## FANUC 보전 FLOW CHART

- 1. MASTERING
  - 1-1. BZAL , Pulse Mismatch, Pulse is not established 조치방법
  - 1-2. ZERO MASTERING
  - 1-3. QUICK MASTER Ref\_Count 확인
  - 1-4. QUICK MASTERING
- 2. DATA BACKUP/RESTORE

  - 2-1. All Data Backup 2-2. 한 개의 파일 Loading
- 3. IMAGE BACKUP/RESTOR
  - 3-1. IMAGE BACKUP
  - 3-2. IMAGE RESTORE

#### FANUC FA & ROBOT

## 1. MASTERING

- 1-1. 알람 조치 방법
- BZAL 알람시 조치 방법 : Pulse coder에 공급되는 전원이 끊어졌음.

MENU → 0. NEXT → 6. SYSTEM →  $\boxed{\text{F1}}$  [TYPE]

- → 3. MASTER/CAL → F3 RES\_PCA → 전원 OFF / ON
- Pulse mismatched / Pulse is not established 알람 시 조치 방법 :
   Pulse coder의 현재 위치를 찾지 못함. -> 모터 1회전 후 reset

MENU  $\rightarrow$  0. NEXT  $\rightarrow$  6. SYSTEM  $\rightarrow$  | F1 | [TYPE]

- → 3. MASTER/CAL → 해당 축을 15도 정도씩 움직여 줌 ( 모터 1회전)
- → F3 RES\_PCA → RESET
- ※ 3. MASTER/CAL 이 화면에 안 나올 경우

MENU  $\rightarrow$  0. NEXT  $\rightarrow$  6. SYSTEM  $\rightarrow$  F1 [TYPE]  $\rightarrow$  2. VARIABLES

→ \$MASTER\_ENB=1 → F1 | [TYPE]을 누르면 3. MASTER/CAL 확인됨

#### FANUC FA & ROBOT

- 1-2. ZERO MASTERING
- ZERO MASTERING : 실행 후 미세 위치 수정을 해 줄 필요가 있음.

→ 3. MASTER/CAL → COORD 버튼을 눌러 우측 화면에 **JOINT** 가

나오게 하여 각 축 (J1~J6)버튼을 눌러 각 축을 0점 MARK로 이동시킨다.

- ightarrow 2. ZERO POSITION MASTER ightarrow F4 YES ightarrow 6. CALIBRATE
- → F4 YES → F5 DONE → 전원 OFF / ON → MASTERING 완료
- ※ 3. MASTER/CAL 이 화면에 안 나올 경우

MENU → 0. NEXT → 6. SYSTEM → F1 [TYPE] → 2. VARIABLES

→ \$MASTER\_ENB=1 → F1 [TYPE]을 누르면 3. MASTER/CAL 확인됨

## 1-3. QUICK MASTERING

MENU → 0. NEXT → 6. SYSTEM → 
$$\boxed{\text{F1}}$$
 [TYPE] → 2. VARIABLES



#### ※ 주 의

▶ 모터 고장/교체 후, 펄스코더 알람시에는 마스터링 값이 변하므로 Quick Mastering을 사용할 수 없습니다.

( Data Sheet에 있는 Ref\_Count 더 이상 사용 불가. ZERO MASTERING 후, Count값 재기록 필요)

▶ 모터 고장/교체 후, REF\_COUNT 재기록 - 모든 축 ZERO위치 이동 -> MASTER/CAL -> 6.Set QUICK MASTER REF -> F4 YES

#### FANUC FA & ROBOT

#### 1-3. QUICK MASTERING

• QUICK MASTERING : 실행 후 미세 위치 수정을 해 줄 필요 없음.

COORD → JOINT JOG 모드 선택 → 각축을 0 점에 위치 시킴.

MENU  $\rightarrow$  0. NEXT  $\rightarrow$  6. SYSTEM  $\rightarrow$  F1 [TYPE]  $\rightarrow$  3. MASTER/CAL  $\rightarrow$ 

ightarrow 3. QUICK MASTER ightarrow F4 YES ightarrow 6. CALIBRATE

→ F4 YES → F5 DONE

※ 이 마스터링은 서보 모터 케이블 절단, 베터리 알람 후에도 사용가능하며 MAIN CPU 이상 시에도 DATA를 복구 시킨 후 사용하면 전과 같은 위치로 마스터링 됨.

하지만 서보 모터 분해, 펄스 코더 분해 시에는 사용 불가함.

- -> ZERO MASTERING 또는 SINGLE MASTERING 후 미세 위치 수정 해야 함
- ※ 이 마스터링은 모든 알람이 없는 상태에서 행해져야 함. ( 펄스 코더 알람 해지 방법 1-1 참고)

# 2. DATA BACKUP/RESTORE

#### FANUC FA & ROBOT

2-1. ALL BACK UP

- ALL BACKUP : 모든 파일 BACK UP
- ightarrow USB를 컨트롤러에 삽입 ightarrow MENU ightarrow 7. FILE ightarrow 1. FILE ightarrow ENTER

F5 [UTIL] → 1. SET DEVICE → 3. USB Disk [UD1(R/C), UT1(T/P)] 선택

- ightarrow = F5 = [UTIL]  $\rightarrow$  4. MAKE DIR  $\rightarrow$  BACKUP 받을 폴더 생성 (일반적으로 공정명/일자)
- $\rightarrow$  F4 [BACKUP]  $\rightarrow$  8. All of above  $\rightarrow$  F4 YES
- → 백업을 실행 → 백업 종료 후 USB 메모리 수거

## ※ 주의사항

- 수정사항이 있을 시 마다 반드시 BACK UP을 할 것 (최종 수정일 기록)

2-2. 한 개의 파일 LOADING

USB 삽입 
$$\rightarrow$$
 MENU  $\rightarrow$  7. FILE  $\rightarrow$  F5 [UTIL]  $\rightarrow$  1. SET DEVICE  $\rightarrow$ 

3. USB Disk [ USB의 경우: UD1(R/C), UT1(T/P) / 내부 FROM의 경우: FRA] 선택

$$\rightarrow$$
 F2 [DIR]  $\longrightarrow$  원하는 파일 확장자 선택  $\rightarrow$  원하는 파일 선택  $\rightarrow$ 

#### ※ 주의사항

- DATA가 특정 폴더에 저장되어 있으면 **F2 DIR**을 눌러서 해당 폴더 안에 들어가야 함.
- 현재 사용중인 프로그램 및 쓰기 방지가 되어진 프로그램은 LOAD가 안됨
- 현재 사용중인 프로그램을 덮어 쓰기 위해서는 FCTN → 1.ABORT (ALL) → ENTER 이후, 위의 Data Load 순서에 따라 진행.
- 쓰기 금지를 풀려면 SELECT → 해당프로그램으로 커서 이동 → NEXT → F2 [DETAIL]
  - → 4. WRITE PROTECT OFF

#### FANUC FA & ROBOT

2-3. 모든 파일 LOADING

USB 삽입 
$$ightarrow$$
 전원 OFF  $ightarrow$  F1  $ightharpoonup$  F5  $ightharpoonup$  를 누른 채로 전원 ON

$$ightarrow$$
 CTRL START 으로 부팅  $ightarrow$  MENU  $ightarrow$  5. FILE  $ightarrow$  F5 [UTIL]

F4 [RESTORE] 
$$\rightarrow$$
 6. ALL OF ABOVE  $\rightarrow$  F4 YES  $\rightarrow$ 

LOADING 중간에 멈추면 F4 SKIP을 누름 → FCTN → 1. COLD START

#### ※ 주의사항

- DATA가 특정 폴더에 저장되어 있으면 **F2 DIR**을 눌러서 해당 폴더 안에 들어가야 함.
- 현재 사용중인 프로그램 및 쓰기 방지가 되어진 프로그램은 LOAD가 안됨
- 쓰기 금지를 풀려면 SELECT → 해당프로그램으로 커서 이동
- → NEXT → F2 [DETAIL] → 4. WRITE PROTECT OFF

## 3. IMAGE BACKUP/RESTORE

## FANUC FA & ROBOT

3-1. IMAGE BACKUP

- IMAGE BACKUP: FROM + SRAM IMAGE FILE을 복구
- ➤ USB를 컨트롤러에 삽입 → MENU | → 7. FILE → 1. FILE → ENTER

F5 [UTIL]  $\rightarrow$  1. SET DEVICE  $\rightarrow$  3. USB Disk (UD1:)

- ightarrow F5 [UTIL] 
  ightarrow 4. MAKE DIR ightarrow BACKUP 받을 폴더 생성 (일반적으로 공정명/일자)
- $\rightarrow$  F4 BACKUP  $\rightarrow$  F4 YES
- → 백업을 실행 → 백업 종료 후 USB 메모리 수거

## ※ 주의사항

- 수정사항이 있을 시 마다 반드시 BACK UP을 할 것 (최종 수정일 기록)

## 3-2. IMAGE RESTORE

USB를 컨트롤러에 삽입 (UD:1) (IMAGE BACKUP 되어 있는 USB) → 전원 OFF → F1 + F5 를 누른 채 전원 ON

- ightarrow BOOT MONITOR ightarrow 4. CONTROLLER BACKUP/RESTORE
- ightarrow 3. RESTORE CONTROLLER IMAGES ightarrow 3. USB(UD:1)
- → IMAGE BACKUP 파일이 있는 폴더 설정 → 1. OK (Current Directory)
- ightarrow Restore image files? ightarrow 1. Y ightarrow  $rac{$ 완료 시 ightarrow BOOT MONITOR 창
- → 1. Configuration menu → 2. Cold start

주1) 메모리 복구 중에는 절대 전원을 끄거나 USB를 빼지 말 것