

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 instruções na tela.

Restauração de arquivos aplicativos (Partida controlada).

Desligar o controlador → Pressionar as teclas [PREV+NEXT] enquanto liga o controlador → MENU → 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).

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.

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 instruções 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 ➡ após 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 ➡ VARIABEIS ➡ DMR-GRP ➡ ENTER ➡ 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 ➡ ENTER ➡ 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 dispositivo 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).