

ROBÔ FANUC-R-J2

MASTERIZAÇÃO.

VARIAVEIS ➡ (ITEM 62) \$MCR _ \$SPC-RESET ➡ colocar em **TRUE** em seguida:

VARIAVEIS ➡ DMR-GRP ➡ ENTER ➡ ENTER ➡ MASTER

DONE ➡ TRUE ➡ PREV ➡ PREV.

MCR-GRP ➡ ENTER ➡ ENTER ➡ CALIBRATE ➡ TRUE ➡ PREV ➡
PREV.

CALIBRAÇÃO DE EIXO INDIVIDUAL

Levar o robô na marca ➡ SINGLE MASTER ➡ Selecionar o eixo e colocar (1) onde
está marcado (0) ➡ Pressione execute ➡ PREV ➡ CALIBRATE.