

Notice d'allumage - arrêt du robot Mitsubishi RV4-FL

Procédure de démarrage

Lorsque la « cellule robotique » est éteinte, il n'est pas possible de rentrer dans l'enceinte car la serrure de la porte est verrouillée (par défaut).

1. Vérifier que le robot est opérationnel, qu'il n'est pas dans une configuration proche d'une collision.
2. Vérifier que les boutons d'arrêt d'urgence du panel de contrôle du robot et du contrôleur sont déverrouillés.
3. Tourner le sectionneur général de l'armoire électrique sur ON (sens horaire) pour alimenter l'ensemble.

Le voyant blanc du boîtier de pilotage lié à l'armoire électrique s'allume.



4. Vérifier que la clé du boîtier de pilotage de l'armoire électrique est tournée vers la gauche ; la tourner à gauche dans le cas contraire.

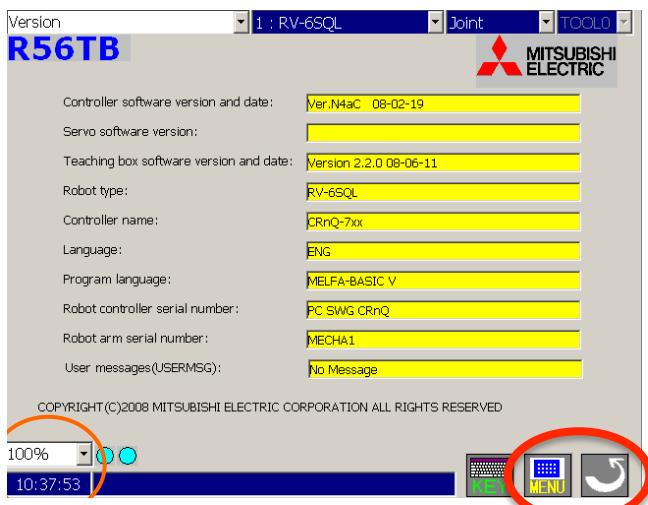


5. Démarrer le contrôleur en basculant le bouton d'alimentation situé sur la façade avant.

Le contrôleur démarre, le panel de contrôle aussi, menant sur la page de « Version ».



6. Vérifier que la clé sur la face avant du contrôleur est sur le mode « Manual »
7. Activer le panel de contrôle en appuyant sur le bouton blanc d'activation
8. Accéder au menu général en appuyant sur la « flèche retour » en bas à droite



Depuis ce menu il est possible d'accéder aux différents menus, notamment l'édition de programme (haut à gauche), l'exécution de programme depuis le panel (bas à gauche).

Procédure d'arrêt du robot

1. Vérifier que tout programme est totalement stoppé depuis la page d'exécution de programme « Operating Panel ».
2. Depuis la page « Version », passer en référentiel outil 0 « **TOOL 0** » et référentiel trajectoire 0 « **BASE0** ».



3. Après avoir activé les servos, passer en mode « Jog ».



4. Repositionner le robot dans sa configuration standard par appui et maintien sur le bouton « Home ».

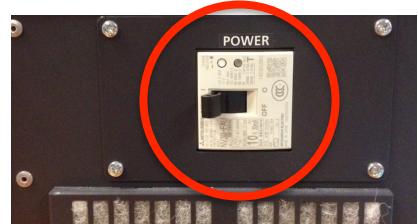


Le robot se déplace en mode articulaire jusqu'à reprendre une position de repos.

5. Désactiver les commandes du pendentif de contrôle par appui sur le bouton blanc d'activation



6. Après avoir vérifié que la porte de l'enceinte est fermée, éteindre le contrôleur en basculant le switch en façade avant sur « Off ».



7. Tourner le sectionneur général de l'armoire électrique sur OFF (sens antihoraire) pour mettre hors tension l'ensemble.



Notice de pilotage manuel du robot RV4-FL

La suite du document présente différents modes pour effectuer des déplacements manuels sur le robot : commande articulaire, commande de l'effecteur dans le repère de base, etc.

Activation des servo-moteurs

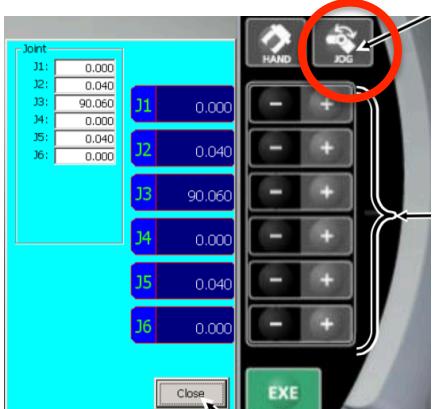
- Pour activer les servo-moteurs et pouvoir mettre en mouvement le robot, il est nécessaire de maintenir appuyé un des deux boutons « homme-mort » situé juste sous le panel de commande.



- Tout en le maintenant appuyé, activer les servos par un appui sur le bouton « servo » situé à gauche



Depuis n'importe quelle fenêtre il est possible d'accéder aux commandes manuelles de déplacement en appuyant sur le bouton « Jog » situé en haut à droite du panel de commande



Commande articulaire : JOG

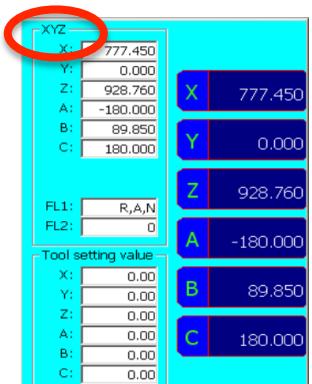
- Depuis n'importe quelle fenêtre appuyer sur le bouton « Jog », ré appuyer dessus pour faire défiler les modes de pilotage jusqu'à obtenir le mode « Joint »

- Mettre une vitesse relativement faible (moins de 30%) les flèches de la commande de l'« Override »
- Effectuer des déplacements d'axes en appuyant sur les boutons - / + correspondants



Commande de l'effecteur dans le repère de base du robot : XYZ

- Ré appuyer sur le bouton « Jog » jusqu'à obtenir le mode de pilotage « XYZ ».
- Mettre une vitesse relativement faible (moins de 30%) les flèches de la commande de l'« Override »
- Effectuer des déplacements d'axes en appuyant sur les boutons - / + correspondants



Commande de l'effecteur dans le repère de l'effecteur : TOOL

1. Ré appuyer sur le bouton « Jog » jusqu'à obtenir le mode de pilotage « TOOL».
2. Mettre une vitesse relativement faible (moins de 30%) les flèches de la commande de l'« Override »
3. Effectuer des déplacements d'axes en appuyant sur les boutons - / + correspondants

