

FANUC



iRDiagnosics

Pour valider vos programmes

A utiliser sans modération !

- Motion Profiler est une option qui fournit des informations sur les mouvements.
- Cette option permet de diagnostiquer les programmes TP. Les lignes de mouvements peuvent être identifiées et ensuite ajustés facilement en utilisant cette option afin d'optimiser le programme.
- Les données prise en compte sont les suivantes :
 - Durée totale du cycle
 - Consommation d'énergie
 - énergie de récupération
 - Steady-State OVC*
 - Long terme OVERHEAT *
 - Temps d'exécution par ligne
 - La consommation d'énergie par ligne

En raison des contraintes de mémoire du contrôleur, les données des mouvements peuvent être écrasées et manquantes. Envisager de séparer le très long programme en plusieurs programmes de tailles raisonnables. Soit environ une cinquantaine de points.

****OVC et OVERHEAT : En cas de trop fortes valeurs le robot se mettra en sécurité mais le fonctionnement dans des plages hautes peut conduire à l'usure prématurée du moteur ou bien à endommager le variateur.***

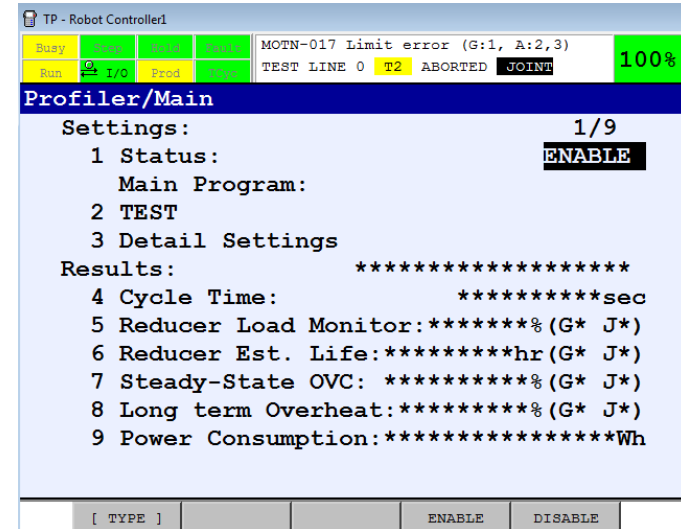
OVC consommation de courant calculée par le logiciel.

OVERHEAT indique la surchauffe du thermistor dans le moteur.

Steady-State OVC et la OVERHEAT sont des résultats issus de l'estimation basées sur une température ambiante théorique, et leurs précisions ne sont pas garanties.



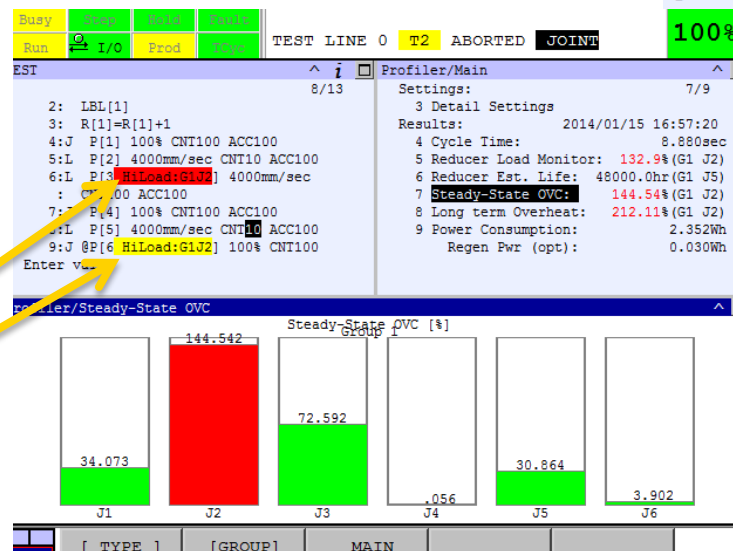
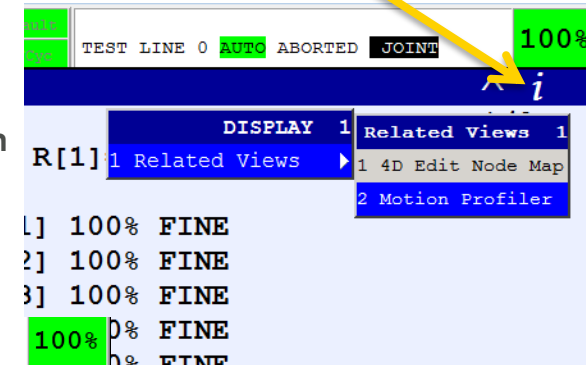
1. Appuyer sur MENU
2. Sélectionnez STATUS
3. Appuyer sur F1[TYPE]
4. Sélectionnez Motion Profiler
5. Sélectionnez le programme à analyser
6. Remplir dans Détail Settings les informations correspondantes
7. Passer le Status à ENABLE (ce désactive à la fin du programme)
8. Lancez le programme à analyser



Résultats Motion Profiler

FANUC

1. Dans le Programme TP pressez le *i*+FCTN et sélectionner Motion Profiler
2. Teach Pendant sur ON
3. Naviguez sur la 2ème fenêtre, appuyer sur DETAIL pour plus d'information



Surligne les lignes critiques du programme.

Indique le Robot et l'axe concerné.
Fonctionne avec les CALL PROG.



Pour maintenir la fiabilité du robot et l'utiliser dans ses spécifications, tous les points notés en jaune ou rouge, doivent être modifiés afin de retomber dans les spécifications du robot:

- Baisse de la vitesse sur point
- Utilisation d'ACC < 100

Les Duty et OVC doivent être également ramenés à des valeurs inférieures à 100%.

N'hésitez pas à consulter notre support technique ou notre BE lors de vos études pour de plus amples informations.

