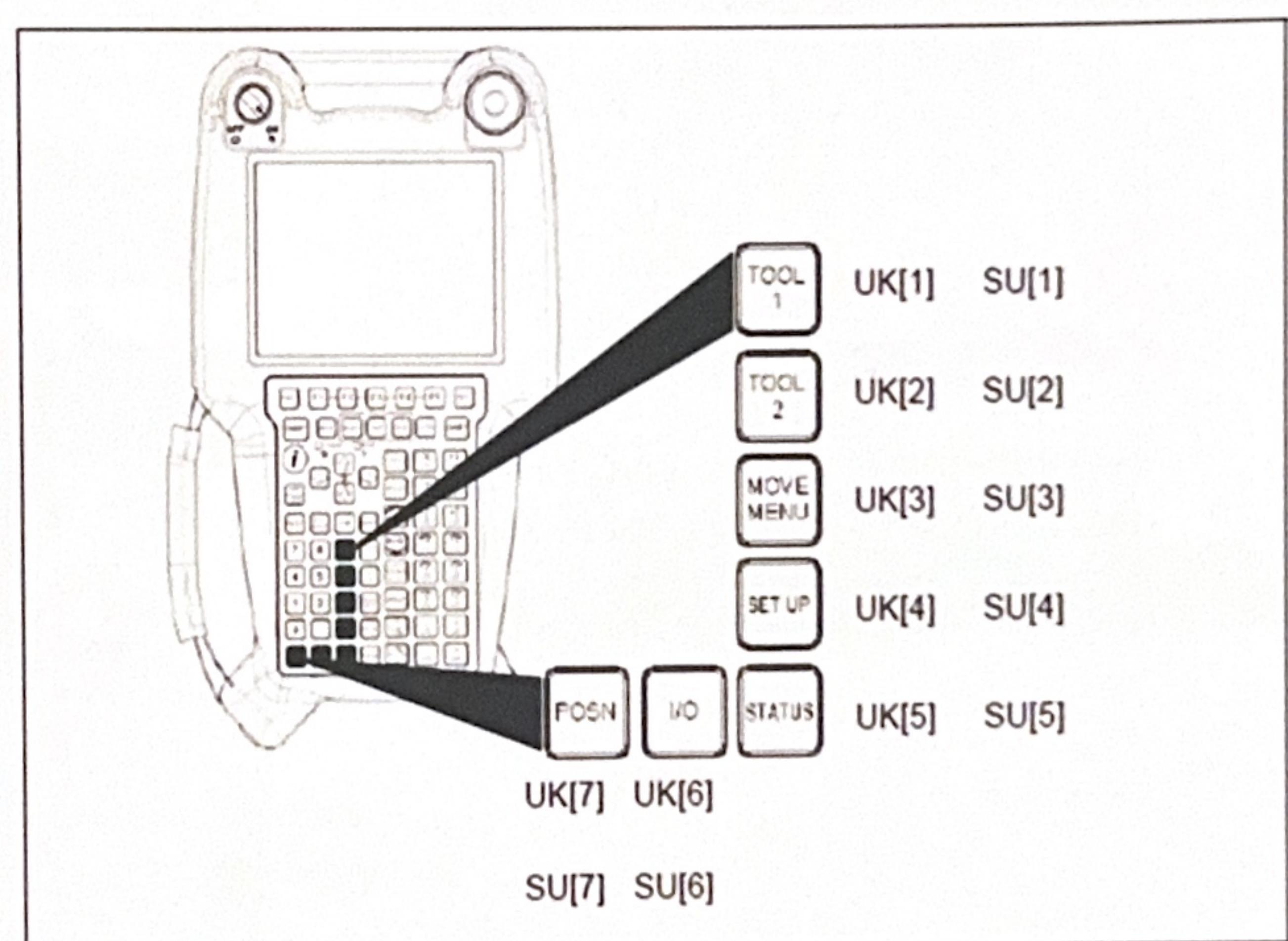


25 Commande d'une instruction en manuel (MACRO-COMMANDE)

25.1 A quoi sert une macro-commande ?

Une MACRO-COMMANDE est une instruction associée à un programme qui effectue une opération spécifique et dont l'exécution (qui s'effectue en tache de fond) peut être commandée par :

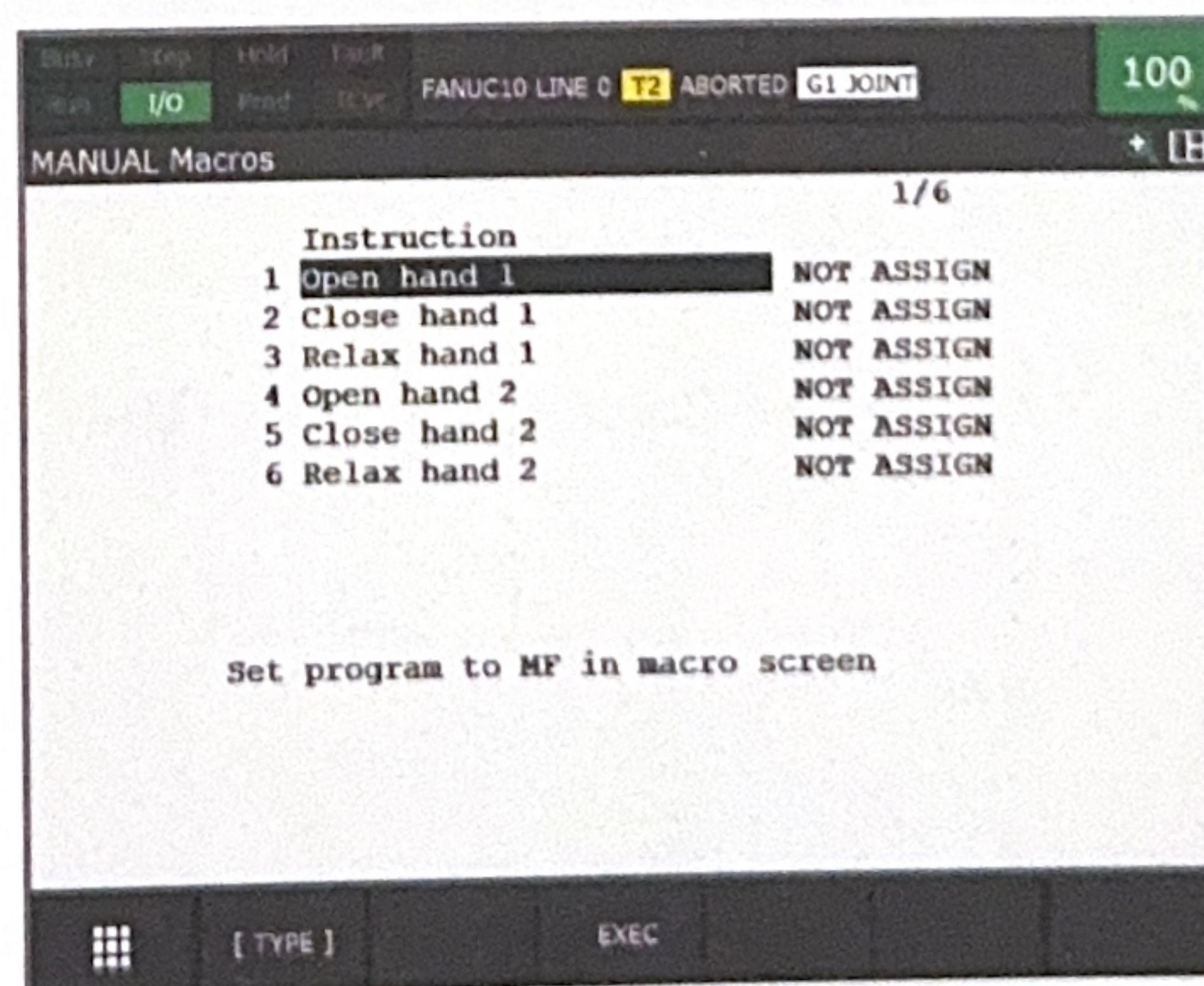
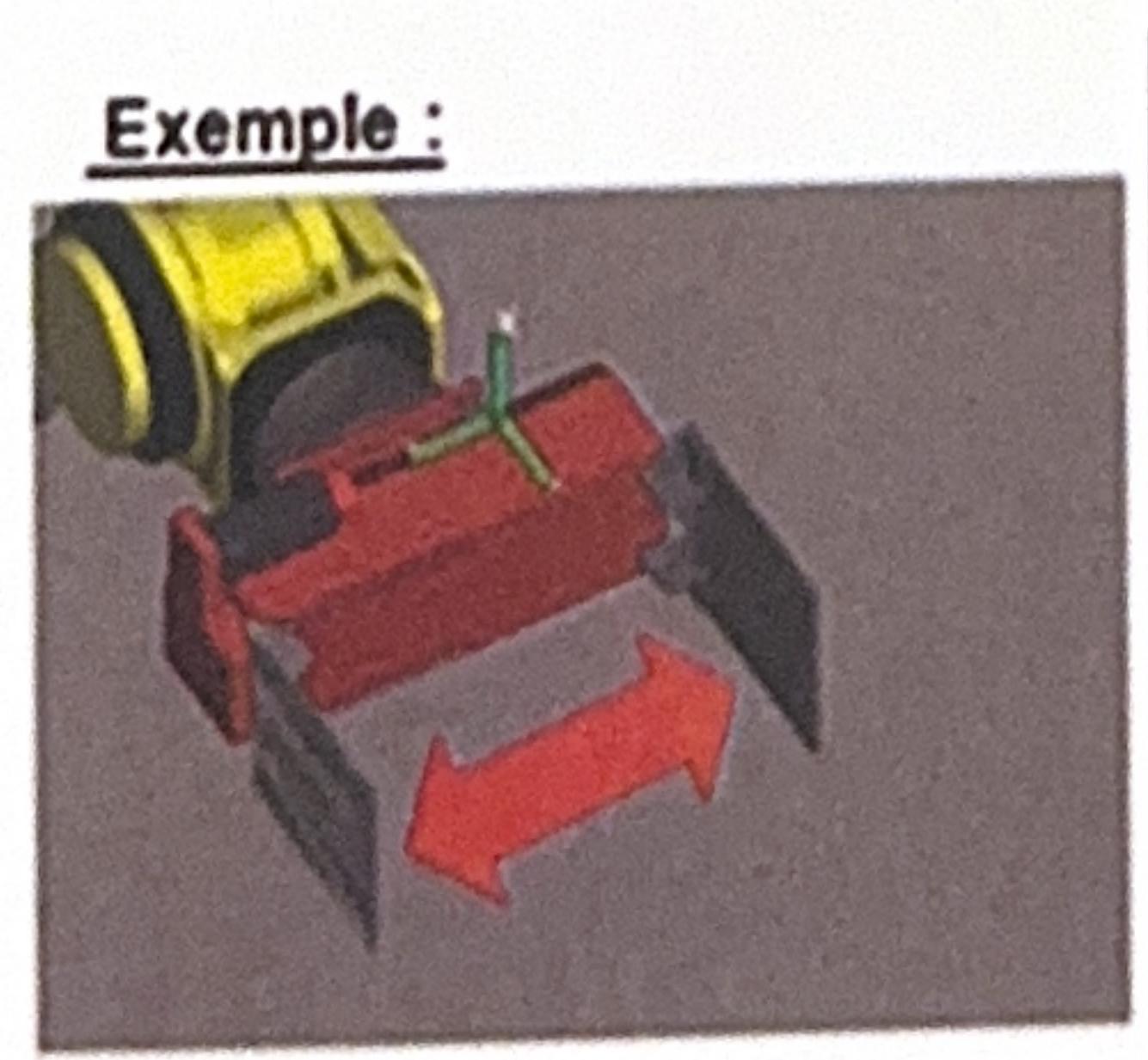
- A. L'activation d'une touche utilisateur du boîtier d'apprentissage seule [UK(n)] si le programme associé est un programme sans mouvement Group Mask (*,*,*,*,*,*,*,*).



- B. L'activation d'une touche utilisateur du boîtier d'apprentissage + la touche SHIFT [SU(n)].

- C. Le Teach pendant doit être actif en mode T1 (quel que soit le type de contrôleur).

- D. La sélection de la macro dans le menu MANUAL FCTNS [MF(n)]



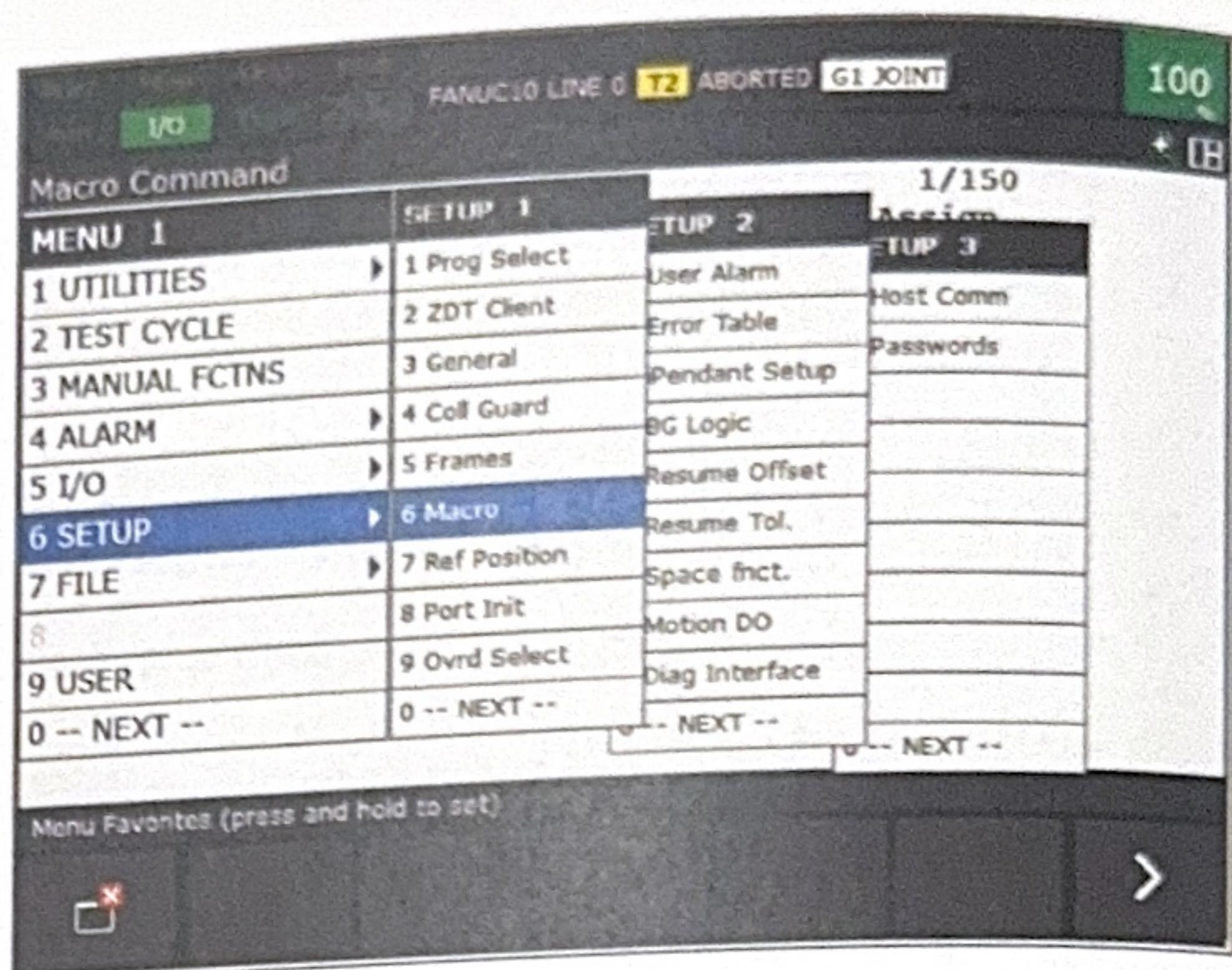
- E. L'instruction CALL

- F. L'instruction RUN

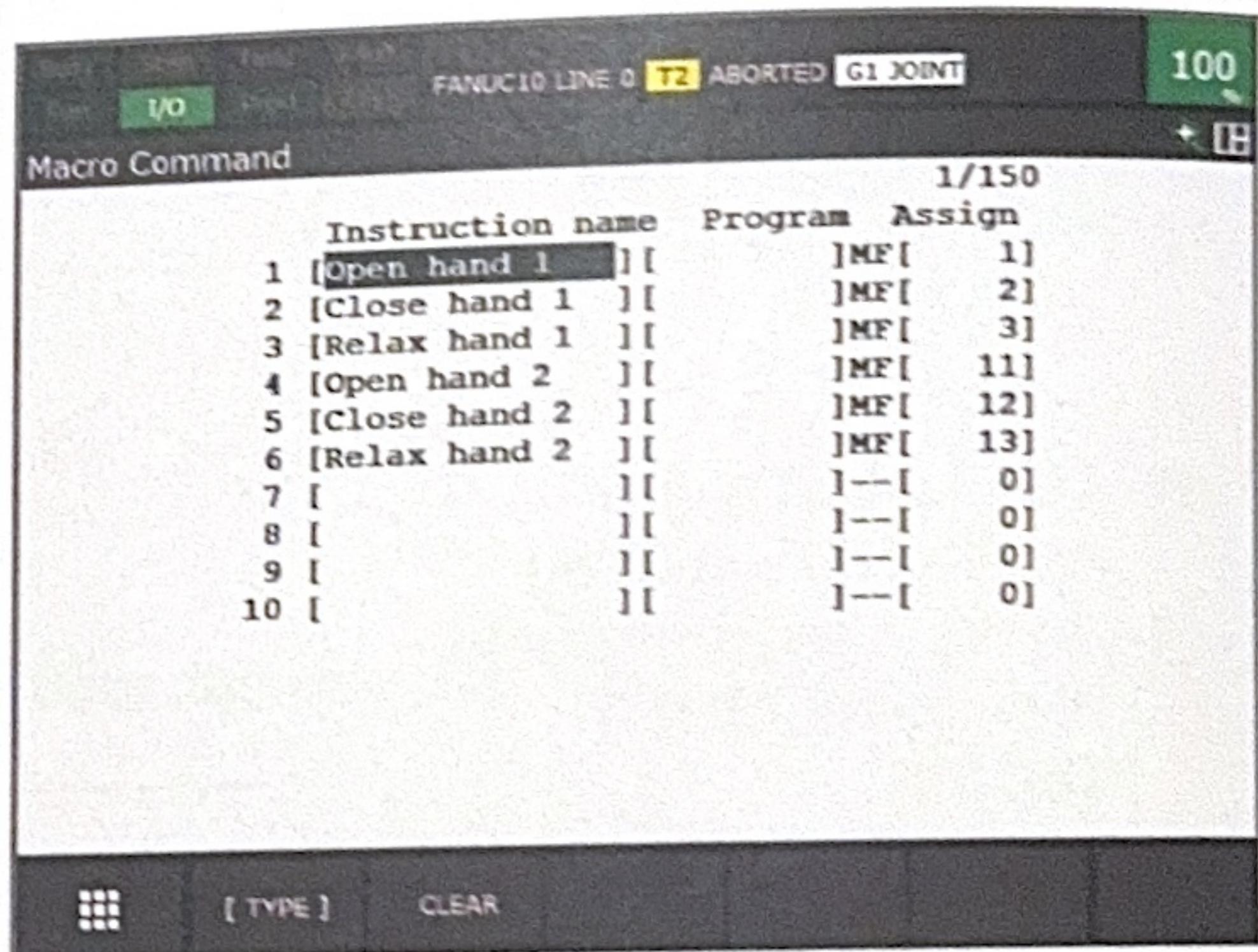
- G. L'instruction MACRO

25.2 Procédure de déclaration

1. Appuyer sur la touche **MENU**
2. Sélectionner l'item **SETUP**
3. Sélectionner l'item **Macro**

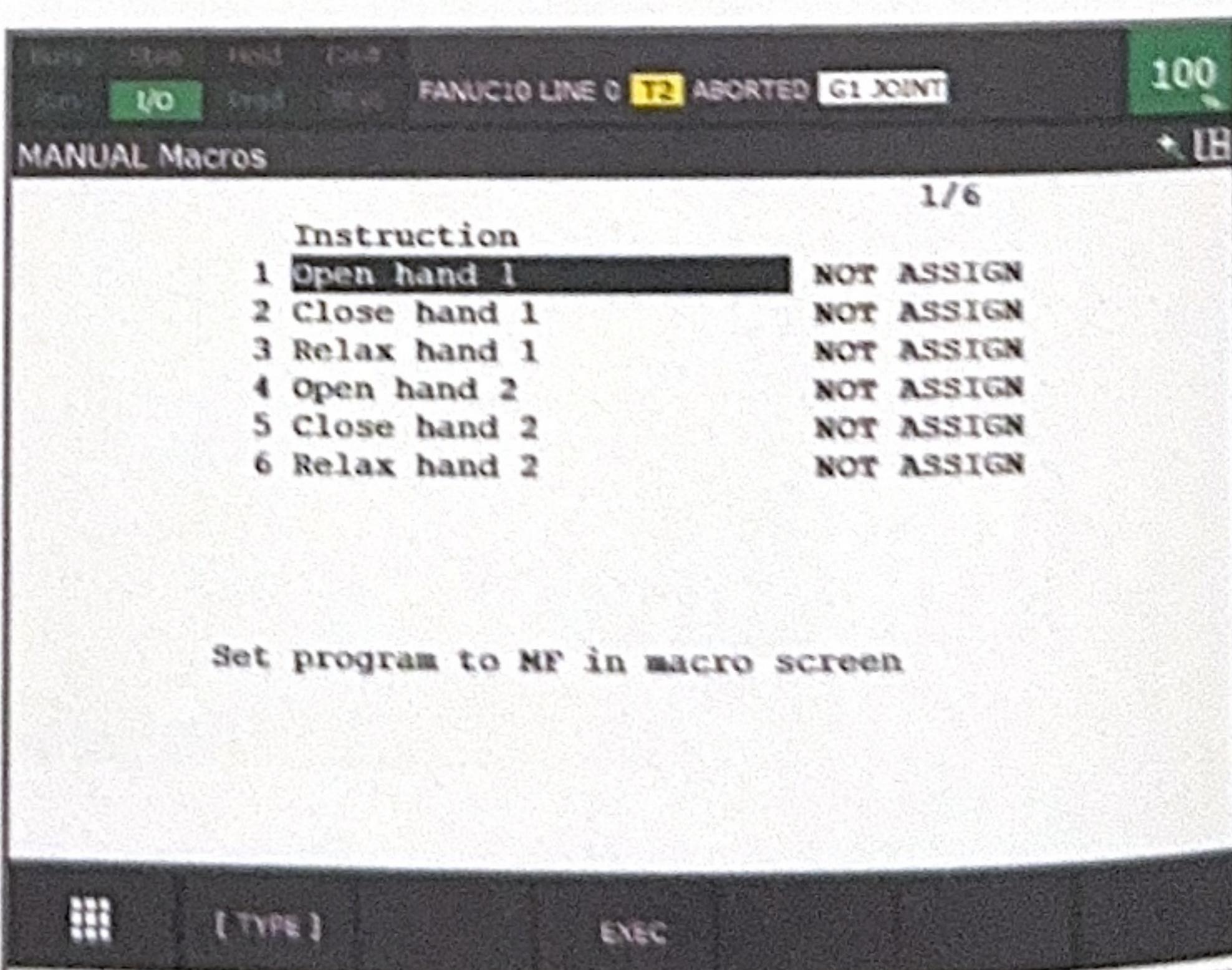


- Définir un nom d'instruction
- Sélectionner un programme TPE
- Assigner le raccourci pour lancer la Macro.



25.3 Menu opérateur « Manual Fonctions »

1. Appuyer sur la Touche **MENU**
2. Sélectionner l'Item **MANUAL FCTN**



Cet écran permet d'exécuter une macro configurée en activant la Touche SHIFT + F3 [EXEC]

26 FONCTIONS AVANCEES

26.1 Déterminer une position de référence

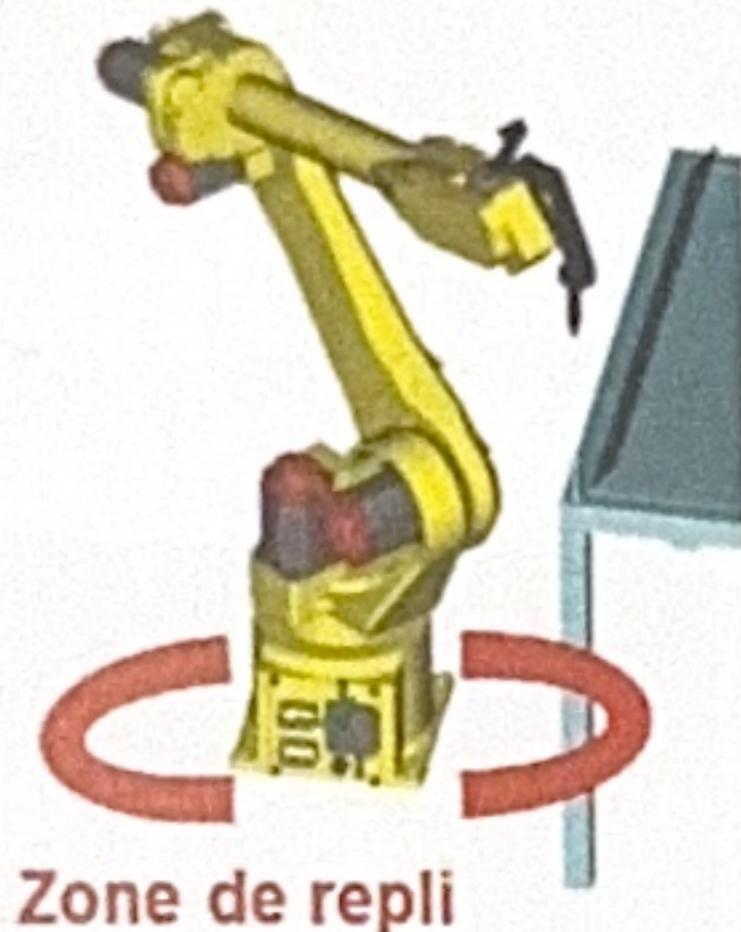
Une position de référence est une position dont on peut spécifier la plage de tolérance axe par axe en degré. Cela délimite une zone dans l'espace et lorsque le robot entre dans cette zone, une sortie DO[n] est activée.

1. Appuyer sur la touche MENU

2. Sélectionner l'item SETUP

3. Sélectionner l'item Ref Position

Exemple :



Zone de repli

REF POSN			
No.	Enb/Dsbl	@Pos	Comment
1	DISABLE	FALSE	[]
2	DISABLE	FALSE	[]
3	DISABLE	FALSE	[]
4	DISABLE	FALSE	[]
5	DISABLE	FALSE	[]
6	DISABLE	FALSE	[]
7	DISABLE	FALSE	[]
8	DISABLE	FALSE	[]
9	DISABLE	FALSE	[]
10	DISABLE	FALSE	[]

ENABLE : active la position de référence

DISABLE : désactive la position de référence

@POS : à TRUE, le robot est dans la zone

- i. à FALSE, le robot n'est pas dans la zone

4. Placer le curseur sur la position de référence à configurer

5. Appuyer sur la touche F3 [DETAIL]

6. Placer le robot au centre de la zone à définir

7. Appuyer sur les touches SHIFT + F5 [RECORD]

8. Définir les tolérances désirées axe par axe (en degrés).

9. Définir si la position de référence est aussi une position HOME. Ceci permet d'activer l'UO [7] At perch. (Valable uniquement sur la position 1)

10. Définir la DO[n] qui doit être activée lorsque le robot est dans la zone.

REF POSN							
Reference Position		GROUP:1		1/13			
Ref. Position Number:		1					
1 Comment:		[REMARKS]					
2 Enable/Disable:		DISABLE					
3 Is a valid HOME:		FALSE					
4 Signal definition:		DO [0]					
5 J1:	0.000	+/-	0.000				
6 J2:	0.000	+/-	0.000				
7 J3:	0.000	+/-	0.000				
8 J4:	0.000	+/-	0.000				
9 J5:	0.000	+/-	0.000				
10 J6:	0.000	+/-	0.000				