ROBÔ FANUCR-J3iB

(011)-3619-0584 (011)-9136-8301

emerson-andrade@fanucrobotics.com.br

BACK-UP (arquivos aplicativos)

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

Selecionar dispositivo de memória

MENU FILE F1[TYPE] FILE F5[UTIL] SET DEVICE selecionar o dispositivo desejado.

Formatar dispositivo.

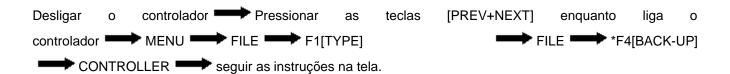
MENU FILE F1[TYPE] FILE F5[UTIL] FORMAT seguir intruções na tela.

Restauração de arquivos aplicativos (Partida controlada).

Desligar o controlador Pressionar as teclas [PREV+NEXT] enquanto liga o controlador MENU FILE FILE F1[TYPE] FILE F4[RESTORE] ALL OF ABOVE. Seguir as instruções na tela.

*Caso F4 apareça BACK-UP Pressionar FCTN selecionar RESTORE/BACK-UP aparecerá RESTORE no F4.

BACK-UP de controlador (Partida controlada).



Restauração do controlador (boot monitor)

Desligar o controlador pressionar as teclas [F1+F5] enquanto liga o controlador selecionar RESTORE/BACK-UP selecionar RESTORE FULL CTRL BACK-UP (FROM MC) seguir as intruções na tela após finalizar o Back-UP CONFIGURATION MENU COLD START.

(BACK-UP IMAGEM).

Desligar o controlador pressionar as teclas [F1+F5] enquanto liga o controlador RESTORE/BACK-UP BACK-UP CONTROLLER AS IMAGEM pós termino do BACK-UP CONFIGURATION MENU START COLD.

Restore BACK-UP IMAGEM (BOOT MONITOR).

Desligar o controlador pressionar as teclas [F1+F5] enquanto liga o controlador RESTORE/BACK-UP BACK-UP CONTROLLER AS IMAGEM seguir instruções da tela. OBS: Ao apertar o INIT-START vai apagar toda CPU.

CALIBRAÇÃO.

MENU SYSTEM TYPE VARIAVEIS DMRGRP ENTER MASTER DONE TRUE PREV PREV.

- 1. TYPE MASTER CALL
- 2. F3 RES-PCA
- 3. YES
- 4. CALIBRATE
- 5. YES

OBS: Este procedimento é usado quando gera alarme de pulse code mismatch, porém não deve ser desligado cabos para que funcione corretamente. São assumidos os ultimos valores de calibração.

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.

Purgar memória (Menus).

FILE TYPE FILE MEMORY PURGE.

Marcar posição dos eixos para correção de pontos.

- 1. Marcar posição POSN Word. (anotar valores dos eixos).
- 2. Posicionar ferramenta na referência (anotar novo valor).
- 3. Subtrair valor encontrado.

MENUS SETUP TYPE FRAME TOOL FRAME DETAILS PREV ENTRADA DIRETA.

Selecionar a ferramenta

F3(OTHER) TOOL FRAME.

OBS: Se for mudado o disposivo para outra posição utilizar os mesmos dados só que após acionar o F3(OTHER) selecionar USER FRAME.

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

MENUS I/O NEXT 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).