Sie **Steuerungs-PC jetzt neu starten** wählen, wird das Fenster geschlossen und der Steuerungs-PC automatisch neu gestartet. Schritt 15. wird ausgeführt.
14. Führen Sie unter **Herunterfahren** im Hauptmenü einen Neustart des Steuerungs-PC durch.
15. Beim erneuten Hochlauf der Steuerung wird die Software **PointLoader** auf dem Rechner installiert.
16. Ziehen Sie gegebenenfalls den USB-Stick ab.

#### Eintrag im Hauptmenü

Anzeige → PointLoader

#### Eintrag im Infofenster

Nach erfolgreicher Installation wird unter **Hilfe → Info → Optionen** der Eintrag „OrangeApps.PointLoader“ angezeigt.

#### Veränderte Robotersystemdateien

-

### 4.3.2 PointLoader deinstallieren

#### Voraussetzung

- Benutzergruppe Experte

#### Vorgehensweise

1. Wählen Sie im Hauptmenü unter **Inbetriebnahme → Zusatzsoftware** aus.
2. Den Eintrag **OrangeApps.PointLoader** markieren und auf **Deinstallieren** drücken. Die Sicherheitsabfrage mit **Ja** beantworten. Die Deinstallation wird vorbereitet. Nach

Abschluss der Vorbereitungsarbeiten erscheint ein Hinweisfenster. Um die endgültige Installation auszuführen muss der Steuerungs-PC neu gestartet werden. Dies kann sofort durch Anklicken von **Steuerungs-PC jetzt neu starten** oder später durch Anklicken von **Später** erfolgen.

3. Wenn Sie **Später** wählen, wird das Fenster geschlossen und Sie müssen zur endgültigen Deinstallation mit Schritt 4 fortfahren. Falls Sie **Steuerungs-PC jetzt neu starten** wählen, wird das Fenster geschlossen und der Steuerungs-PC automatisch neu gestartet. Schritt 5. wird ausgeführt.
4. Führen Sie unter **Herunterfahren** im Hauptmenü einen Neustart des Steuerungs-PC durch.
5. Beim erneuten Hochlauf der Steuerung wird die Software **PointLoader** auf dem Rechner vollständig deinstalliert.

### 4.3.3 Installierte Dateien

Zum Betrieb der Software werden folgende Dateien installiert:

Ordner	Dateien	Funktion
C:\KRC\SmartHMI	SmartHMI.exe.Pointloader.config Pointloader.dll	Plugin
C:\KRC\DATA	Pointloader.kxr PointloaderUser.kxr	Sprachdatenbank für Plugin Sprachdatenbank für User-Parameter
C:\KRC\ROBOTER\KRC\R1\TP\PointLoader	CadCommands (src und dat) PointLoaderMain (src und dat) PointLoaderData.dat	KRL-Bewegungsmodul
C:\KRC\ROBOTER\KRC\R1\TP\PointLoader	PointloaderUser (src und dat)	"User-Modul" Interface für Anwenderparameter und Aktionen
C:\KRC\ROBOTER\KRC\R1\TP\PointLoader	PointloaderSub (src und dat)	"Submit-Modul" Extern-Interface zum Starten des Programms über die EA-Schnittstelle
C:\KRC\ROBOTER\KRC\R1\Program	RunPointLoader (src und dat)	Anwenderprogramm zum Start der Abarbeitung
D:\	Example.src	CAD/CAM Datei mit Beispielen der verfügbaren Kommandos

D:\	PL_ExtFileList.txt	Beispiel zum Anwählen eines Programms über die Extern-Schnittstelle
-----	--------------------	--

#### 4.4 KSS Systems Update

Das Technologiepaket bleibt bei einem KSS Systemupdate vollständig erhalten.

## 5 Lizenzierung

Um Pointloader nutzen zu können, muss entweder eine Donglelizenz genutzt oder für jede Roboter-Seriennummer eine Lizenz-Datei erstellt werden.

Zum Test der Software sind Testlizenzen unter [www.orangeapps.de](http://www.orangeapps.de) verfügbar.

### Merkmale

Der Lizenzmechanismus enthält eine zeitbegrenzte Notlaufeigenschaft für den Fall eines Robotertausches. Innerhalb von 14 Tagen muss zur weiteren Nutzung der Software eine neue Lizenz-Datei erstellt werden.

### 5.1 Lizenz-Datei verwenden

Die Lizenzdatei ist an die Roboter-Seriennummer gebunden. Diese steht auf dem Typenschild auf der Achse 1 auf dem Roboter oder im Menü unter **Hilfe → Info → Roboter → Seriennummer**.

#### 5.1.1 Vor der Installation von Pointloader

Steht bereits vor der Installation eine Lizenzdatei zur Verfügung, kann Sie diese dem Setup beigelegt werden. Die Lizenz wird dann automatisch installiert.

#### 5.1.2 Nach der Installation von Pointloader

Steht die Lizenzdatei erst nach der Installation zur Verfügung, wie folgt vorgehen:

Die Lizenz-Datei auf Laufwerk D:\ kopieren oder auf einen USB und diesen an der Robotersteuerung anschließen. Beim erstmaligen Laden eines CAD/CAM Programms wird die Lizenzdatei automatisch installiert. Der USB-Stick kann dann abgezogen werden.



### 5.2 Dongle-Lizenz verwenden

Stecken Sie den erhaltenen USB-Dongle am Roboterschrank an. Beim Verwenden der Software wird automatisch die Dongle-Lizenz verwendet.

## 6 Quickstart

Das Program „RunPointLoader“ ist das Anwenderprogramm. Dieses Programm lädt weitere Module um die CAD/CAM Datei zu laden und abzuarbeiten.

### Vorgehensweise KRC4:

- CAD / CAM Datei entsprechend den verfügbaren Kommandos erstellen und auf ein vom Roboter erreichbares Laufwerk kopieren.
  - Die HMI ( Hauptmenü “PointLoader → halb- oder ganzseitig”)
  - Mit der Schaltfläche  den Datei-Auswahl-Dialog öffnen um die CAD/ CAM Datei auszuwählen
  - Mit der Schaltfläche  die ausgewählte CAD/ CAM Datei laden.
- ➔ Nach erfolgreichem Laden wird automatisch das Anwenderprogramm „RunPointLoader“ angewählt
- Die Betriebsart auswählen und den Ablauf starten

### Vorgehensweise KRC2:

- CAD / CAM Datei entsprechend den verfügbaren Kommandos erstellen und auf ein vom Roboter erreichbares Laufwerk kopieren.
  - Die HMI öffnen (Menü “Anzeige → PointLoader)
  - Mit der Schaltfläche „Datei öffnen“ den Datei-Auswahl-Dialog öffnen um die CAD/ CAM Datei auszuwählen
  - Mit der Schaltfläche „Datei laden“ die CAD/CAM Datei einlesen
- ➔ Das Anwenderprogramm „RunPointLoader“ wird automatisch angewählt falls das Einlesen fehlerfrei war
- Die Betriebsart auswählen und den Ablauf starten



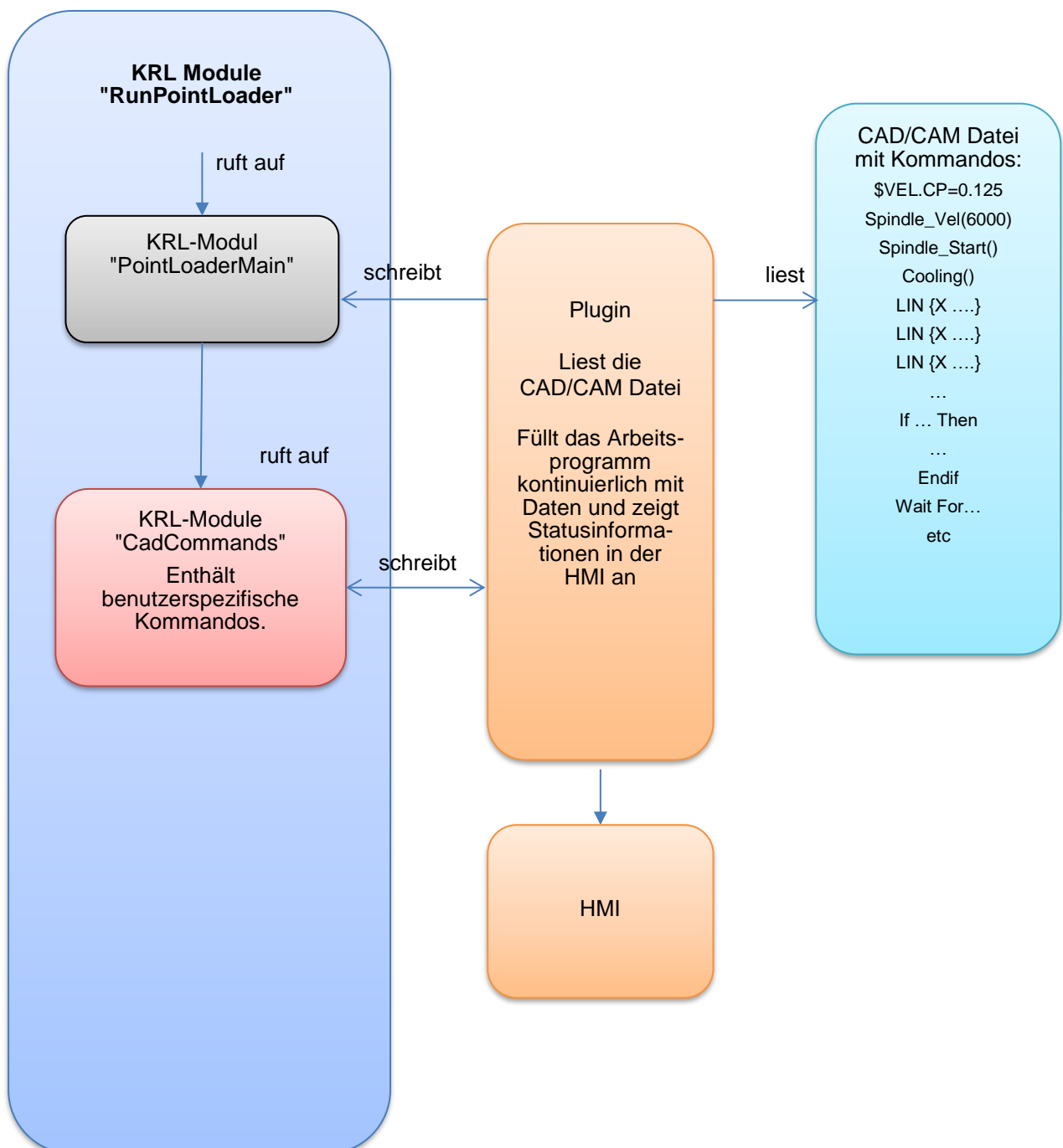
Nach jedem Laden einer CAD/CAM Datei werden alle nicht ausführbaren Kommandos in die Datei D:\PLSkippedLines.txt geschrieben.

## 7 Funktionsweise

### 7.1 Übersicht

Die Software besteht aus KRL-Modulen und einem Plugin (dll) welche miteinander interagieren. Die Bewegungen und Befehle erfolgen im KRL-Modul welches vom Plugin kontinuierlich mit Kommandos gefüllt wird. Die Kommandos werden vom Plugin vor Beginn der Bewegungen zeilenweise aus einer CAD / CAM Datei eingelesen und in einer internen Liste gespeichert. Nicht unterstützte Kommandos werden übersprungen.

#### Schematische Darstellung



Die Auswahl und das Laden der CAD/CAM Datei erfolgt über die Schaltflächen der HMI. Nach erfolgreichem Laden wird automatisch das KRL-Modul „RunPointLoader“ angewählt. Von dort kann der Ablauf des Bearbeitungsprogramms vom Bediener gestartet werden. Damit die Schaltflächen auf der HMI aktiv sind, darf kein Programm im Roboter angewählt sein.

## 7.2 KRL Modul “RunPointLoader”

Dies ist das Anwenderprogramm. Von dort wird das Modul “PointLoaderMain” aufgerufen.

## 7.3 KRL-Modul "PointloaderMain"

Dieses Modul ist das eigentliche Arbeitsprogram. Es wird kontinuierlich vom Plugin mit Daten gefüllt.

## 7.4 KRL-Modul "CadCommands"

Alle „Nicht-Bewegungs“ Kommandos der CAD/CAM Datei werden vom Plugin beim Laden der Cad/CAM Datei in die Datei CadCommands.src geschrieben. Lokale Deklarationen werden in die Datei CadCommands.dat geschrieben. Damit dies funktioniert sind in beiden Dateien Marker eingefügt. Diese dürfen nicht entfernt oder modifiziert werden.



Sind aufgerufene Funktionen oder Variablen nicht verfügbar oder falsch genutzt, kommt es zu Kompilierungsfehlern in dieser Datei.

Die Marker in der Datei dürfen nicht modifiziert oder entfernt werden.

## 7.5 CAD / CAM Datei

Die komplette CAD/CAM Datei wird vom Plugin sequentiell eingelesen. Die ermittelten Kommandos und Parameter wie Bewegungsart, Punktkoordinaten, Geschwindigkeit etc. werden dem KRL-Modul "PointloaderMain" über zwei Arrays kontinuierlich zur Verfügung gestellt.

Die CAD / CAM Datei muss eine festgelegte Struktur aufweisen und kann neben den Bewegungen verschiedene Kommandos beinhalten

### 7.5.1 Dateiname

Der Dateiname ist beliebig wählbar. Die Dateierweiterung muss \*.src sein. Auf die KRL-spezifischen Angaben im Header kann verzichtet werden.

### 7.5.2 Speicherort

Die Datei kann sich direkt auf dem Roboter oder auf einem Netzlaufwerk befinden.



### 7.5.3 Verfügbare Kommandos

Bis auf sehr wenige Ausnahmen können in der CAD(CAM Datei alle bekannten KRL-Funktionen und Variablen verwendet werden. Alle Kommandos oder Befehle werden Zeile für Zeile vom Plugin interpretiert, gespeichert und während des Programmablaufs kontinuierlich in das Arbeitsprogramm geschrieben. Kommentarzeilen und nicht unterstützte Kommandos und Zeilen werden nicht eingelesen und stehen somit dem Arbeitsprogramm nicht zur Verfügung.

Nicht-Bewegungs-Kommandos wie z.B. benutzerspezifische Anweisungen oder Programmaufrufe werden beim Einlesen automatisch in die Datei CadCommands.src eingetragen und später an richtiger Stelle ausgerufen.

Alle nicht eingelesenen Zeilen werden in der Datei „D:\KRC\Roboter\Log\PLSkippedLines.txt“ gespeichert.

Die Anzahl nicht gespeicherter Kommandos wird in der KRL Variable „PLSkippedLines“ gespeichert.

#### 7.5.3.1 Kommandos für Bewegungen

Es stehen folgende Kommandos zur Verfügung:

- PTP \$POS\_ACT
- PTP xHOME
- PTP {X ...,Y .....,C ...,E1.....E6} C\_DIS
- PTP {A1 ...,A2 .....,A6 ...,E1.....E6} C\_DIS
- LIN {X ...,Y .....,C ...,E1.....E6} C\_DIS
- CIRC {X ...,Y .....,C ...,E1.....E6},{X ...,Y .....,C ...,E1.....E6} C\_DIS
- SPTP {X ...,Y .....,C ...,E1.....E6} C\_DIS
- SLIN {X ...,Y .....,C ...,E1.....E6} C\_DIS
- SCIRC {X ...,Y .....,C ...,E1.....E6},{X ...,Y .....,C ...,E1.....E6} C\_DIS

Die Angabe der externen Achsen, Status und Turn und des Überschleifparameters (C\_DIS,C\_PTP, C\_ORI,C\_VEL) ist optional.



Bei allen bewegungsbefehlen müssen mindestens die Komponente X,Y,Z,A,B,C bzw. A1,A2,A3,A4,A5,A6 angegeben werden. Die restlichen Komponenten sind optional.

#### 7.5.3.2 Überschleifparameter

Es können die Überschleifparameter C\_DIS,C\_VEL,C\_PTP und C\_ORI verwendet werden. Pro Befehl kann nur ein Überschleifparameter angegeben werden.

#### 7.5.3.3 Nicht unterstützte Kommandos

Nicht unterstützte Kommandos sind:

- Goto

Wird dieses Schlüsselwort gefunden, wird das Laden der CAD/CAM Datei abgebrochen.

#### 7.5.3.4 Nicht unterstützte Schlüsselwörter und Zeichen

Zeilen die mit bestimmten Schlüsselwörtern beginnen werden ignoriert (übersprungen):

- DEF
- DEFFCT
- RETURN
- ;
- &
- END
- ENDFCT

#### 7.5.3.5 Unterprogramme

In der CAD/CAM Datei dürfen keine lokalen oder globalen Unterprogramme definiert sein.

## 8 Bedienung

### 8.1 Start eines Bearbeitungsprogramms

Zuerst wird über das Hauptmenü die HMI geöffnet. In der HMI wird über den Datei-Auswahl-Dialog eine CAD/CAM Datei selektiert. Der Pfad zu dieser Datei wird in einer KRL-Variable gespeichert und in der HMI angezeigt. Nun kann über die „Laden“ Schaltfläche in der HMI das Einlesen der CAD/CAM Datei gestartet werden. Damit die Schaltflächen in der HMI aktiv sind, darf kein Programm angewählt sein. Nach erfolgreichem Laden einer Datei wird das Haupt-Programm „RunPointLoader“ automatisch angewählt. Dieses kann nun in allen Betriebsarten gestartet werden. Es läuft solange, bis alle Kommandos der CAD/CAM Datei abgearbeitet sind.

Nach Anfahren der Homeposition wird über den Funktionsaufruf „PointLoaderMain(*int TOOL*,*int BASE*)“ das eigentliche Bearbeitungsprogramm gestartet. Die Angabe einer Nummer für Tool und Base ist optional, wenn in der CAD/CAM Datei ein Tool und ein Base angegeben wird.



Die Angabe von Tool und Base ist nur notwendig falls in der CAD/CAM Datei keine Tool- und Basedaten gesetzt werden.

## 9 HMI

Die HMI dient zum Öffnen und Laden des Zielprogramms und zur Darstellung verschiedener Roboterparameter. Zusätzlich wird der Fortschritt des aktuellen Bearbeitungsprogramms angezeigt.

In der HMI kann mittels einem Datei-Auswahl-Dialog die zu öffnende CAD/CAM Datei ausgewählt werden.

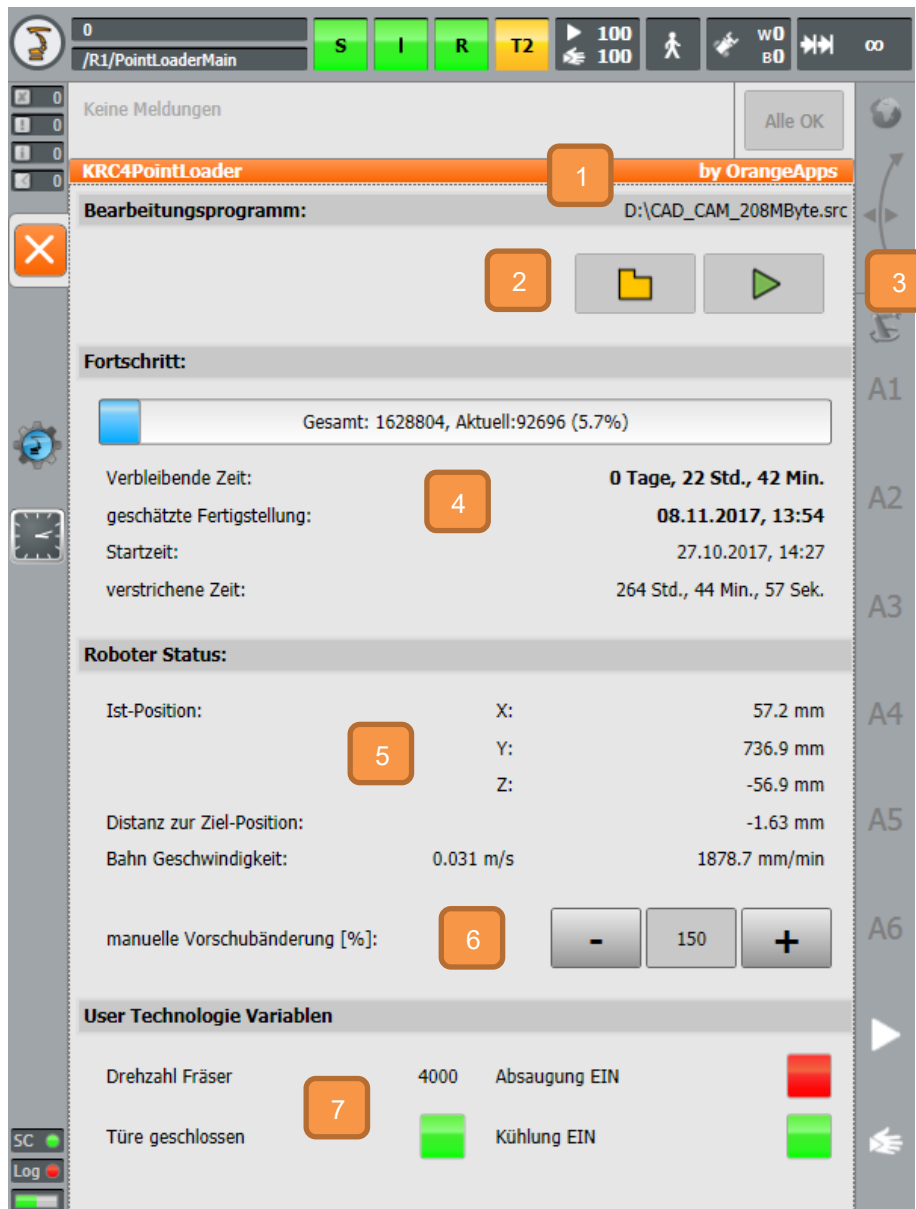
### 9.1 HMI KRC4

Die HMI kann aus dem Hauptmenü unter dem Eintrag "PointLoader" als halb- oder ganzseitiges Fenster geöffnet werden oder automatisch durch den Aufruf zum Laden der CAD/CAM Datei

#### Aufruf der HMI im Menü

Datei	▶	HMI - halbseitig
Konfiguration	▶	HMI - ganzseitig
Anzeige	▶	
Diagnose	▶	
Inbetriebnahme	▶	
Herunterfahren		
Hilfe	▶	
PointLoader	▶	

## HMI



1	Name und Pfad zur aktuellen CAD/CAM Datei
2	Schaltfläche <b>Ordner</b> zum Öffnen des Datei-Öffnen-Dialog. Nur aktiv falls kein Programm läuft.
3	Schaltfläche <b>Start</b> um selektierte CAD/CAM Datei in den Arbeitsspeicher einzulesen. Nur aktiv falls kein Programm läuft.
4	<p>Der Fortschrittsbalken zeigt die Anzahl an Kommandos der CAD/CAM Datei und die Nummer des aktuellen Kommandos. Während des Ladens einer CAD/CAM Datei wird der Ladefortschritt angezeigt.</p> <p>Weitere Anzeigen:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Startzeit</li> <li>Verstrichene Zeit seit dem Start</li> </ul>

	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Verbleibende Zeit und daraus resultierende Zeit der Fertigstellung</li> </ul>
5	<p>Anzeige von:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Aktuelle Ist Position des TCP</li> <li>• Distanz zum nächsten Zielpunkt</li> <li>• Bahngeschwindigkeit des TCP in m/s und mm/min (bei PTP Punkten wird die Bahngeschwindigkeit 0)</li> </ul>
6	<p>Die aktuell eingestellte Vorschubgeschwindigkeit kann mit der Plus-Minus Taste im Bereich 50....150% verändert werden. Die Übernahme des Wertes erfolgt nach Erreichen des nächsten Punktes.</p>
7	<p>Wert der Variablen HMIUserVarBool1, HMIUserVarBool2, HMIUserVarBool3, HMIUserVarReal1</p> <p>Bei boolschen Variablen:</p> <p>rot = die Variable hat den Wert FALSE</p> <p>grün = Die Variable hat den Wert TRUE</p> <p>Die Beschriftung der Variablen kann in der Datei PointLoaderUser.kxr im Verzeichnis C:\KRC\DATA angepasst werden. Nach einer Anpassung ist ein Neustart des Systems erforderlich.</p>

### 9.1.1 CAD/CAM Datei auswählen

Nach dem Klick auf das Ordnersymbol öffnet sich der Dateiauswahl-Dialog. Dort kann die zu ladende CAD/CAM-Datei ausgewählt werden. Über die KRL-Variablen „DefaultPath“ im Modul „PointLoaderData.dat“ kann ein Pfad voreingestellt werden. Im Auslieferungszustand ist Laufwerk D: voreingestellt. Um keinen Pfad voreinzustellen und alle vom Roboter erreichbaren Laufwerke anzuzeigen kann die Zeile

DefaultPath[]="D:\“ entweder auskommentiert werden oder auf

DefaultPath[]="" gesetzt werden. Beachten Sie dabei das Leerzeichen zwischen den Anführungszeichen. Andernfalls kommt es zu einem Kompilierungsfehler.

### 9.1.2 Datei laden und Abarbeitung starten

Mit Betätigung der Schaltfläche „Start“ startet das Einlesen der CAD/CAM Datei. Nach fehlerfreiem Einlesen wird automatisch das KRL-Programm „RunPointLoader“ gestartet. Dieses Programm kann in allen Betriebsarten (T1,T2,AUT und EXT) gestartet werden. Der Ablauf dieses Programms startet wiederum die komplette Abarbeitung der eingelesenen CAD/CAM Datei. Solange die CAD/CAM Datei geladen ist kann das Programm „RunPointLoader“ auch nach dem Rücksetzen immer wieder angestartet werden.

### 9.1.3 User Technologie Variablen

Die vier Technologievariablen können in jedem beliebigen KRL-Modul verwendet werden und deren Werte werden auf der HMI dargestellt.

#### Beschreibung

Element	Typ
HMIUserVarReal1	Real
HMIUserVarBool1	bool
HMIUserVarBool2	bool
HMIUserVarBool3	bool

Die Variablen sind definiert in C:\KRC\Roboter\R1\TP\PointLoader\PointLoaderUser.dat

#### 9.1.3.1 Beschriftung der Variablen in der HMI

Die Beschriftung dieser Variablen in der HMI ist mehrsprachig. Beim Ändern der Sprache der HMI wird der Text der Variablen in die tatsächliche Sprache des HMI übersetzt, vorausgesetzt dass ein entsprechender Schlüssel in der Sprachdatenbank gefunden wird. Eine Beschriftung kann in der Sprachdatenbank "C:\KRC\DATA\PointLoaderUser.kxr" geändert oder hinzugefügt werden.

Voreingestellte Sprachen sind Englisch und Deutsch.

Änderungen in dieser Datei werden erst nach einem Neustart des Roboters wirksam.

#### Entry in C:\KRC\DATA\PointLoaderUser.kxr

```
<uiText key="strHMIUserVarReal1">
  <text xml:lang="de-DEV">HMIUserVarReal1</text>
  <text xml:lang="en-DEV">HMIUserVarReal1</text>
</uiText>
<uiText key="strHMIUserVarBool1">
  <text xml:lang="de-DEV">HMIUserVarBool1</text>
  <text xml:lang="en-DEV">HMIUserVarBool1</text>
</uiText>
<uiText key="strHMIUserVarBool2">
  <text xml:lang="de-DEV">HMIUserVarBool2</text>
  <text xml:lang="en-DEV">HMIUserVarBool2</text>
</uiText>
<uiText key="strHMIUserVarBool3">
  <text xml:lang="de-DEV">HMIUserVarBool3</text>
  <text xml:lang="en-DEV">HMIUserVarBool3</text>
</uiText>
```

de-DEV: deutsche Übersetzung

en-DEV: englische Übersetzung

Um weitere Sprachen anzuzeigen müssen entsprechend der folgenden Länderzeichentabelle weitere Einträge hinzugefügt werden.

### Länderzeichen

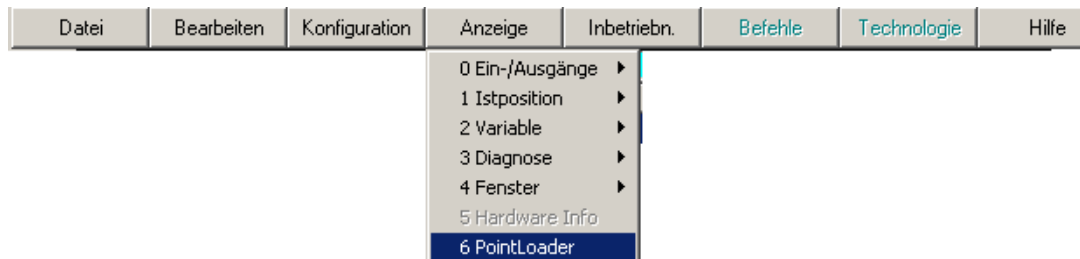
Element	Sprache	Element	Sprache
cs	Tschechisch	sk	Slowakisch
dk	Dänisch	sl	Slowenisch
de	Deutsch	fi	Finnisch
en	Englisch	tr	Türkisch
it	Spanisch	el	Griechisch
fr	Französisch	ru	Russisch
it	Italienisch	ko	Koreanisch
ugh	Ungarisch	sk	chinesisch
nl	Holländisch	sl	japanisch
pl	Polnisch	fi	Türkisch
pt	Portugiesisch	sv	Griechisch
ro	Rumänisch	tr	Türkisch



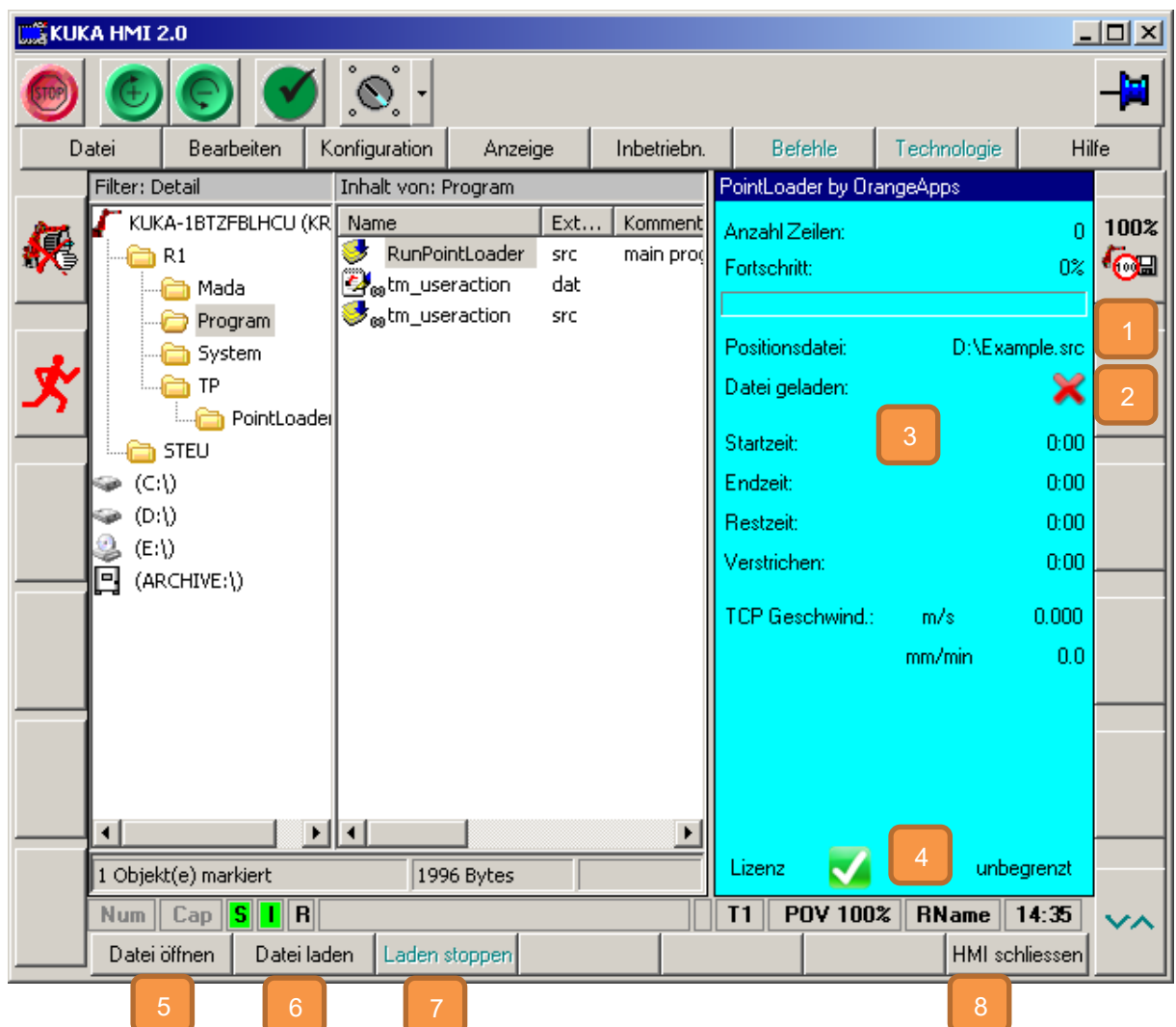
## 9.2 HMI KRC2



Die HMI kann aus dem Hauptmenü im Menüpunkt „Anzeige“ unter dem Eintrag "PointLoader" geöffnet werden.

### Menüeintrag



### Darstellung



1	Name und Pfad zur aktuellen CAD/CAM Datei
2	Anzeige ob aktuelle Datei geladen  Datei nicht geladen  Datei geladen
3	Weitere Anzeigen: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Fortschrittsbalken</li> <li>• Startzeit</li> <li>• Verstrichene Zeit seit dem Start</li> <li>• Verbleibende Zeit und daraus resultierende Zeit der Fertigstellung</li> <li>• Bahngeschwindigkeit des TCP in m/s und mm/min (bei PTP Punkten wird die Bahngeschwindigkeit 0)</li> </ul>
4	Information zur Lizenz
5	Schaltfläche um eine CAD/CAM Datei auszuwählen. Öffnet den Datei-Öffnen-Dialog. Nur aktiv wenn kein KRL-Programm angewählt.
6	Schaltfläche um aktuelle CAD/CAM Datei zu laden. Nach erfolgreichem Laden wird automatisch das Benutzerprogramm „RunPointLoader“ angewählt. Nur aktiv wenn kein KRL-Programm angewählt.
7	Schaltfläche um Laden zu stoppen. Nur während des Ladens aktiv.
8	Schaltfläche um HMI zu schließen.

Ablauf um ein Programm zu starten:

- HMI öffnen
- Eventuell angewähltes KRL-Programm abwählen
- Schaltfläche „Datei öffnen“
- CAD/CAM Datei auswählen
- Schaltfläche „Datei laden“ → bei erfolgreichem Laden wird das Programm „RunPointLoader“ automatisch angewählt
- Programm starten

### 9.2.1 CAD/CAM Datei auswählen


Nach dem Klick auf die Schaltfläche „Datei öffnen“ öffnet sich der Dateiauswahl-Dialog. Dort kann die zu ladende CAD/CAM-Datei ausgewählt werden. Der Standard-Dateipfad kann über die KRL-Variable „DefaultPath“ im Modul „PointLoaderData.dat“ voreingestellt werden. Im

Auslieferungszustand ist Laufwerk D: voreingestellt. Um keinen Pfad voreinzustellen und alle vom Roboter erreichbaren Laufwerke anzuzeigen kann die Zeile

DefaultPath[]="D:\“ entweder auskommentiert werden oder auf

DefaultPath[]=" " gesetzt werden. Beachten Sie dabei das Leerzeichen zwischen den Anführungszeichen. Andernfalls kommt es zu einem Kompilierungsfehler.

## 9.2.2 CAD/CAM Datei laden und Abarbeitung starten

Mit Betätigung der Schaltfläche „Datei laden“ startet das Einlesen der CAD/CAM Datei. Nach fehlerfreiem Einlesen, signalisiert durch das Icon , wird automatisch das KRL-Programm „RunPointLoader“ gestartet. Dieses Programm kann in allen Betriebsarten (T1,T2,AUT und EXT) gestartet werden. Der Ablauf dieses Programms startet wiederum die komplette Abarbeitung der eingelesenen CAD/CAM Datei. Solange die CAD/CAM Datei geladen ist kann das Programm „RunPointLoader“ auch nach dem Rücksetzen immer wieder angestartet werden.

## 9.2.3 Laden stoppen

Mit Betätigung der Schaltfläche „Laden stoppen“ kann das Einlesen der aktuellen CAD/CAM Datei gestoppt werden.

## 10 Log-Funktion

Nach jedem Laden eines CAD/CAM Files werden die Ergebnisse dieses Ladevorgangs in zwei Textdateien im Ordner C:\KRC\Roboter\Log geloggt.

Die Datei "PLSkippedLines.txt" dokumentiert alle Zeilen für die in PointLoader kein Kommando zur Verfügung steht.

Über die KRL-Variable "PLSkippedLines" kann die Anzahl dieser Zeilen abgefragt werden.

Die Datei "PILastReadLine.txt" zeigt die zuletzt eingelesene Zeile der CAD/CAM Datei.

## 11 Extern Schnittstelle

Ab der Version V1.1.14 (KRC4) und V1.1.8 (KRC2) enthält die Software eine Extern-Schnittstelle zum Laden und Starten von CAD/CAM-Programmen in der Betriebsart EXT über die EA-Schnittstelle.

Prinzipielle Funktion:

Über eine Programmnummer und einen Eingang wird der Software signalisiert ein CAD/CAM Programm zu laden. Die Software sucht dann anhand der erhaltenen Programmnummer in einer vom Benutzer vorher zu erstellenden Textdatei, die zu ladende CAD/CAM Datei und liest diese ein. Analog zum manuellen Betrieb wird nach erfolgreichem Laden das in der Variable PointLoaderRunPrg[] spezifizierte Programm ausgewählt. Über weitere Eingänge kann die Abarbeitung des Programms gestartet, gestoppt und abgewählt werden.

Damit die Ein- und Ausgänge der EA-Schnittstelle ausgewertet bzw. gesetzt werden muss das Modul PointLoaderSub im Submit-Interpreter zyklisch aufgerufen werden. Der dazu nötige Eintrag in der Datei SPS.sub lautet:

```
PointLoaderSub()
```

Die Konfiguration der EA-Schnittstelle erfolgt in der Datei „PointLoaderSub.dat“.

Zusätzlich muss der EA-Bereich in WorkVisual (KRC4) oder der iosys.ini (KRC2) entsprechend definiert und verschaltet sein.

### 11.1 Ein- und Ausgänge

In der Datei PointLoaderSub.dat werden die Ein- und Ausgänge konfiguriert. Die Nummer des jeweiligen Ein- und Ausgangs wird als Integer-Wert angegeben.

#### 11.1.1 Eingänge

Eingänge werden mit „PL\_di\_....“ gekennzeichnet.

```
INT PL_di_LoadProg=999
INT PL_di_StopProg=999
INT PL_di_CancelProg=999
INT PL_di_QuitErrorFlag=999
SIGNAL PL_di_ProgNo $IN[999] TO $IN[1000]
```

Eingang	Beschreibung
PL_di_LoadProg	Startet das Laden der CAD/CAM Datei
PL_di_StopProg	Stoppt die Abarbeitung des aktuellen Programms
PL_di_CancelProg	Wählt das aktuelle Programm ab
PL_di_QuitErrorFlag	Quittiert anstehende Fehlerbits (Ausgänge) von PointLoader
PL_di_ProgNo	Programmnummer (für Textdatei)

### 11.1.2 Ausgänge

Ausgänge werden mit "PL\_do\_....." gekennzeichnet.

```
INT PL_do_ProgFree=999
INT PL_do_ProgRunning=999
INT PL_do_ProgReset=999
INT PL_do_ProgStopped=999
INT PL_do_ProgEnd=999
INT PL_do_FileLoadingActive=999
INT PL_do_FileLoadingReady=999
INT PL_do_StopProgAck=999
INT PL_do_DeSelectProgAck=999
INT PL_do_ErrProgNoNotFound=999
INT PL_do_ErrProgNotExist=999
INT PL_do_ErrFileLoading=999
INT PL_do_ErrFileNotExist=999 ;File in PL_ExtFileList[] does not
exist
SIGNAL PL_do_ProgNo $OUT[999] TO $OUT[1000]
SIGNAL PL_do_PointsToBeDone $OUT[999] TO $OUT[1000] ;must be at
least 32 bit = 4.294.967.295
SIGNAL PL_do_PointID $OUT[999] TO $OUT[1000] ;must be at least 32
bit = 4.294.967.295
```

Ausgang	Beschreibung
PL_do_ProgFree	Kein Programm angewählt
PL_do_ProgRunning	Programmabarbeitung läuft
PL_do_ProgReset	Programmabarbeitung ist zurückgesetzt
PL_do_ProgStopped	Programmabarbeitung ist gestoppt
PL_do_ProgEnd	Programmabarbeitung hat das Ende erreicht
PL_do_FileLoadingActive	Laden der CAD/CAM Datei aktiv
PL_do_FileLoadingReady	Laden der CAD/CAM Datei abgeschlossen
PL_do_StopProgAck	Nicht verwendet
PL_do_DeSelectProgAck	Nicht verwendet
PL_do_ErrProgNoNotFound	Programmnummer wurde in der Textdatei nicht gefunden
PL_do_ErrProgNotExist	Zu der Programmnummer wurde keine CAD/CAM Datei in der Textdatei angegeben
PL_do_ErrFileLoading	Beim Laden der CAD/CAM Datei trat ein Fehler auf
PL_do_ErrFileNotExist	Die CAD/CAM Datei existiert nicht

PL_do_ProgNo	Spiegelung des Signals PL_di_ProgNo
PL_do_PointsToBeDone	Anzahl der eingelesenen Programmzeilen
PL_do_PointID	Aktuell bearbeitete Programmzeile



Das Signal PL\_do\_PointsToBeDone und PL\_do\_PointID sollte mindestens 32 Bit breit sein um Überlauffehler zu vermeiden.

## 11.2 Textdatei mit Programmnummer und Pfad der CAD/CAM Datei

Welche CAD/CAM-Datei geladen werden soll, wird in einer Textdatei spezifiziert. Diese Textdatei muss sich auf einem vom Robotersystem erreichbaren Laufwerk befinden. Bei jedem Ladevorgang wird in der Datei anhand der über die EA-Schnittstelle erhaltenen Programmnummer nach dem entsprechenden Eintrag gesucht.

Bei der Installation der Software wird im Laufwerk D: die Datei „PL\_ExtFileList.txt“ installiert. Diese Datei dient als Vorlage. Der Name und der Speicherort der Datei ist frei wählbar und muss in der Variable „PL\_ExtFileList[]“ spezifiziert werden.

```
PL_ExtFileList[]="D:\PL_ExtFileList.txt"
```

Das Format der Einträge muss folgendem Aufbau entsprechen:

*Programmnummer: Leerzeichen Pfadangabe*

Beispiel:

```
10: D:\Example.src
20: E:\ADCAM_Server\CAD1.src
25: ...
30: ...
```

Erhält der Roboter die Programmnummer 10, wird die Datei D:\Example.src geladen.

Die Programmnummer wird durch die Variable PL\_di\_ProgNo spezifiziert.

Beim Auftreten eines Fehlers werden Fehlerbits entsprechend folgender Tabelle gesetzt:

Ausgang	Beschreibung
PL_do_ErrProgNoNotFound	Programmnummer wurde in der Textdatei nicht gefunden
PL_do_ErrProgNotExist	Zu der Programmnummer wurde keine CAD/CAM Datei in der Textdatei angegeben
PL_do_ErrFileLoading	Beim Laden der CAD/CAM Datei trat ein Fehler auf

PL_do_ErrFileNotExist	Die CAD/CAM Datei existiert nicht
-----------------------	-----------------------------------

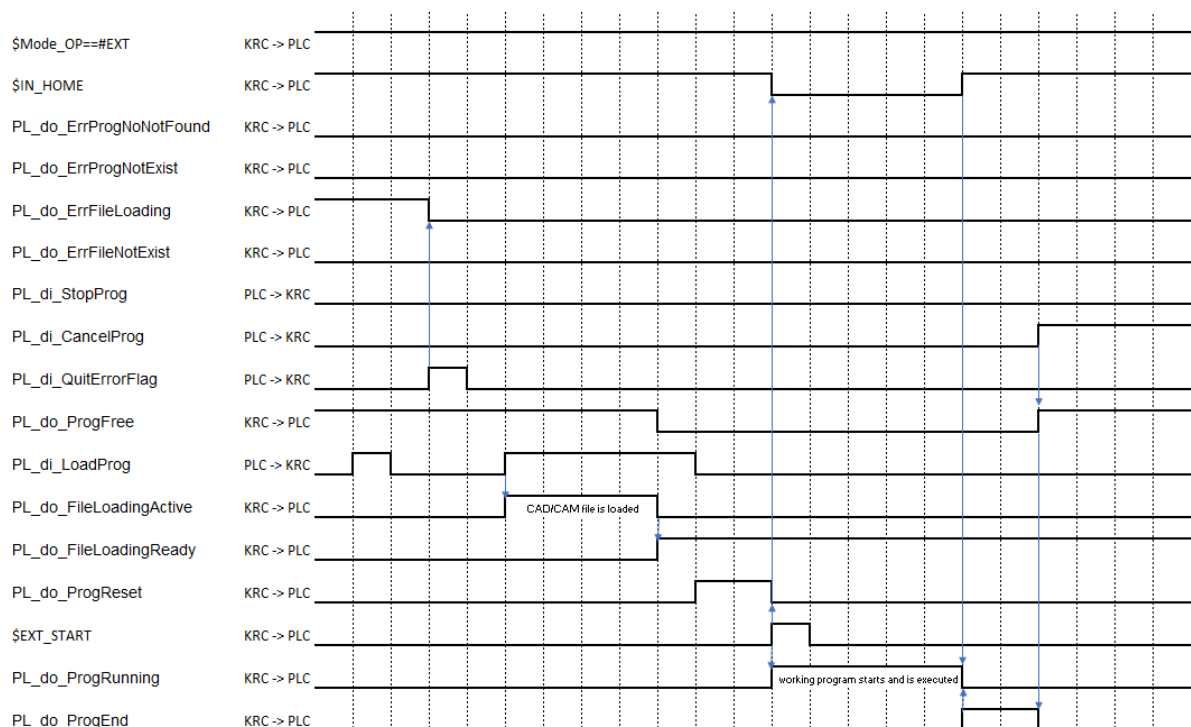
### 11.3 Laden einer CAD/CAM Datei

Um mit einer positiven Flanke des Eingangs PL\_di\_LoadProg den Ladevorgang einer CAD/CAM Datei zu starten, müssen folgende Voraussetzungen erfüllt sein:

- Betriebsart EXT (\$MODE\_OP==#EXT)
- Kein Programm angewählt (PL\_do\_ProgFree==TRUE)
- Kein Laden einer CAD/CAM Datei aktiv (PL\_do\_FileLoadingActive==FALSE)
- Roboter in Homeposition (\$IN\_HOME==TRUE)
- Kein Fehlerbit gesetzt (PL\_do\_ErrProgNoNotFound, PL\_do\_ErrProgNotExist, PL\_do\_ErrFileLoading, PL\_do\_ErrFileNotExist)
- Eingänge PL\_di\_StopProg und PL\_di\_CancelProg rückgesetzt
- Submit Interpreter läuft
- Textdatei vorhanden
- Zur Programmnummer zugehörige CAD/CAM – Datei vorhanden

Nach erfolgreichem Laden der spezifizierten CAD/CAM Datei wird das in der KRL-Variable PointLoaderRunPrg[] angegebene Programm angewählt. Diese Variable befindet sich in der Datei PointLoaderSub.dat. Das Default Programm ist „RunPointLoader“.

### 11.4 Signaldiagramm CAD/CAM Datei laden und starten





## 11.5 Starten einer geladenen CAD/CAM Datei

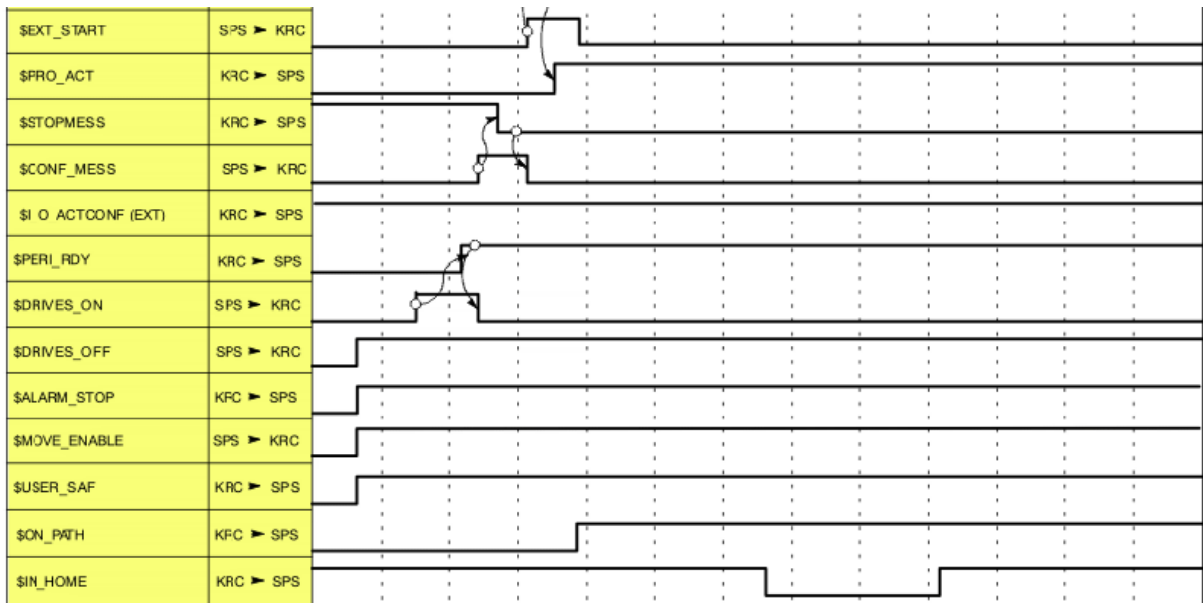
Das Starten eines angewählten Programms erfordert gewisse Voraussetzungen der Signalzustände der Automatik-Extern Schnittstelle. Nachfolgend werden nur einige davon aufgeführt. Eine genaue Beschreibung kann der KUKA Dokumentation „**Bedien- und Programmieranleitung für Systemintegratoren**“ entnommen werden. Der endgültige Start des Programmablaufs erfolgt über die positive Flanke des Signals \$EXT\_START.

- Extern-Schnittstelle aktiv (\$I\_O\_Act==TRUE)
- Fahrfreigabe vorhanden (\$MOVE\_ENABLE==TRUE)
- Antriebe eingeschalten (\$PERI\_RDY==TRUE)
- Bedienerschutz vorhanden (\$USER\_SAF==TRUE)
- Kein NOT-AUS (\$ALARM\_STOP==FALSE)
- Positive Flanke des Signals \$EXT\_START

Die Automatik-Extern-Schnittstelle wird über eine Bedieneroberfläche konfiguriert.

Öffnen der Oberfläche: Hauptmenü → Konfiguration → Ein-/Ausgänge → Automatik Extern

Auszug aus der KUKA Dokumentation:



## 11.6 Stoppen eines Programms

Die positive Flanke des Eingangs PL\_di\_StopProg stoppt das laufende Programm.  
Voraussetzung:

- Betriebsart EXT (\$MODE\_OP==#EXT)
- Programm läuft (PL\_do\_ProgRunning==TRUE)
- Eingänge PI\_di\_LoadProg und PI\_di\_CancelProg rückgesetzt
- Submit Interpreter läuft

## 11.7 Abwählen eines Programms

Die positive Flanke des Eingangs PL\_di\_CancelProg wählt das aktuelle Programm ab.  
Voraussetzung:

- Betriebsart EXT (\$MODE\_OP==#EXT)
- Programmabarbeitung ist zurückgesetzt (PL\_do\_ProgReset==TRUE) **ODER**
- Programmabarbeitung hat das Ende erreicht (PL\_do\_ProgEnd==TRUE) **ODER**
- Programmabarbeitung ist gestoppt (PL\_do\_ProgStopped==TRUE)
- Eingänge PI\_di\_LoadProg und PI\_di\_StopProg sind rückgesetzt
- Submit Interpreter läuft

## 11.8 Beispielkonfiguration der EA-Schnittstelle

EA-Schnittstelle PointLoader:

```
;OutPuts
INT PL_do_ProgFree=1
INT PL_do_ProgRunning=2
INT PL_do_ProgReset=3
INT PL_do_ProgStopped=4
INT PL_do_ProgEnd=5
INT PL_do_FileLoadingActive=6
INT PL_do_FileLoadingReady=7
INT PL_do_StopProgAck=999
INT PL_do_DeSelectProgAck=999
INT PL_do_ErrProgNoNotFound=8
INT PL_do_ErrProgNotExist=9
INT PL_do_ErrFileLoading=10
INT PL_do_ErrFileNotExist=11 ;File in PL_ExtFileList[] does not
exist
SIGNAL PL_do_ProgNo $OUT[12] TO $OUT[15]
SIGNAL PL_do_PointsToBeDone $OUT[16] TO $OUT[47] ;must be at least
32 bit = 4.294.967.295
SIGNAL PL_do_PointID $OUT[48] TO $OUT[79] ;must be at least 32 bit
= 4.294.967.295

;Inputs
INT PL_di_LoadProg=1
INT PL_di_StopProg=2
INT PL_di_CancelProg=3
INT PL_di_QuitErrorFlag=4
SIGNAL PL_di_ProgNo $IN[5] TO $IN[8]

CHAR PL_ExtFileList[256]
PL_ExtFileList[]="D:\PL_ExtFileList.txt"
```

## 12 Beispiele für Kommandos in der CAD/CAM Datei

```

DEF Example()
ENUM MotState ON,OFF
STRUC Engine REAL Velocity, MotState Motor
DECL Engine GunEngine
DECL INT myINT
DECL BOOL myBool
Signal myOutput $OUT[999]
GunEngine.Motor=#ON
GunEngine.Velocity=65.7
myBool=TRUE
myINT=10
$VEL.CP=-1 ;if $vel.CP=-1 , -2, or -3 then $vel.cp is set to the
value of the KRL-variable pl_RapidFeed, pl_ContactFeed, pl_WorkFeed
$VEL.CP=0.002
$ACC.CP=2.0 ;calls the routine AccCP and set $Acc.CP to 2.0
$VEL_AXIS[1]=20 ;$Vel_AXIS[Number]=Value
$ACC_AXIS[1]=100 ;$ACC_AXIS[Number]=Value
$VEL_EXTAX[1]=20 ;$Vel_EXTAX[Number]=Value
$ACC_EXTAX[1]=100 ;$ACC_EXTAX[Number]=Value
;SET LIN AND ARC MOTION VARIABLES
$VEL.ORI1=200
$VEL.ORI2=200
$ACC.ORI1=100
$ACC.ORI2=100
$IPO_Mode=#Base ;#TCP, calls the routine SetIpoMode and sets
$IPO_Mode
$OV_PRO=50 ;sets program override
HALT ;stops working program
$ORI_TYPE=#VAR ;Orientierungsuehrung
Spindle_Stop(1) ;calls the routine spindle_stop
ToolChange(1,2) ;calls the routine ToolChange
ToolBase(1,2) ;calls the routine ToolBase and sets the $tool to
tool_data[1] and $base to base_data[2]
Spindle_Vel(4000,1) ;calls the routine Spindle_Vel
Cooling(1,0) ;calls the routine Cooling
Vacuum(1,1) ;calls the routine Vacuum
Spindle_Stop(1) ;calls the routine Spindle_Stop
Spindle_Start(1) ;calls the routine Spindle_Start

IF (myBool == FALSE) THEN
$ANOUT[32]=0.35
ELSE
$ANOUT[32]=0.0
  IF (myBool AND (myINT==15)) THEN
    $ANOUT[32]=1.0
  ENDIF
  LOOP
  myINT=myINT+1
  IF myINT==12 THEN
    EXIT
  ENDIF
  ENDLOOP
ENDIF

FOR myINT=1 TO 5

ENDFOR

Switch myINT
case 1

```

```

HALT
case 5
HALT
ENDSWITCH

myINT=0
Repeat
  HALT
  myINT=myINT+1
UNTIL myINT==2

LOOP
  HALT
  myINT=myINT+1
  IF myINT==3 THEN
    EXIT
  ENDIF
ENDLOOP

;external kinematic : $BASE =
EK(MACHINE_DEF[No].ROOT,MACHINE_DEF[No].MECH_TYPE,BASE_DATA[No])
;Option 1:
$BASE = EK(MACHINE_DEF[2].ROOT,MACHINE_DEF[2].MECH_TYPE,{x 0,y 0,z
0,a 0,b 0,c 0}:BASE_DATA[1]:{x 0,y 0,z 0,a 0,b 0,c 0})
;Option 2:
$BASE =
EK(MACHINE_DEF[2].ROOT,MACHINE_DEF[2].MECH_TYPE,BASE_DATA[1]:{x 0,y
0,z 0,a 0,b 0,c 0})
;Option 3:
$BASE = EK(MACHINE_DEF[2].ROOT,MACHINE_DEF[2].MECH_TYPE,{x 0,y 0,z
0,a 0,b 0,c 0}:BASE_DATA[1])
;Option 4:
$BASE =
EK(MACHINE_DEF[2].ROOT,MACHINE_DEF[2].MECH_TYPE,BASE_DATA[1])
; Frames must be given as aggregate like {x ...,y ...,z ...,a ...,b
...,c ...}!!! No variables allowed.

$BASE=BASE_DATA[15] ;calls the routine Base and sets the $base to
base_data[15]
$TOOL=TOOL_DATA[15] ;calls the routine Tool and sets the $tool to
tool_data[15]
$TOOL={X 10, Y 20, Z 30, A 0, B -90, c 0} ;sets $tool to specific
data
$BASE={X 1000, Y 20, Z 30, A 0, B 0, c 0} ;sets $base to specific
data

$ANOUT[1]=1.8 ;$Anout[Nr]=Value

PTP xHOME
PTP $POS_ACT
PTP {A1 0, A2 -90, A3 90, A4 0, A5 -45, A6 0, E1 0}
PTP {X 1450, Y 110, Z 2000, A 9.952, B 0, c 0, E1 1000, E2 0, E3 0,
E4 0, E5 0, E6 0} C_DIS ;movements wih upto 6 external axis
PTP {X 1450, Y 110, Z 2000, A 9.952, B 0, c 0, E1 0, E2 0, S
'B110',T 'B110011'} C_DIS ;PTP with Status and Turn binary
PTP {X 1450, Y 110, Z 2000, A 9.952, B 0, c 0, E1 0, E2 0, S 6,T 51}
;PTP with Status and Turn decimal

$VEL.CP=0.167 ;calls the routine VelCp and sets $vel_cp to 0.167

INTERRUPT OFF 3 ;calls the routine InterruptOnOff and switches off
the interrupt with given number

```

```

INTERRUPT ON 3 ;calls the routine InterruptOnOff and switches on the
interrupt with given number

WAIT FOR $IN[1]==FALSE ;calls the routine WaitIN and waits for the
given value off an input
$OUT[1]=TRUE ;calls the routine SetOutPut and sets the output 1 to
True

LIN {X 1501, Y 110, Z 2000, A 9.952, B 0, c 0} C_DIS
CIRC {X 1507.5, Y 105, Z 2000, A 9.952, B 0, c 0},{X 1508, Y 108, Z
2000, A 9.952, B 0, c 0} C_DIS
CIRC {X 1508.5, Y 109, Z 2005, A 9.952, B 0, c 0},{X 1509, Y 111, Z
2005, A 9.952, B 0, c 0} C_DIS
LIN {X 1508.8, Y 110, Z 2000, A 9.952, B 0, c 0}
$OUT[2]=TRUE
$advance=3
WAIT FOR $IN[1]==False
$ACC.CP=2
Spindle_Vel(6000,0)
Spindle_Stop(1)

```

## 13 Meldungen

Folgende Meldungen können bei der Verwendung der Software angezeigt werden.

### 13.1 Lizenz

Meldung	Beschreibung
Dialog-Meldung: Lizenz für das Produkt PointLoader ungültig oder abgelaufen. Kontaktieren sie ihren Systemintegrator.	Die Lizenz-Datei ist ungültig z.B. falsche Seriennummer, oder eine laufzeitbegrenzte Lizenz ist abgelaufen.  Eine neue Lizenz-Datei behebt das Problem.
Dialog-Meldung: Keine Lizenz für das Produkt PointLoader vorhanden. Kontaktieren sie ihren Systemintegrator.	Es ist keine Lizenz-Datei auf dem System.  Eine neue Lizenz-Datei behebt das Problem.
Status-Meldung: X Tage verbleibend bis Lizenz abläuft	Wird bei laufzeitbegrenzten Lizenzen angezeigt, wenn verbleibender Zeitraum < 15 Tage ist.
Status-Meldung: Keine Lizenz-Datei für Roboter X vorhanden	Keine Lizenz-Datei für den Roboter mit der Serien-Nummer X (X=Seriennummer).  Eine neue Lizenz-Datei behebt das Problem.
Status-Meldung: Lizenz für Roboter X ungültig oder abgelaufen	Keine gültige Lizenz für den Roboter mit der Serien-Nummer X (X=Seriennummer).  Eine neue Lizenz-Datei behebt das Problem.
Info-Meldung: Datum wurde manipuliert, Lizenz wurde zurückgesetzt!	Bei Verwendung einer laufzeitbegrenzten Lizenz wurde erkannt, dass das Datum des Roboter-Systems verändert wurde. Die Lizenz wird ungültig.  Eine neue Lizenz-Datei behebt das Problem.

## 13.2 Programmabarbeitung

Meldung	Beschreibung
Unbekanntes Dateiformat <i>Dateiname</i>	Das Dateiformat der CAD / CAM Datei ist nicht „src“
Keine CAD / CAM Datei ausgewählt	Das Laden einer CAD / CAM Datei wurde ausgelöst, jedoch wurde keine Datei ausgewählt. Die Variable FilePath[] ist leer.
Datei <i>Dateiname</i> nicht gefunden	Die CAD / CAM Datei <i>Dateiname</i> konnte nicht gefunden werden. Pfadangabe überprüfen.
Fehler beim Lesen der CAD / CAM Datei <i>Dateiname</i>	Beim Lesen der CAD / CAM Datei ist ein Fehler aufgetreten. Inhalt der Datei prüfen.
Fehler beim Laden der Positionen	Die Positionen konnten nicht in die Arrays geladen werden
Ladevorgang Datei <i>Dateiname</i> gestartet.	Das Laden der CAD / CAM Datei <i>Dateiname</i> wurde gestartet.
Ladevorgang: ...% gelesen	Fortschrittsanzeige Ladevorgang der CAD / CAM Datei
Ladevorgang Datei <i>Dateiname</i> abgeschlossen	Der Ladevorgang der CAD / CAM Datei wurde abgeschlossen
Ladevorgang Datei <i>Dateiname</i> abgebrochen	Der Ladevorgang der CAD / CAM Datei wurde z.B. durch Drücken der Stoptaste abgebrochen
Fehler beim Berechnen der Zeitanzeige.	Beim Berechnen der Zeitanzeige ist ein Fehler aufgetreten. Screenshot der Zeitanzeige anfertigen, Archiv erstellen, Fehler notieren und an OrangeApps melden.
Fehler beim Schreiben der KRL-Daten.	Die vom Plugin eingelesen Kommandos konnten nicht in die Arrays im Modul PointloaderMain.src geschrieben werden.
Die generierte Datei CadCommands hat Fehler. Bitte prüfen!	Kommandos in der CAD/CAM Datei führten zu Kompilierungsfehler in der generierten Datei CadCommands.src. Prüfen Sie die angezeigten Fehler und korrigieren Sie die CAD/CAM Datei entsprechend.
keine Daten aus Positionsdatei <i>Dateiname</i> eingelesen	In der CAD/CAM Datei konnten keine Instruktionen gefunden werden.



Bewegungsbefehl unvollständig, Komponente fehlt.	Bei einem Bewegungspunkt müssen mindestens folgende Komponenten angegeben werden: POS und E6POS: X,Y,Z,A,B,C AXIS und E6AXIS: A1,A2,A3,A4,A5,A6
Aktuelles Programm kann nicht abgewählt werden.	Das aktuell angewählte Programm kann nicht abgewählt werden. Wählen Sie das Programm von Hand ab.
Keine Bewegungsinstruktion in Datei <i>Dateiname</i> gefunden	In der CAD/CAM Datei konnte keine Bewegungsinstruktion gefunden werden
Kommando nicht erlaubt	Das angezeigte Kommando kann von PointLoader nicht verarbeitet werden. Kommando aus CAD/CAM Datei entfernen
Extern Schnittstelle: Fehler beim Lesen der Programmdatei.	Es trat ein unbekannter Fehler beim Lesen der Programmnummerdatei auf.
Extern Schnittstelle: Für Programmnummer <i>Nummer</i> wurde kein Eintrag in der Datei <i>Dateiname</i> gefunden.	Programmnummer Datei überprüfen