

ROBÔ FANUC-R-J2

BACK-UP (arquivos aplicativos)

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

Partida controlada.

Desligar o controlador → Pressionar as teclas [PREV+NEXT] enquanto liga o controlador → F2(CRTL) → ENTER → F5[START] → ENTER → mover o cursor até 4(EXIT) → F4(YES). Seguir as instruções na tela.

Desligar o controlador → Pressionar as teclas [PREV+NEXT] enquanto liga o controlador → MENU → FILE → F1[TYPE] → FILE → *F4[BACK-UP] → CONTROLLER → seguir as instruções na tela. Logo após acionar FCNT(1(START-COLD)).

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.

VARIAVEIS → MASTER ENABLE → COLOCAR EM 1 → ENTER (para aparecer no TYPE o MASTER CALL).

VARIAVEIS → DMR-GRP → ENTER → ENTER → MASTER DONE → TRUE → PREV → PREV → TYPE → MASTER CALL → F3(RES-PCA) → YES → ZERO POSITION MASTER → YES → CALIBRATE → YES → DESLIGAR O PAINEL DO ROBÔ → QUICK MASTER → ENTER → DONE → DESLIGAR PAINEL DO ROBÔ.

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 → ENTER → F4DONE e rodar o programa.

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

MENUS → I/O → 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 VARIÁVEIS MAIS UTILIZADAS NO ROBÔ

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

VARIÁVEIS → SCR → ENTER → SFRUNOVLIM.

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

VARIÁVEIS → 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.

VARIÁVEIS → MOR → ENTER. Valor=0 → freiado valor=1 → rodando.

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

VARIÁVEIS → SCR → ENTER → TPENEBLEOVRD.

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

VARIÁVEIS → MCR → ENTER → SPC-RESET → TRUE → PREV → PREV.