

Tracking base

제품 지침

모델
Tracking Base

부품 번호
6158133350



다음에서 본 문서의 최신 버전 다운로드하기
http://www.desouttertools.com/info/6159925540_KO

	⚠ 경고
	<p>안전 경고와 지침을 빠짐없이 읽어 주십시오. 안전 경고와 지침을 따르지 않을 경우 감전, 화재 또는 심각한 부상의 위험이 있습니다. 추후에 참조할 수 있도록 모든 경고와 지침을 보관하십시오.</p>

목차

제품 정보	3
일반 정보	3
보증	3
웹사이트	3
예비 부품에 대한 정보	3
크기	3
CAD 파일	4
개요	4
가상 케이블	4
기술 데이터	5
설명	6
설치	7
설치 요구사항	7
설치 전에 숙독하십시오	7
최소 펌웨어 및 소프트웨어 버전	7
마스터 추적 베이스에 대한 통신 설정 정의	7
추적 베이스 펌웨어 업데이트	9
추적에 대한 통신 설정 정의	10
추적기 펌웨어 업데이트	11
설치 지침	12
전원 공급 및 통신	12
설치	13
표시등 읽는법	13
작동	15
구성 지침	15
가상 케이블을 설정하는 방법	15
작동 지침	20
가상 케이블 솔루션 사용하기	20
문제 진단	21
가상 케이블 문제 해결	21

제품 정보

일반 정보

⚠ 경고 재산 피해 또는 심각한 부상의 위험

공구를 작동하기 전에 모든 지침을 읽고, 이해하고 준수하도록 하십시오. 모든 지침을 따르지 않을 경우 감전, 화재, 재산 피해 및/또는 심각한 신체적 부상을 야기할 수 있습니다.

- ▶ 시스템의 다른 부품과 함께 제공된 안전 정보를 전부 읽으십시오.
- ▶ 시스템의 다른 부품에 대한 설치, 작동 및 유지보수에 대한 제품 지침을 전부 읽으십시오.
- ▶ 시스템 및 해당 부품에 대한 모든 지역별 지정 안전 규정을 전부 읽으십시오.
- ▶ 추후에 참조할 수 있도록 모든 안전 정보와 지침을 보관하십시오.

보증

- 제품 보증은 제품을 처음 사용한 후 12개월에 만료되지만 인도 후 어떤 일이 있어도 늦어도 13개월 내에 만료됩니다.
- 정상적인 부품의 마모는 보증에 포함되지 않습니다.
 - 일상적인 마모에 의한 손상은 해당 기간의 일반적인 표준 공구 유지보수 동안(시간, 작동 시간 또는 다른 방법으로 표시됨) 부품 변경 또는 기타 조정/점검이 필요한 것입니다.
- 제품 보증은 공구와 구성 부품의 정확한 사용, 유지 및 수리에 의존합니다.
- 보증 기간 동안 부적합한 유지나 Desoutter 또는 공인 서비스 협력 업체 외에서 정비를 수행한 결과로 발생한 부품 손상은 보증이 적용되지 않습니다.
- 공구 부품이 손상되거나 파괴되지 않도록 하려면, 권장된 유지 보수 일정에 따라 공구를 정비하고 정확한 지침을 준수하십시오.
- 보증 수리는 Desoutter 정비소 또는 인증 서비스 협력업체에서만 수행됩니다

Desoutter 계약을 통해 연장된 보증과 최첨단의 예방 정비를 제공합니다. Tool Care. 추가 정보는 가까운 서비스 대리점에 문의하십시오.

전기 모터의 경우:

- 전기 모터가 열리지 않았을 경우에만 보증이 적용됩니다.

웹사이트

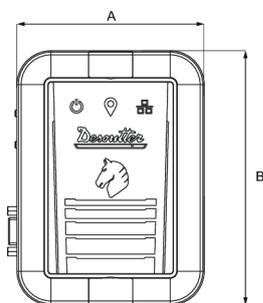
제품, 부속품, 예비 부품 및 게시된 사안에 관한 정보는 Desoutter 웹 사이트에서 찾을 수 있습니다.

다음 자료 및 웹 사이트를 참조해 주세요. www.desouttertools.com.

예비 부품에 대한 정보

분해도 및 예비 부품 목록은 서비스 링크 www.desouttertools.com에 나와 있습니다.

크기



	mm	in.
A	110	4.33
B	150	5.90
C	40	1.57

CAD 파일

제품의 축적에 대한 자세한 정보는 축적 도면 아카이브를 참조하십시오.

<https://www.desouttertools.com/resource-centre>

개요

가상 케이블

가상 케이블은 초광대역(UWB:Ultra-Wide Band) 기술을 기반으로 하는 Desoutter 솔루션입니다. 이를 통해 작업자는 사전 정의된 영역, 즉 **작업 공간**에서 공구를 사용할 수 없습니다.

이 솔루션은 CONNECT에 연결된 **마스터 추적 베이스**와 다음 **추적기**가 장착된 공구로 구성됩니다. (TRACKER-EABC e-LINK, TRACKER-EPBC 및 TRACKER-EABS 제품군)

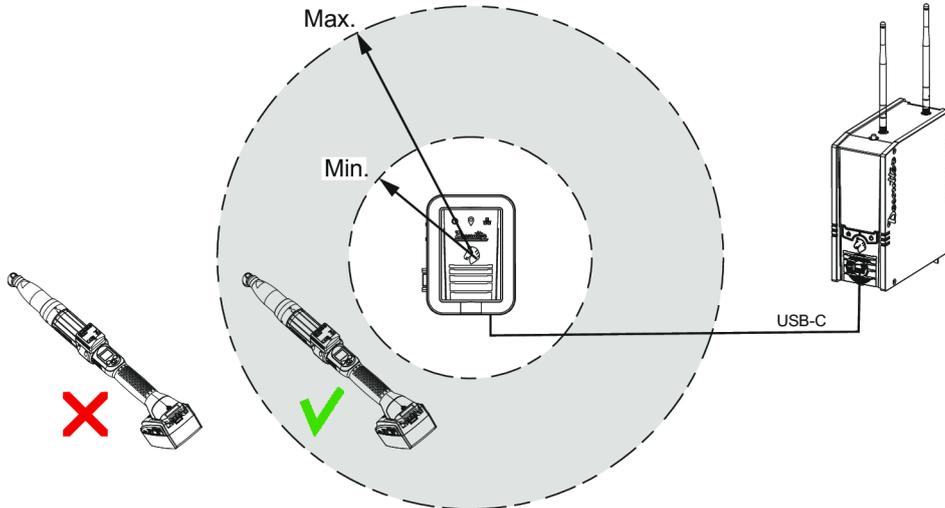
마스터 추적 베이스는 자신의 작업 공간을 제어하는 최대 7개의 추가 추적 베이스를 관리할 수 있습니다. 각 추적 베이스는 최대 8개의 추적기를 관리할 수 있습니다.

모든 장치(추적 베이스, 추적기)는 마스터 추적 베이스에서 반경 15/20m(49/65피트) 내에 있어야 합니다.

이 솔루션을 사용하려면 추가 UV가 필요합니다.

설치 예시 - 2 작업 공간

마스터 추적 베이스는 USB - C를 통해 CONNECT에 연결됩니다.



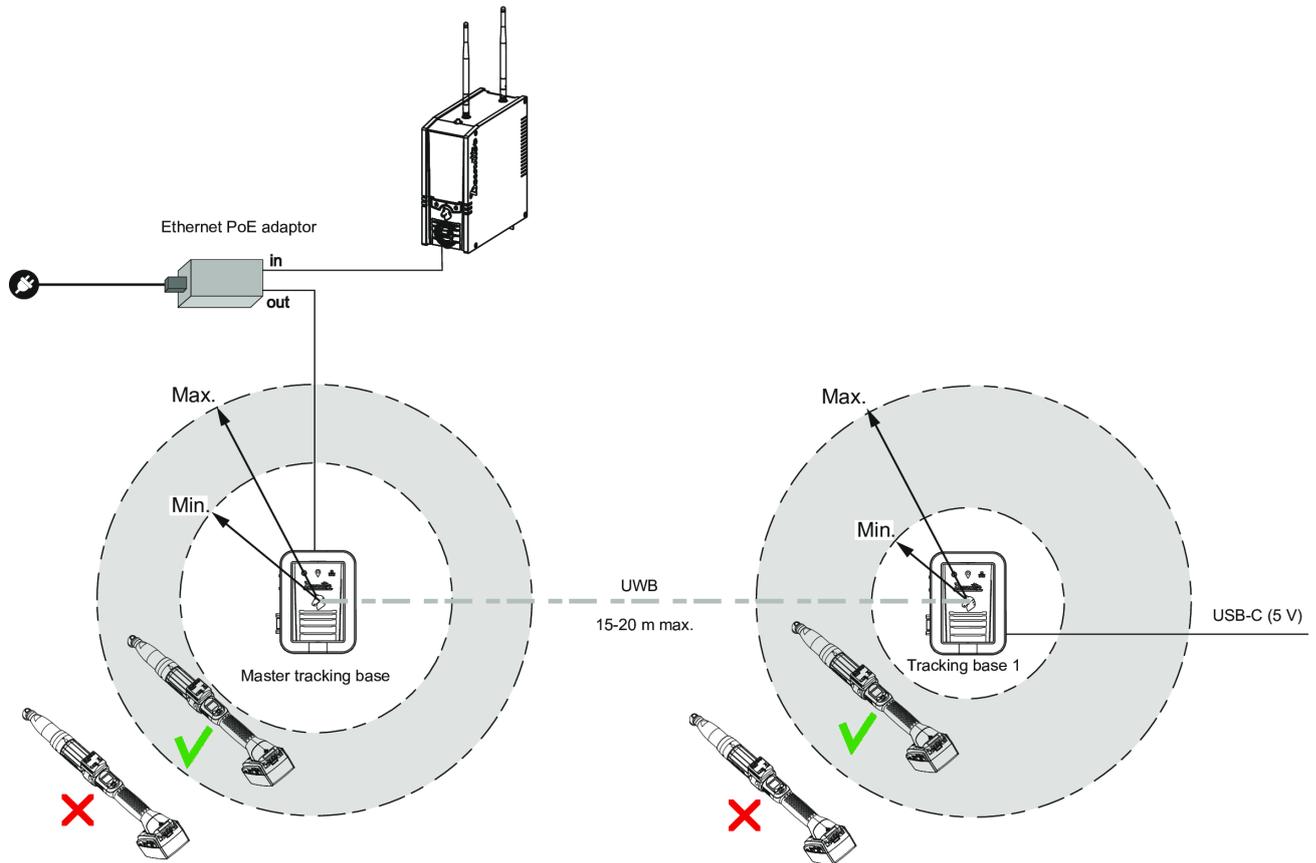
설치 예시 - 2 작업 공간

마스터 추적 베이스는 이더넷을 통해 CONNECT에 연결됩니다.

추적 베이스는 외부 USB-C(5V)를 통해 전원을 공급받습니다.

추적 베이스는 UWB를 통해 통신합니다.

워크 스테이션 구성에 따라 추적 베이스 간의 거리는 15-20m(49/65 피트)를 초과할 수 없습니다.



기술 데이터

전원 장치

PoE: 48 V

USB-C: 5 V

소비 전력

PoE

20 mA

PoE의 LPS(제한된 전원:Limited Power Supply)

최대 PoE 전원 공급: 15.4 W

USB-C

180 mA

중량

0.280 kg

0.62 lb

보관 및 사용 조건

보관 온도	0 ~ +40°C (32 ~ +104 F)
작동 온도	+5 ~ 40 °C (41 ~ 104 F)
보관 습도	0 ~ 80 % RH (비응축)
작동 습도	0 ~ 80 % RH (비응축)
최대 고도	2000 m (6562 ft)

오손도2 환경에서 사용 가능

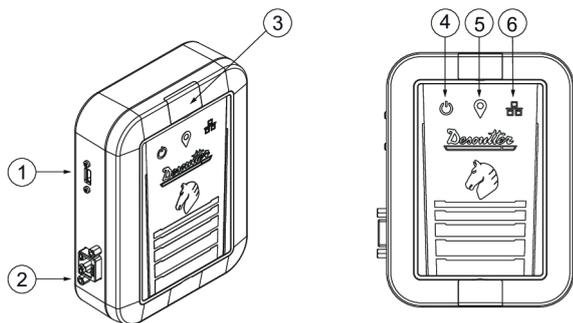
IP54

실내에서만 사용하십시오.

무선 통신 사양

빈도: 3.2 – 7.0 GHz power - 0.831 dBm

설명



1	USB-C
2	이더넷(Ethernet)/이더넷(Ethernet) PoE
3	장착 나사 접근 도어
4	전원 표시등
5	UWB 표시등
6	이더넷(Ethernet)/USB 표시등

설치

설치 요구사항

설치 전에 숙독하십시오

- 공구에 장착된 추적기는 항상 추적 베이스에 의해 보여야 합니다.
- 추적기와 추적 베이스 사이에 금속 구조물을 제거해야 합니다.
- 모든 장치(추적 베이스, 추적기)는 마스터 추적 베이스에서 반경 15/20m(49/65 피트)이내에 있어야 합니다.
- 통신이 USB로 설정되면, 마스터 추적 베이스를CONNECT에서 5m(16 feet)이상의 거리에 배치할 수 없습니다.
- 추적 베이스를 작업 공간 중앙 옆에 배치하십시오.
- 추적 베이스를 바닥에서 최대 2m(6.5 피트) 높이로 배치하십시오.

- ① 다른 UWB 시스템이 추적기와 추적 베이스 간에 사용되는 통신을 방해할 수도 있습니다.
통신에 사용되는 UWB 무선 채널은 CVIMONITOR를 사용하여 수정할 수 있습니다.

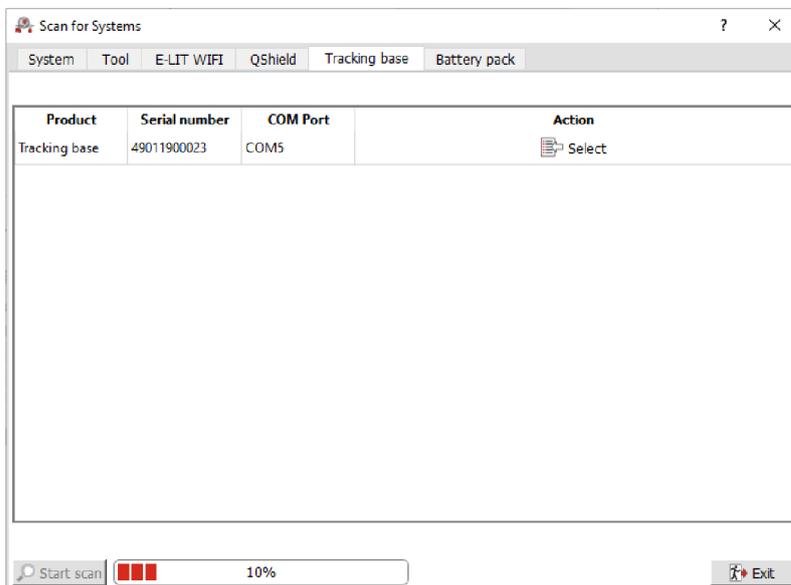
최소 펌웨어 및 소프트웨어 버전

제품	버전
CONNECT	V 2.1.5.x
CVI CONFIG	V 2.3.4.x
CVIMONITOR	V 1.7.8.x

마스터 추적 베이스에 대한 통신 설정 정의

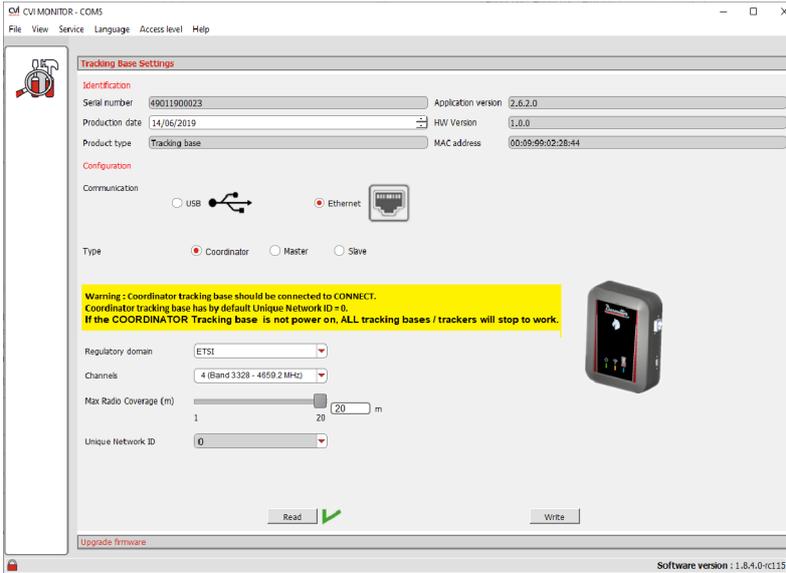
워크스테이션에 마스터 추적 베이스를 설치하기 전에 통신 설정을 확인해 주세요.

1. 마스트 추적 베이스에서 CVIMONITOR가 설치된 컴퓨터로 USB-C 케이블을 연결해 주세요.
2. CVIMONITOR를 실행합니다. *최소 펌웨어 및 소프트웨어 버전 [페이지 7]*

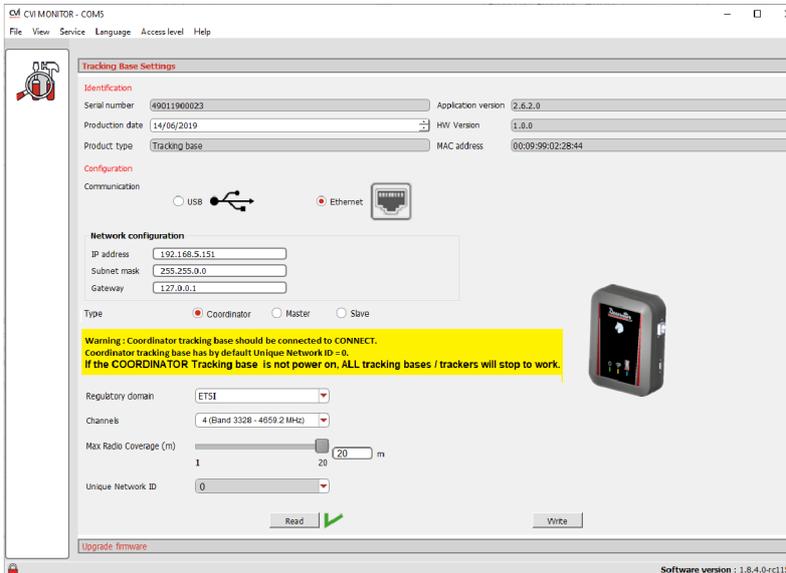


3. 추적 베이스 탭을 클릭하세요.

4. 추적 베이스가 표시되면, 선택을 클릭하세요.



5. CONNECT의 USB 포트에 추적 베이스를 물리적으로 연결해야 하는 경우 USB를 선택하세요. 쓰기를 클릭하세요.



6. 추적 베이스를 CONNECT의 이더넷 포트에 연결해야 하는 경우 이더넷을 선택해 주세요. 추적 베이스의 IP 주소(기본값: 192.168.5.151), 서브넷 마스크(기본값: 255.255.255.0) 및 게이트웨이(기본값: 127.0.0.1)를 입력해 주세요. 쓰기를 클릭하세요.

7. 추적 베이스 MAC 주소를 적어줍니다. 이 정보는 CONNECT 또는 CVI CONFIG.를 사용하는 가상 시스템 구성에 필수입니다.

사용되는 UWB 무선 채널은 기본적으로 2로 설정되어 있습니다(대역폭 3774 ~ 4243.2 MHz). 가능한 무선 채널은 다음과 같습니다:

추적 베이스 모델	UWB 채널	범위
FCC	채널 1 (대역폭 3244.8 ~ 3744 MHz)	FCC (미국 및 캐나다)
FCC, CE	채널 2 (대역폭 3774 ~ 4243.2 MHz)	ETSI (유럽) 및 FCC (미국 및 캐나다)
FCC, CE	채널 3 (대역폭 4243.2 ~ 4742.4 MHz)	ETSI (유럽) 및 FCC (미국 및 캐나다)
FCC, CE	채널 4 (대역폭 3328 ~ 4659.2 MHz)	ETSI (유럽) 및 FCC (미국 및 캐나다)
FCC, CE	채널 5 (대역폭 6240 ~ 6739.2 MHz)	ETSI (유럽) 및 FCC (미국 및 캐나다) 및 SRRC (중국)
FCC, CE	채널 7 (대역폭 5980.3 ~ 6998.9 MHz)	ETSI (유럽) 및 FCC (미국 및 캐나다)

추적 베이스 모델 유형:

추적 베이스 모델 유형	추적 베이스 일련 번호 색인	생산 일자
CE만 해당	4900xxxxxxx ~ 4903xxxxxxx 색인 = 0 ~ 3	2021년 이전
CE & FCC	4904xxxxxxx 및 이상, 시작 색인 = 4	2021년 이후

추적 기준 유형(Coordinator[코디네이터] 기본값), 최대 무선 범위(기본적으로 20미터) 및 고유 네트워크 ID(기본값: 0)를 선택하십시오.

네트워크 ID = 0은 코디네이터 추적 기준을 정의합니다. 코디네이터 추적 베이스가 켜지지 않으면 모든 추적 베이스(마스터/슬레이브) 및 추적기가 작동을 멈춥니다.

추적 베이스 펌웨어 버전 2.7 이상에서만 조정자 추적 베이스가 켜지지 않으면 마스터 추적 베이스가 자동으로 새 조정자로 선택됩니다. 이 경우 모든 추적 베이스(마스터/슬레이브)와 추적기는 계속 작동합니다.

조정자 추적은 빠르게 깜박이는 UWB 표시등으로 식별할 수 있습니다.

코디네이터 및 마스터 추적 베이스가 작동하려면 연결(USB 또는 이더넷)과 전원 공급 장치가 필요합니다. 전원 공급 장치는 다음 방법으로 제공할 수 있습니다:

- USB 통신
- 이더넷(CONNECT가 PoE 인 경우)
- PoE 인젝터

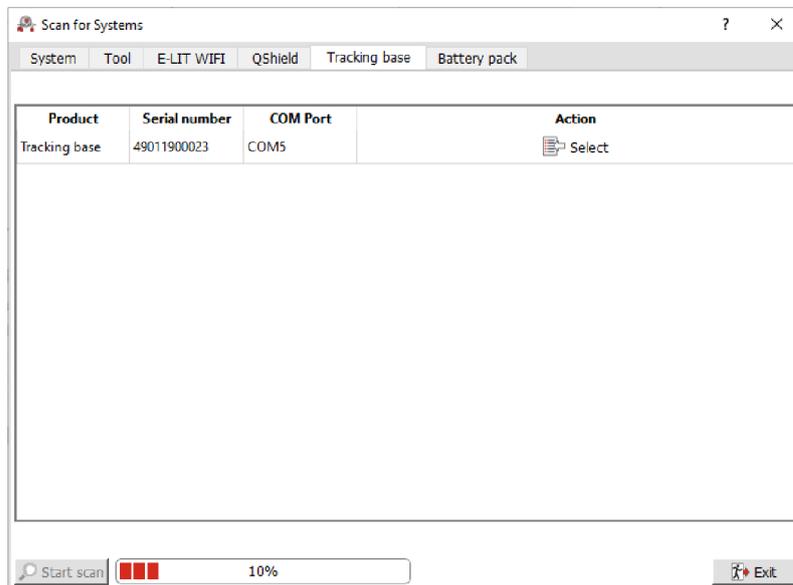
네트워크 ID 구성은 마스터 추적 기반에만 적용됩니다.

슬레이브 추적 기반은 마스터 추적 기반에 따라 다릅니다. 슬레이브 추적 베이스는 작동하려면 전원 공급 장치만 필요합니다.

추적 베이스 펌웨어 업데이트

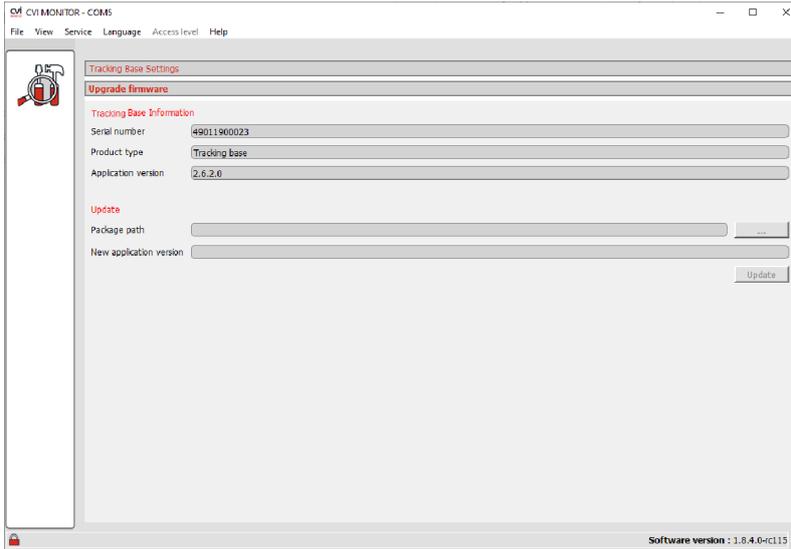
워크스테이션에 마스터 추적 베이스를 설치하기 전에 추적 베이스의 펌웨어를 확인하십시오.

1. 마스트 추적 베이스에서 CVIMONITOR가 설치된 컴퓨터로 USB-C 케이블을 연결하십시오.
2. CVIMONITOR를 실행합니다.



3. 추적 베이스 탭을 클릭합니다.
4. 추적 베이스를 선택합니다.

5. 펌웨어 업그레이드 패널을 선택합니다.



6. CVI 키를 생산(production) 설정과 함께 연결합니다.
 7. ... 버튼을 누르고 추적 베이스 ZIP 패키지를 선택합니다.
 ⓘ 추적 베이스 ZIP 패키지는 Desoutter 지원 라이브러리에서 찾을 수 있습니다.
https://thehub.group.atlascopco.com/Teams/CPD_rd_desoutter/SitePages/DSL.aspx
 8. 업데이트 버튼을 누릅니다.
 9. 진행 상태 표시줄이 표시되어 업데이트 진행 상태를 보여줍니다.

추적에 대한 통신 설정 정의

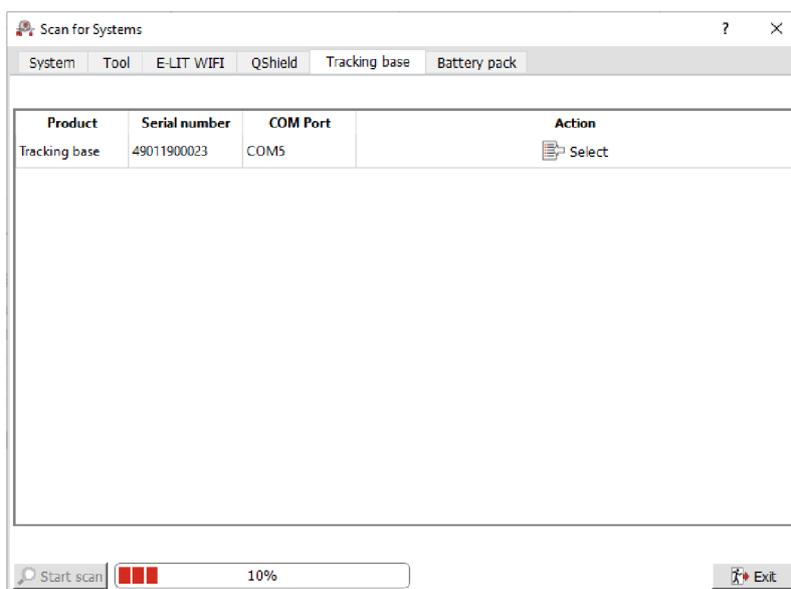
워크스테이션에서 추적기를 사용하기 전에 먼저 공구에 올바르게 설치되었는지 확인하십시오.

- ⓘ 다음 웹사이트에서 사용할 수 있는 추적기의 안전 지침을 참조하십시오.(인쇄물 추적기 EABC) 6158132590, 추적기 (EPBC) 6158132600, 추적기 (EABS) 6158134150):

<https://www.desouttertools.com/resource-centre>.

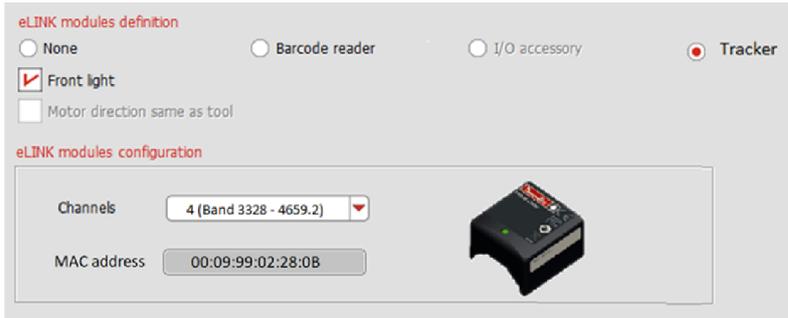
그 다음 통신 설정을 확인하십시오.

1. 추적기가 있는 공구에서 CVIMONITOR가 설치된 컴퓨터로 USB-C 케이블을 연결하십시오.
2. CVIMONITOR를 실행합니다.



3. 공구를 선택합니다.
4. 공구 식별 탭을 선택합니다.

- 공구 설정 변경 권한으로 CVI 키를 연결합니다.
- 추적기 부속품을 공구에 선언합니다.



- 추적기 MAC 주소를 적어둡니다.
- 이 정보는 CONNECT 또는 CVI CONFIG를 사용하는 가상 시스템 구성에 필수입니다.
- 사용되는 UWB 무선 채널은 기본적으로 2로 설정되어 있습니다(대역폭 3774 ~ 4243.2 MHz). 가능한 무선 채널은 다음과 같습니다:

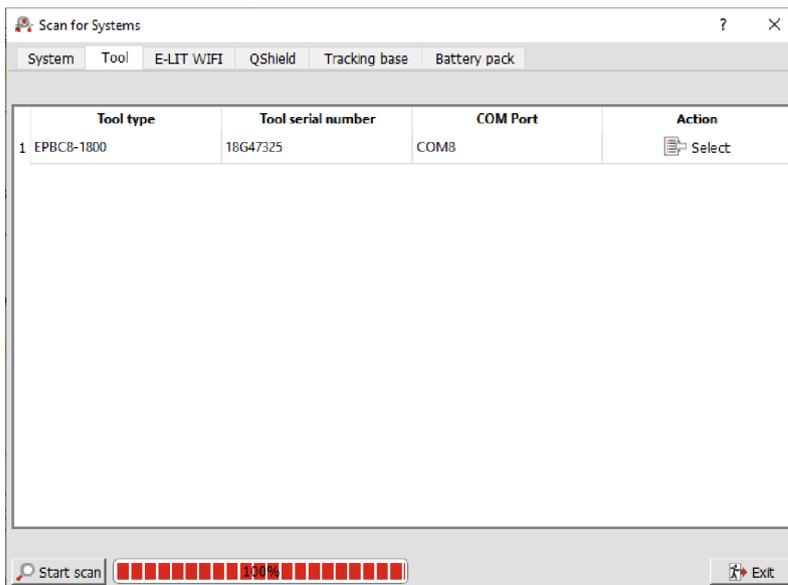
UWB 채널	범위
채널 1 (대역폭 3244.8 ~ 3744 MHz)	FCC (미국 및 캐나다)
채널 2 (대역폭 3774 ~ 4243.2 MHz)	ETSI (유럽) 및 FCC (미국 및 캐나다)
채널 3 (대역폭 4243.2 ~ 4742.4 MHz)	ETSI (유럽) 및 FCC (미국 및 캐나다)
채널 4 (대역폭 3328 ~ 4659.2 MHz)	ETSI (유럽) 및 FCC (미국 및 캐나다)
채널 5 (대역폭 6240 ~ 6739.2 MHz)	ETSI (유럽) 및 FCC (미국 및 캐나다) 및 SRRC (중국)
채널 7 (대역폭 5980.3 ~ 6998.9 MHz)	ETSI (유럽) 및 FCC (미국 및 캐나다)

ⓘ UWB 무선 채널은 추적기와 추적 베이스 간에 동일해야 합니다.

추적기 펌웨어 업데이트

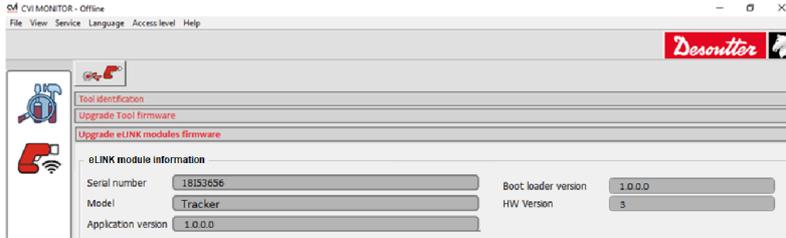
워크스테이션에 추적기를 설치하기 전에 추적 베이스의 펌웨어를 확인하십시오.

- 추적기가 있는 공구에서 CVIMONITOR가 설치된 컴퓨터로 USB-C 케이블을 연결하십시오.
- CVIMONITOR를 실행합니다.



- 공구를 선택합니다.

4. 업그레이드 eLINK 모듈 펌웨어 탭을 선택합니다.



5. CVI 키를 생산(production) 설정 권한과 함께 연결합니다.

6. ... 버튼을 누르고 추적기 베이스 ZIP 패키지를 선택합니다.

ⓘ 추적기 ZIP 패키지는 Desoutter 지원 라이브러리에서 찾을 수 있습니다.

https://thehub.group.atlascopco.com/Teams/CPD_rd_desoutter/SitePages/DSL.aspx

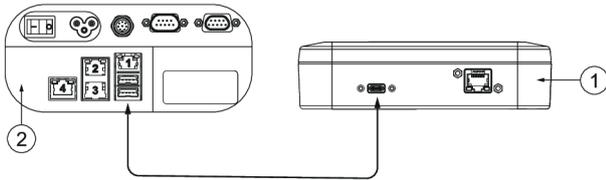
7. 업데이트 버튼을 누릅니다.

8. 진행 상태 표시줄이 표시되어 업데이트 진행 상태를 보여줍니다.

설치 지침

전원 공급 및 통신

USB-C 포트 사용



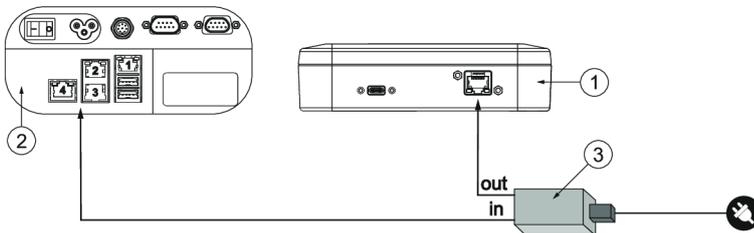
- | | |
|---|---------------|
| 1 | 추적 베이스 |
| 2 | CONNECT 내부 패널 |

USB3.0 A-C 케이블을(별도 구매) CONNECT의 USB 포트에 연결합니다.

ⓘ 전원 공급과 통신이 동시에 가능합니다.

외부 PoE 인젝터 사용

ⓘ PoE 인젝터는 별도로 구매해야 합니다.



- | | |
|---|---------------|
| 1 | 추적 베이스 |
| 2 | CONNECT 내부 패널 |
| 3 | 외부 PoE 인젝터 |

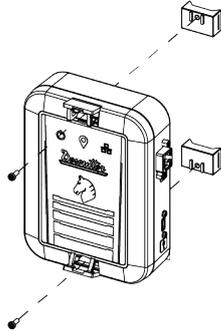
이더넷 케이블을 PoE 인젝터(in) 및 추적베이스의 이더넷 포트에 연결합니다.

이더넷 케이블을 PoE 인젝터(out) 및CONNECT에 연결합니다.

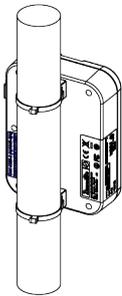
설치

추적 베이스를 장착하기 전에, 이 설명서의 **설치 전에** **속독하십시오** [페이지 7] 장에 기록된 지침을 참조해 주세요.

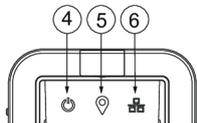
1. 추적 베이스의 전면 패널에 있는 장착 나사 접근 도어를 엽니다.
2. 아래 그림과 같이 M4 Torx 나사와 브래킷(제공됨)을 놓습니다. 손으로 나사를 조입니다.



3. 나일론 케이블 타이(별매)를 브래킷을 통해 묶고 선택한 위치에 고정합니다. 예:



표시등 읽는법



추적 베이스가 **코디네이터**인 경우:

항목	표시등	설명
4	전원 표시등	이 LED 표시등은 흰색 으로 켜지고 전원이 올바르게 공급되면 계속 켜져 있습니다.
5	UWB 표시등	이 LED는 UWB 통신 상태를 표시합니다: <ul style="list-style-type: none"> • 파란색 (깜박임): 추적 베이스/추적기 간의 통신이 작동하지 않습니다. • 녹색 (깜박임): 추적 베이스/추적기 간의 통신이 작동합니다.
6	이더넷(Ethernet)/USB 표시등	이 LED 표시등은 추적 베이스와 CONNECT 간의 이더넷/USB 통신 상태를 보여줍니다. 이더넷/USB 통신이 설정되면 이 LED가 파란색 으로 켜지고 계속 켜진 상태가 유지됩니다. 코디네이터는 UWB 장치 동기화에만 사용할 수 있습니다. 이 경우 이더넷/USB를 사용할 수 없습니다.

추적 베이스가 **마스터**인 경우:

항목	표시등	설명
4	전원 표시등	이 LED 표시등은 흰색 으로 켜지고 전원이 올바르게 공급되면 계속 켜져 있습니다.
5	UWB 표시등	이 LED는 UWB 통신 상태를 표시합니다: <ul style="list-style-type: none"> • 빨간색 (계속 켜짐): 마스터 추적 베이스/CONNECT 간의 설정 문제가 있습니다. • 파란색 (계속 켜짐): 마스터 추적 베이스/슬레이브 추적 베이스 또는 추적기 간의 통신이 작동하지 않습니다. • 녹색 (계속 켜짐): 마스터 추적 베이스/슬레이브 추적 베이스 또는 추적기 간의 통신이 작동합니다.
6	이더넷(Ethernet)/USB 표시등	이 LED 표시등은 추적 베이스와 CONNECT 간의 이더넷/USB 통신 상태를 보여줍니다. 이더넷/USB 통신이 설정되면 이 LED가 파란색 으로 켜지고 계속 켜진 상태가 유지됩니다. 코디네이터는 UWB 장치 동기화에만 사용할 수 있습니다. 이 경우 이더넷/USB를 사용할 수 없습니다.

추적 베이스 펌웨어 버전 2.7 이상에서만 조정자 추적 베이스가 켜지지 않으면 마스터 추적 베이스가 자동으로 새 조정자로 선택됩니다.

추적 베이스가 **슬레이브**인 경우:

항목	표시등	설명
4	전원 표시등	이 LED 표시등은 흰색 으로 켜지고 전원이 올바르게 공급되면 계속 켜져 있습니다.
5	UWB 표시등	이 LED는 UWB 통신 상태를 표시합니다: <ul style="list-style-type: none"> • 빨간색 (계속 켜짐): 마스터 추적 베이스/슬레이브 추적 베이스 간의 설정 문제가 있습니다. • 파란색 (계속 켜짐): 슬레이브 추적 베이스/추적기 간의 통신이 작동하지 않습니다. • 녹색 (계속 켜짐): 슬레이브 추적 베이스/추적기 간의 통신이 작동합니다.
6	이더넷(Ethernet)/USB 표시등	사용되지 않습니다.

작동

구성 지침

가상 케이블을 설정하는 방법

시작전에 읽어야 할 사항

1. 조임 공구에는 추적기가 장착되어 있습니다.
각 조임 공구는 조임 장치에 연결되어 있으며 Pset을 실행할 준비가 되어 있습니다.
2. 추적기는 반드시 CONNECT에서 선언되어야 합니다.
3. 마스터 추적 베이스는 반드시 CONNECT로 설정되어야 합니다.
4. 작업 영역은 CONNECT 또는 CVI CONFIG을 사용하여 설정할 수 있습니다.

- ① 추적기 및 추적 베이스의 MAC 주소를 기록하고 사용 가능한 상태로 유지하십시오.
추적기의 MAC 주소는 전면 패널에 있습니다.
MAC 주소는 추적 베이스 후면 패널의 라벨에 있습니다.

추적기 선언하기

CONNECT로 이동합니다.

"구성 > 시스템 > 주변장치 > 추적 시스템 > 추적기"를 차례대로 누릅니다.
위치 추적기 네모칸을 체크 표시합니다.

아래의 흰색 상자를 클릭하여 "MAC 주소" 화면을 표시합니다.
키보드를 사용하여 마지막 6자리를 입력합니다.



이 아이콘을 탭 하여 검증합니다.

마스터 추적 베이스를 설정하는 방법

CONNECT로 이동합니다.

1 - USB를 통한 CONNECT와의 통신인 경우

"구성 > 시스템 > 주변장치 > 추적 시스템 > 직렬/USB > USB"를 차례대로 누릅니다.
물리적 구성에 따라 추적 시스템을 USB 1 또는 USB 2로 설정합니다.

"구성 > 시스템 > 주변장치 > 추적 시스템 > 설정"을 차례대로 누릅니다.
"추적 시스템" 네모칸을 체크 표시합니다.



이 아이콘을 탭 하여 검증합니다.

2 - 이더넷을 통한 CONNECT와의 통신인 경우

"구성 > 시스템 > 주변장치 > 추적 시스템 > 설정"을 차례대로 누릅니다.
"추적 시스템" 네모칸을 체크 표시합니다.

"이더넷 통신"을 선택합니다.
추적 베이스의 IP 주소를 입력합니다. (기본값은 192.168.5.151)



이 아이콘을 탭 하여 검증합니다.

3 - 추적 베이스 선언하기

"구성 > 시스템 > 주변장치 > 추적 시스템 > 추적 베이스"를 차례대로 누릅니다.



이 아이콘을 눌러 추적 베이스를 추가합니다.

추적 베이스를 사용자 정의하려면 "추적 베이스 이름-1"을 클릭합니다.
아래의 흰색 상자를 클릭하여 "MAC 주소" 화면을 표시합니다.
키보드를 사용하여 마지막 6자리를 입력합니다.



이 아이콘을 탭 하여 검증합니다.

4 - 마스터 추적베이스와 CONNECT 사이의 통신을 점검하기

"구성 > 시스템 > 주변장치 > 추적 시스템 > 점검"을 차례대로 누릅니다.

"점검"을 누릅니다.

통신에 문제가 없는 경우, 체크 표시가 표시됩니다.

CONNECT로 작업 영역을 만드는 방법

1- 추적 베이스와 연결된 가상 케이블 시스템 만들기

"구성 > 시스템 > 주변장치 > 추적 시스템 > 인프라 구조"를 차례대로 누릅니다.



이 아이콘을 탭합니다.



이름을 선택합니다.

목록 버튼을 눌러 기존 추적 베이스 목록을 엽니다.

추적 베이스를 눌러 선택합니다. 네모칸이 연한 회색으로 변경됩니다.



이 아이콘을 탭 하여 검증합니다.



가상 케이블이 만들어졌습니다.

2 - 작업 영역에 연결할 조임 장치 선택하기

"구성 > 시스템 > 주변장치 > 추적 시스템 > 인프라 구조"를 차례대로 누릅니다.



녹색 타일을 누릅니다.



이 아이콘을 탭합니다.

작업 영역의 이름을 사용자 정의합니다.
빈 목록 버튼을 눌러 기존 조임 장치 목록을 엽니다.
 조임 장치를 눌러 선택합니다. 네모칸이 연한 회색으로 변경됩니다.



이 아이콘을 탭 하여 검증합니다.



조임 장치가 선택되었습니다.

3 - 작업 영역을 사용하여 조임 장치에 대한 UV 활성화하기

CVI CONFIG로 이동합니다.
 CONNECT가 컴퓨터에 연결되었는지 확인하십시오.
 작업 영역을 만들고, CONNECT를 추가하고, IP 주소를 확인합니다.



이 아이콘을 클릭하여 CVI CONFIG를 업데이트합니다.

"기능 관리"로 이동합니다.
 "가상 케이블 1개의 작업 영역" 기능이 있지만, 활성 상태는 아닙니다.



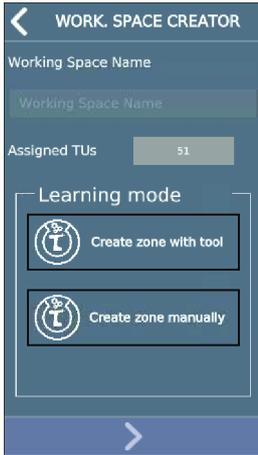
이 아이콘을 클릭합니다.



제품을 업데이트하려면 이 아이콘을 클릭하십시오.

4- 작업 영역 만들기 끝내기

다음 화면이 나타날 때까지 조임 장치의 활성화를 반복합니다.



"공구로 영역 만들기"를 누릅니다. 네모칸이 연한 회색으로 변경됩니다.



이 아이콘을 탭하여 다음 단계로 넘어갑니다.



공구의 연결 상태를 점검하십시오.
배터리 팩을 분리한 후 다시 장착합니다.



REC를 클릭합니다.

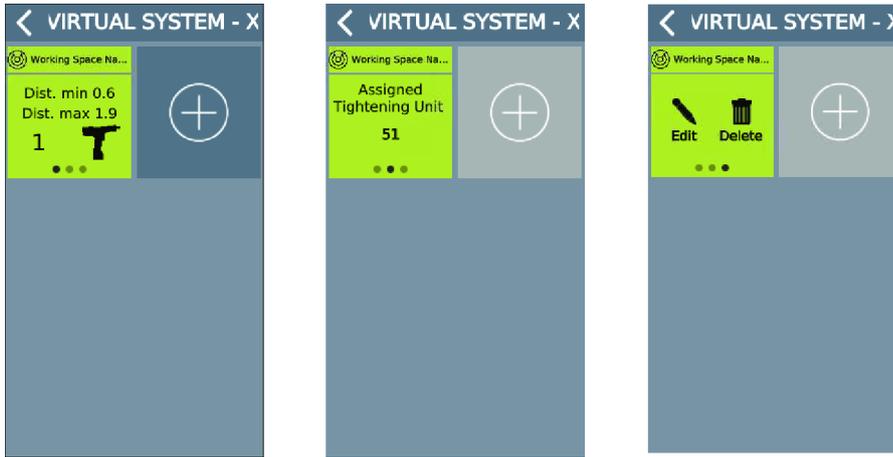
공구를 최소 거리로 이동하고 트리거를 누릅니다.

그 다음 공구를 최대 거리로 이동하고 트리거를 누릅니다.

STOP를 클릭합니다.



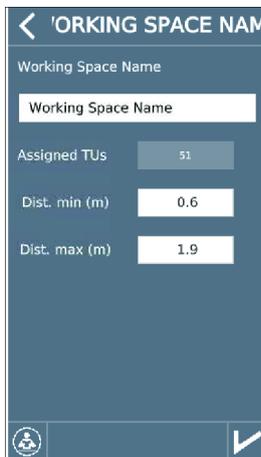
이 아이콘을 탭하여 다음 단계로 넘어갑니다.



이 조임 장치의 작업 영역 만들기가 완료됩니다.
 타일을 왼쪽으로 밀어 조임 장치가 올바른지의 여부를 제어할 수 있습니다.
 다시 타일을 밀어 작업 영역을 **편집** 또는 **삭제**합니다.

4 - 수동으로 미세 조정하기

편집을 클릭합니다.



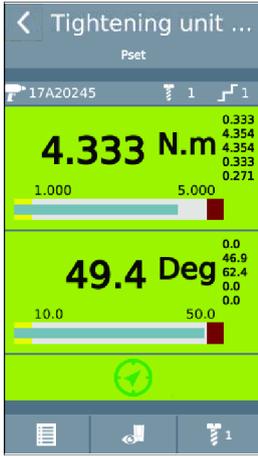
그림을 클릭하고 필요한 경우 변경합니다.

 이 아이콘을 탭 하여 검증합니다.

 종료하기 위해 이 아이콘을 탭 합니다.

5 - Pset을 실행하여 설정 테스트하기

작업 영역에서 Pset을 실행합니다.



위의 그림에서, 시스템이 올바르게 작동하고 있음을 나타내는 녹색 닷을 볼 수 있습니다.

① 공구가 작업 영역 밖에 있는 경우, 공구 디스플레이에 "E931"이 표시됩니다. 확인을 눌러 종료합니다.

작동 지침

가상 케이블 솔루션 사용하기

작업자가 작업 영역 내부에서 공구를 사용할 때 공구가 활성화됩니다.

작업자가 작업 영역 밖으로 나가면, 공구는 비활성화됩니다.

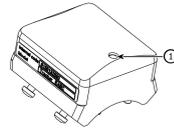
"I931 - 추적 시스템에 의해 잠긴 공구"가 CONNECT 및 공구 디스플레이에 표시됩니다. "확인"을 눌러 메시지를 지웁니다.

① 작업자가 작업 영역 밖으로 나갈 때 조임이 진행 중이면, 기본값 설정은 공구를 중지시킵니다. 이러한 동작은 CVI CONFIG 및 CONNECT의 조임 장치 설정에서 사용 가능한 "진행 중인 조임이 작업 영역 밖에 있을 때 중지" 매개 변수를 사용하여 구성할 수 있습니다.

문제 진단

가상 케이블 문제 해결

1개의 코디네이터 및 x 추적기(들)을 기반으로 하는 가상 케이블 시스템이 있는 LED 표시등:



코디네이터 추적 베이스

LED 4	LED 5	LED 6
꺼짐	꺼짐	꺼짐
흰색	파란색 깜박임	파란색
흰색	파란색등 깜박임	꺼짐

추적기

LED 1
파란색*
빨간색
꺼짐
파란색*
빨간색

진단 LED 상태

코디네이터 추적 베이스에 전원 문제가 있습니다.

추적기의 전원 문제

추적 베이스의 구성 문제:

1. 이더넷/직렬 통신 오류
2. 잘못된 네트워크 인터페이스가 사용되었습니다.
3. 추적 베이스 IP 주소가 잘못되었습니다.
4. CONNECT와 추적 베이스 사이에 케이블이 없습니다.

CONNECT와 추적 베이스 사이에 구성 문제가 있습니다.

1. CONNECT와 PoE 인젝터 사이에 통신이 이루어지지 않습니다

2. 잘못된 네트워크 인터페이스가 사용되었습니다.

공구 잠김

추적 베이스의 구성 문제:

1. 추적 베이스 유형이 잘못되었습니다. (마스터 대신 슬레이브)

추적기 / 추적 베이스에 구성 문제가 있습니다.

1. UWB 채널이 잘못되었습니다.

2. 잘못된 MAC 주소

추적 베이스에서 추적기를 볼 수 없음 (범위를 벗어남)

가상 케이블 시스템이 정상입니다.

추적기 스위치가 꺼져있습니다.

흰색	녹색등 깜박임	꺼짐
흰색	녹색등 깜박임	꺼짐

녹색
녹색

흰색	빨간색등 깜박임	파란색
흰색	빨간색등 깜박임	파란색

파란색% 빨간색
파란색% 빨간색

흰색	파란색등 깜박임	파란색
흰색	파란색등 깜박임	파란색

빨간색
빨간색

흰색	파란색등 깜박임 **	파란색
흰색	파란색등 깜박임 **	파란색

파란색* 빨간색
파란색* 빨간색

흰색	녹색등 깜박임	파란색
흰색	녹색등 깜박임	파란색

녹색
녹색

흰색	파란색등 깜박임 **	파란색
흰색	파란색등 깜박임 **	파란색

꺼짐
꺼짐

* LED 색상 (이전 가상 케이블 시스템이 정상인 경우) 시스템을 다시 시작한 후 LED 색상이 두 번째 선택입니다.

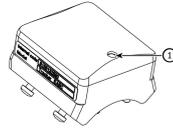
** 여러 개의 추적기가 사용되는 경우: 1개의 추적기가 작동하는 즉시 코디네이터 LED 5가 녹색으로 깜박입니다.

1개의 코디네이터, x 마스터, x 슬레이브 및 x 트래커(들을 기반으로 하는 가상 케이블 시스템이 있는 LED 표시등:

① 분석은 다음 단계를 통해 수행해야 합니다:

- 추적기(존재하는 경우)로 코디네이터 추적 베이스가 있는 UWB 네트워크 확인
- 다른 UWB 네트워크를 하나씩 확인합니다.

1. 코디네이터 추적 베이스와 추적기 LED 상태를 확인합니다.



코디네이터 추적 베이스

LED 4 꺼짐	LED 5 꺼짐	LED 6 꺼짐
흰색	파란색등 깜박임	파란색
흰색	파란색등 깜박임	꺼짐
흰색	파란색등 깜박임	파란색
흰색	녹색등 깜박임	파란색

추적기

LED 1 파란색* 빨간색 꺼짐 파란색* 빨간색
빨간색
녹색

진단 LED 상태

코디네이터 추적 베이스에 전원 문제가 있습니다.

추적기의 전원 문제
코디네이터 추적 베이스의 구성 문제:

1. 이더넷/직렬 통신 오류
2. 잘못된 네트워크 인터페이스가 사용되었습니다.
3. 추적 베이스 IP 주소가 잘못되었습니다.
4. CONNECT와 추적 베이스 사이에 케이블이 없습니다.

추적기 / 추적 베이스에 구성 문제가 있습니다.:

1. UWB 채널이 잘못되었습니다.
2. 잘못된 MAC 주소

2단계 분석으로 이동합니다.

* LED 색상 (이전 가상 케이블 시스템이 정상인 경우) 시스템을 다시 시작한 후 LED 색상이 두 번째 선택입니다.

2. 다른 UWB 네트워크를 하나씩 확인합니다.



마스터 추적 베이스

LED 4 꺼짐	LED 5 꺼짐	LED 6 꺼짐
흰색	녹색	파란색
흰색	녹색 깜박임	파란색
흰색	녹색 깜박임	파란색

슬레이브 추적 베이스

LED 4 흰색	LED 5 파란색 빨간색	LED 6 꺼짐
꺼짐	꺼짐	꺼짐
흰색	녹색	꺼짐

추적기

LED 1 파란색* 빨간색 녹색
꺼짐
꺼짐

진단 LED 상태

마스터 추적 베이스에 전원 문제가 있습니다.

슬레이브 추적 베이스에 전원 문제가 있습니다.

추적기의 전원 문제

흰색	녹색* 빨간색	꺼짐	흰색	녹색	꺼짐	녹색	<p>마스터 추적 베이스의 구성 문제:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. 이더넷/직렬 통신 오류 2. 잘못된 네트워크가 사용되었습니다. 3. 잘못된 추적 베이스 IP 주소 4. CONNECT와 추적 베이스 사이에 케이블이 없습니다.
흰색	녹색* 빨간색	파란색 꺼짐	흰색	파란색* 빨간색	꺼짐	파란색* 빨간색	<p>마스터 추적 베이스의 구성 문제:</p> <p>추적 베이스 유형이 잘못되었습니다. (마스터 대신 슬레이브)</p> <p>공구가 잠겼습니다. 슬레이브 추적 베이스의 구성 문제:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. UWB 채널이 잘못되었습니다. 2. 잘못된 MAC 주소
흰색	녹색 깜박임	파란색	흰색	빨간색	꺼짐	녹색	<p>추적기 / 슬레이브 추적 베이스 사이에 구성 문제가 있습니다.:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. UWB 채널이 잘못되었습니다. 2. 잘못된 MAC 주소
흰색	녹색 깜박임	파란색	흰색	녹색* 파란색	꺼짐	빨간색	<p>코디네이터 추적 베이스에서 마스터 및 슬레이브 추적 베이스를 볼 수 없음 (범위를 벗어남)</p>
흰색	파란색 깜박임	파란색	흰색	파란색	꺼짐	파란색	<p>슬레이브 추적 베이스에서 추적기를 볼 수 없음 (범위를 벗어남)</p>
흰색	녹색 깜박임	파란색	흰색	녹색	꺼짐	파란색	<p>가상 케이블 시스템이 정상입니다.</p>
흰색	파란색 깜박임	파란색	흰색	빨간색/녹색* (번갈아 점등) 파란색	꺼짐	빨간색/녹색* (번갈아 점등) 파란색	<p>여러개의 코디네이터 추적 베이스가 감지되었습니다.</p>

* LED 색상 (이전 가상 케이블 시스템이 정상인 경우) 시스템을 다시 시작한 후 LED 색상이 두 번째 선택입니다.

** 여러 개의 추적기가 사용되는 경우: 1개의 추적기가 작동하는 즉시 코디네이터 LED가 녹색으로 깜박입니다.

1914년 프랑스에 설립된 Desoutter Industrial Tools는 항공우주 산업, 자동차 산업, 경차량 및 중차량, 오프로드, 일반 산업을 포함하여 광범위한 부속품과 제조 시설에 도움이 되는 전기 및 공압식 부속품 공구 분야에서 글로벌 리더로 자리매김하였습니다.

Desoutter는 170개국 이상에서 지역 및 전세계 고객의 특정한 요구에 부응하기 위해 포괄적인 범위의 솔루션 공구, 서비스 및 프로젝트를 제공하고 있습니다.

또한 공기 및 전기식 스크루드라이버, 고급 조립 공구, 고급 드릴링 장치, 공기 모터 및 토크 측정 시스템을 포함하여 혁신적인 품질의 산업 공구 솔루션을 설계, 개발 및 제공합니다.

자세한 정보는 www.desouttertools.com에서 찾을 수 있습니다



More Than Productivity