

作者: 王进  
日期: 2016-6-15  
版本: V1.0  
E\_mail: jin.wang@beckhoff.com.cn

**BECKHOFF** New Automation Technology

上海市江场三路市北工业园区  
163号5楼(200436)  
TEL: 021-66312666  
FAX: 021-66315696

## 技术说明文档模板

---

### 概述

技术说明文档模板, 为了使测试信息更加可靠, 需要详细描述所用的硬件和软件版本, 包含但不限于以下内容。

### 文档中包含的文件

文件名称	文件说明
kuka-EL6692-config.wvs	测试用 kuka 配置文件
WorkVisul 配置截图.xlsx	软件配置高清图
EtherCAT Bridge _ForCustomer.pdf	EI6692 模块 TwinCAT 软件配置步骤

### 备注

关键字: kuka EL6692 WorkVisul

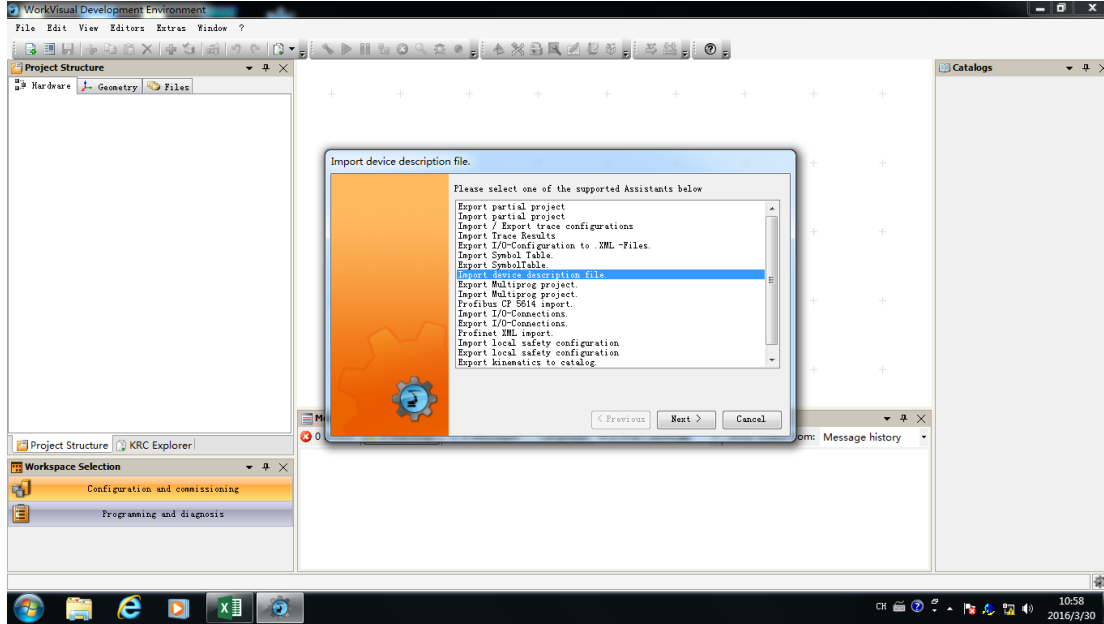
### 免责声明

我们已对本文档描述的内容做测试。但是差错在所难免, 无法保证绝对正确并完全满足您的使用需求。本文档中对库卡机器人软件中el6692配置的描述, 仅供参考, 如有差错, 不承担任何责任。仅本文档的内容可能随时更新, 也欢迎您提出改进建议。

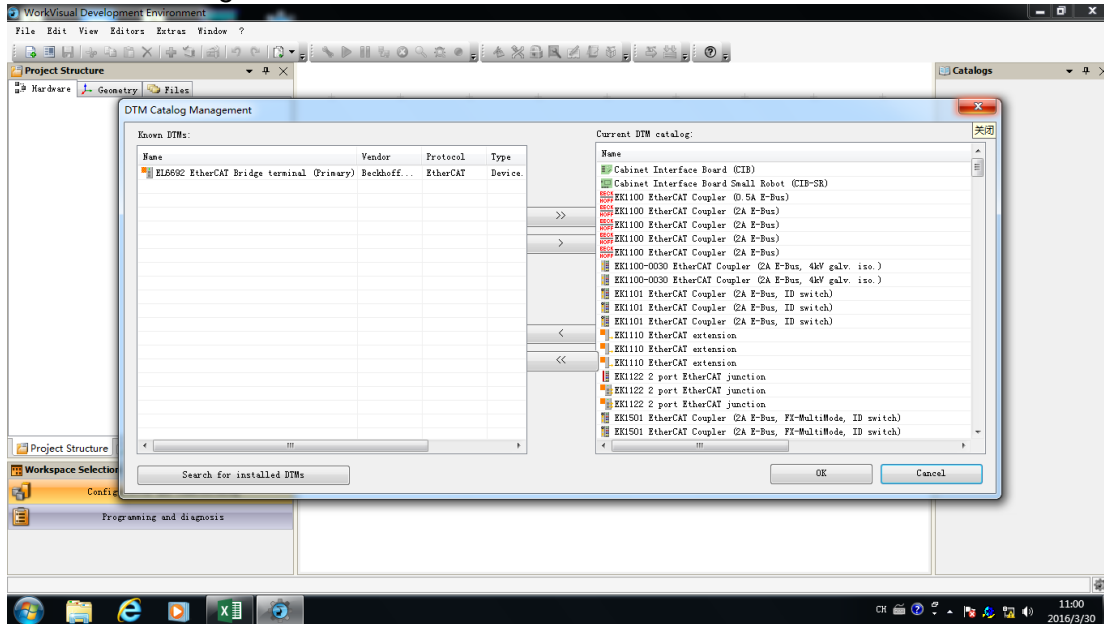
*文档内容可能随时更新  
如有改动, 恕不事先通知*

## EL6692 在 Kuka 机器人软件 WorkVisual 中的配置

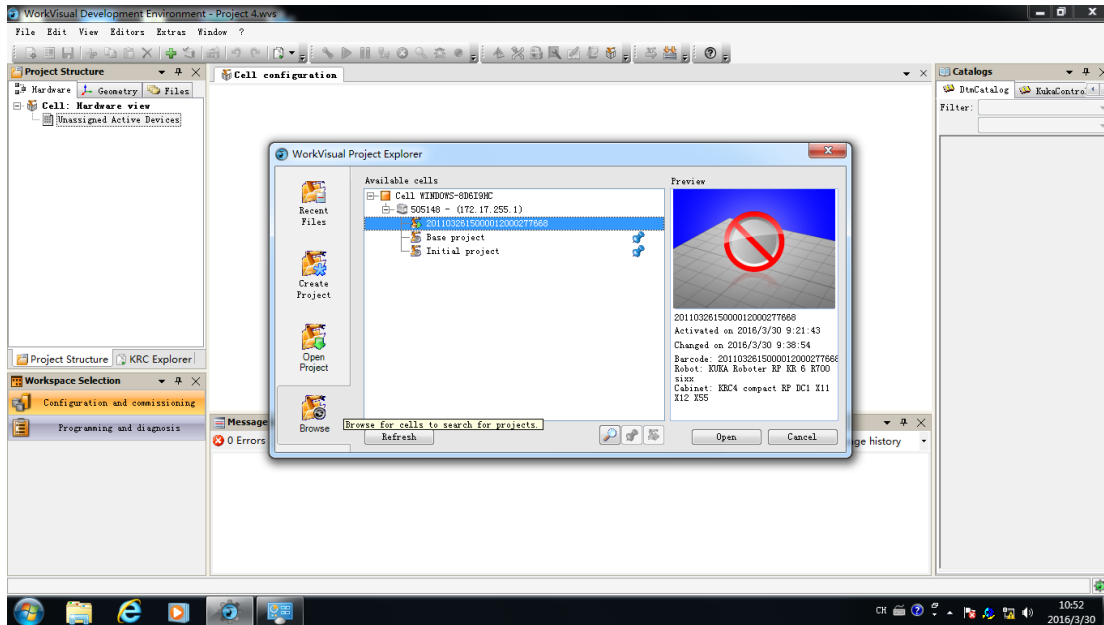
1. 在空白项目中添加模块的 xml 文件。



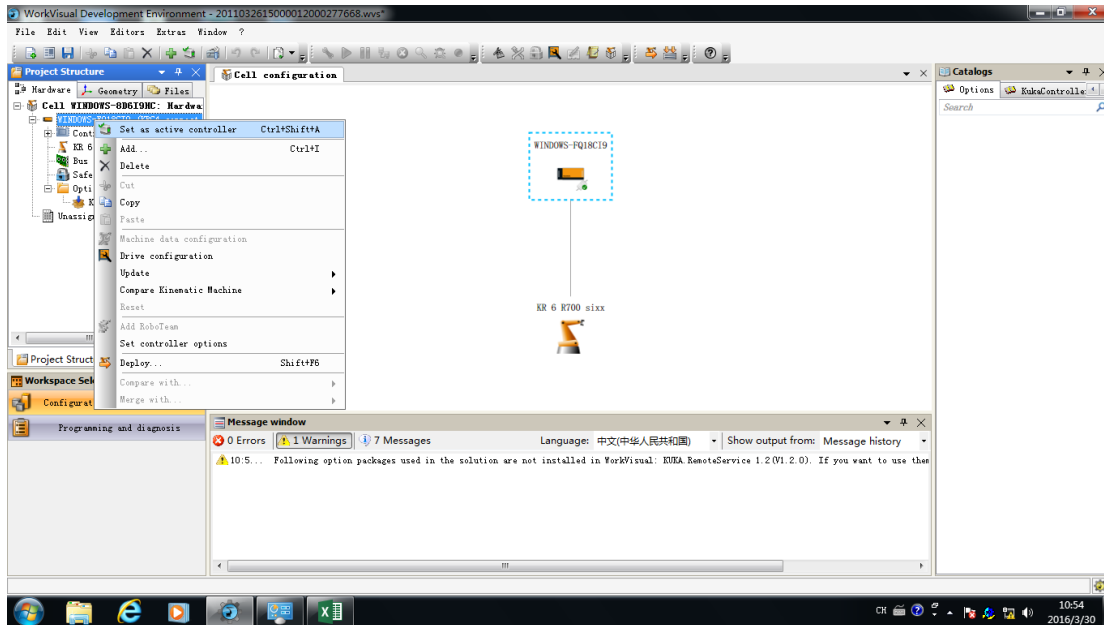
2. 在 DTM catalog 中验证是否添加成功。



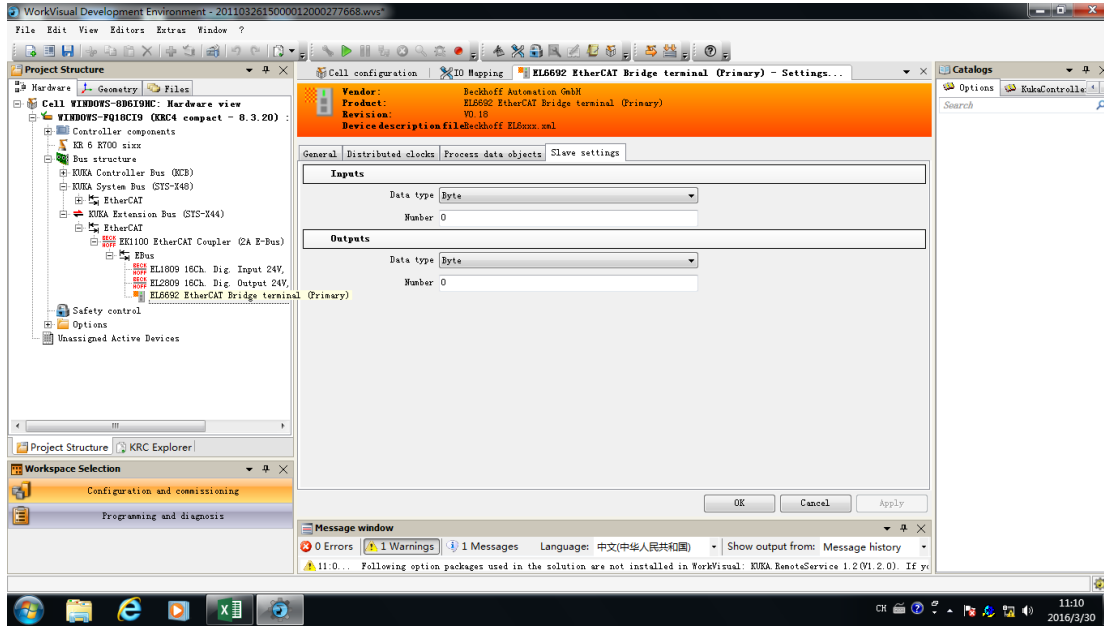
## 3. 连上 kuka 机器人控制器后，加载配置



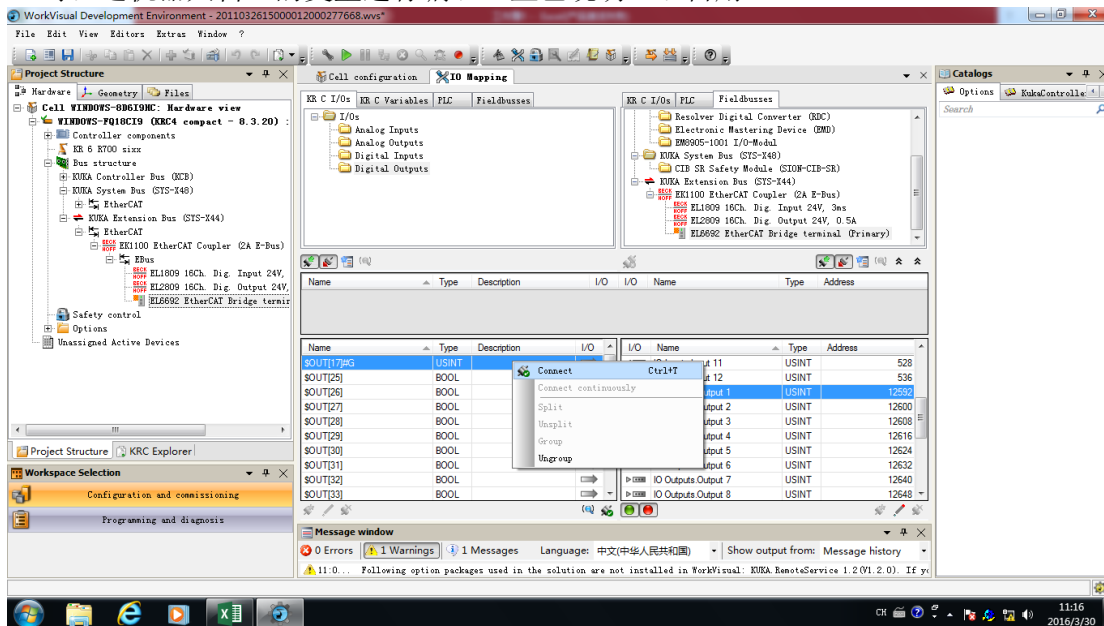
## 5. 激活配置



6. 添加 el6692 模块，双击 el6692 进行变量数量和类型的配置以及 MacID 和波特率设置。此处需要与 TwinCAT 软件中 el6692 的配置保持一致。关于 el6692 的配置方法可以参考 EtherCAT Bridge\_ForCustomer.pdf。



7. 对左边机器人自己的变量进行编组。蓝色说明已经占用。



8. 将左边的变量和右边 el6692 的变量进行链接。如要需要修改或者 Disconnect 变量，按钮在视图中部。

