ROBÔ FANUC-R-J2

BACK-UP (arquivos aplicativos)

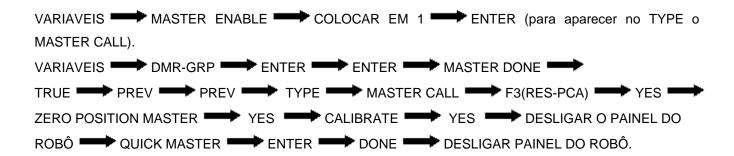
MENU FILE F1[TYPE] F4[BACK-UP] ALL OF ABOVE.

Partida controlada.



MASTERIZAÇÃO.

OBS: Quando tirar a bateria, se der o alarme SERVO-075- só resetará caso você gire os eixos mais de 30°. Caso contrário não é possível masterizar, limpar histórico de falhas.



Criar um programa para verificar o MASTER.

J P[1] 100% CNT.

↓

Colocar dentro do ponto F5[POSITION] F5[Selecionar JOINT] (SOMENTE joint) e colocar zero em todos os eixos F4DONE e rodar o programa.

Para invertemos o sinal de uma DI sem necessidade de simularmos.

MENUS F2(CONFIG) F4(DETAIL) mova o cursor para POLARITY e aperte F4(INVERSE).

OBS: Quando trocar o motor do eixo2 ou do eixo três, sempre masterizar os dois eixos(2e3). Podemos também inverter a polaridade do robô da seguinte forma:

MENUS - SETUP - CELL - I/O - SE ESTIVER EM ENABLE PASSAR PARA DISABLE.

ALGUMAS VARIAVEIS MAIS UTILIZADAS NO ROBÔ

Variável utilizada no robô para estipular velocidade quando a porta estiver aberta.

VARIAVEIS - SCR - ENTER - SFRUNOVLIM.

Variável utilizada para alterar o tempo de entrada do freio mecânico.

VARIAVEIS PARAM-GROUP ENTER SVOFFTIME ENTER.

Após este procedimento dar uma partida fria no robô (COLD-STAR).

Variável para ver o estado que o freio mecânico se encontra.

VARIAVEIS MOR ENTER. Valor=0 freiado valor=1 rodando.

Variável para regular a velocidade do robô quando teach pend for habilitado.

VARIAVEIS SCR ENTER TPENEBLEOVRD.

Variável para resetar o pulse coder quando for desconectado ou estiver gerando falha.

VARIAVEIS - MCR - ENTER - SPC-RESET - TRUE - PREV - PREV.