



































1.1 Description des touches de programmation (Teach Pendant) :

1.1.1 Touches relatives aux menus

    	Les touches fonctions (F) sélectionnent le menu en bas de page de l'écran
	La touche NEXT permet d'aller à la page suivante du menu en fonction de l'écran
 	La touche MENUS affiche l'écran menu La touche FCTN affiche le menu fonction
  	La touche SELECT affiche l'écran de sélection des programmes La touche EDIT affiche l'écran d'édition de programme La touche DATA affiche l'écran des données de programme
	La touche DISP permet de changer la fenêtre active La touche DISP + touche SHIFT permet de changer le mode d'affichage (fenêtres) - (uniquement sur iPendant)
 	La touche HELP permet d'afficher une fenêtre d'aide sur la fenêtre active. La touche DIAG + SHIFT affiche les informations de diagnostics concernant une erreur active ou sélectionnée dans le menu Alarm (Uniquement sur iPendant)
	La touche STATUS affiche l'écran d'informations d'état du robot
	La touche I/O affiche l'écran des entrées/sorties
	La touche POSN affiche l'écran de la position courante

1.1.2 Touches relatives aux mouvements du robot

	La touche GROUP est utilisée pour changer le groupe de mouvement actif (robot ou axe auxiliaire associé à un group 2, 3, n...)
	La touche SHIFT est utilisée pour exécuter un mouvement avec le robot en manuel, apprendre une position et démarrer un programme
	La touche coordonnée permet de sélectionner le mode de déplacement actif. La touche COORD + touche SHIFT, le menu pour changer de repère actif apparaît.
 	Les touches OVERRIDE ajustent la vitesse. Chaque fois qu'une de ces touches est pressée, cela incrémente ou décrémente la vitesse robot de 5 en 5%.
           	Les touches de mouvement sont effectives tant que la touche SHIFT est pressée. Elles sont utilisées pour les mouvements robot.

1.1.3 Touches relatives à l'exécution



Les touches FWD ou BWD + touche SHIFT démarrent le programme en cours à la position courante du curseur.
Le relâchement de la touche SHIFT provoque une mise en pause du programme.



Provoque une mise en pause du programme.



La touche STEP permet l'exécution en mode pas à pas ou en continu du programme.

1.1.4 Touches relatives à l'édition



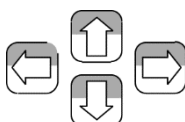
La touche PREV revient à la page précédente mais ne permet pas de changer de menu.



La touche ENTER permet de valider des valeurs numériques ou de sélectionner un menu.



La touche BACK SPACE efface le caractère ou le nombre à gauche du curseur.



Le pavé directionnel déplace le curseur dans l'écran.
Les touches du pavé + touche SHIFT permettent un saut de plusieurs lignes.



La touche ITEM déplace le curseur à la ligne dont le numéro est spécifié.

1.2 Description des Menus

1.2.1 Menu via la touche FCTN

1^{er} page :

FUNCTION 1
1 ABORT (ALL)
2 Disable FWD/BWD
3
4
5
6
7 RELEASE WAIT
8
9
0 -- NEXT --

1 Abandon des programmes

2 Désactive FWD/BWD du Teach Pendant

7 Valide l'instruction WAIT en cours

0 Page suivante

2^{ème} page :

FUNCTION 2	
1 QUICK/FULL MENUS	1 Sélecteur menu simplifié ou complet
2 SAVE	2 Sauvegarde
3 PRINT SCREEN	
4 PRINT	
5	
6 UNSIM ALL I/O	6 Dé simule toutes les E/S
7	
8 CYCLE POWER	8 Sélection du mode de redémarrage
9 ENABLE HMI MENUS	9 Affiche les menus en Mode HMI
0 -- NEXT --	

3^{ème} page :

FUNCTION 3	
1 REFRESH PANE	1 Rafraîchi l'écran User
2	
3	
4 LIVE/SNAP	
5 VISION SETUP	
6	
7 Diagnostic log	
8 Del Diag Log	
9	
0 -- NEXT --	

1.2.2 Menu via la touche MENU

Menu UTILITIES

MENU 1	UTILITIES 1	
1 UTILITIES ▶	1 Home	1 Page accueil
2 TEST CYCLE	2 Hints	
3 MANUAL FCTNS	3 iRCalibration	
4 ALARM ▶	4 Robot Condition	
5 I/O ▶	5 Prog Adjust	5 Ajustement dynamique d'une trajectoire
6 SETUP ▶	6 Program Shift	6 Définition d'une trajectoire décalée
7 FILE ▶	7 Mirror Image Shif	7 Définition d'une trajectoire en miroir
8	8 Tool Offset	8 Redéfinition d'une trajectoire suivant un Tool
9 USER	9 Frame Offset	9 Redéfinition d'une trajectoire suivant un User
0 -- NEXT --	0 -- NEXT --	

Menu TEST CYCLE

MENU 1

1 UTILITIES

2 TEST CYCLE

3 MANUAL FCTNS

4 ALARM

5 I/O

6 SETUP

7 FILE

8

9 USER

0 -- NEXT --

2 Setup pour l'exécution d'une trajectoire en Test

Busy Step Hold Fault

Run I/O Prod TCyc

MAIN LINE 0 T2 ABORTED WORLD

100%

TEST CYCLE Setup1/4

GROUP:1 (LR Mate 200iD)

1 Group Motion: ENABLE

2 Digital/Analog I/O: ENABLE

3 Step statement type: TP & MOTION

4 Step path node: OFF

[TYPE]

GROUP

DISABLE

ENABLE

Menu MANUAL FCTNS

MENU 1

1 UTILITIES

2 TEST CYCLE

3 MANUAL FCTNS

4 ALA

5 I/O

6 SET

7 FILE

8

9 USE

0 -- N

3 Accès à l'exécution de macros définies en Manuel

Busy Step Hold Fault

Run I/O Prod TCyc

T2 JOINT

100%

MANUAL Macros1/6

Instruction

1 Open hand 1 NOT ASSIGN

2 Close hand 1 NOT ASSIGN

3 Relax hand 1 NOT ASSIGN

4 Open hand 2 NOT ASSIGN

5 Close hand 2 NOT ASSIGN

6 Relax hand 2 NOT ASSIGN

Set program to MF in macro screen

[TYPE]

EXEC

Menu ALARM

MENU 1	
1 UTILITIES ▶	
2 TEST CYCLE	
3 MANUAL FCTNS	
4 ALARM ▶	ALARM 1
5 I/O ▶	1 Alarm Log
6 SETUP ▶	2 Motion Log
7 FILE ▶	3 System Log
8	4 Appl Log
9 USER	5 Password Log
0 -- NEXT --	6 Comm Log

1 Affichage des alarmes courantes
2 Affichage des alarmes mouvement
3 Affichage des alarmes système
4 Affichage des alarmes application
5 Affichage des alarmes password
6 Affichage des alarmes communication

Menu I/O

Menu d'accès à toutes les E/S configurées avec des périphériques ou systèmes.

MENU 1		
1 UTILITIES ▶		
2 TEST CYCLE		
3 MANUAL FCTNS		
4 ALARM ▶		
5 I/O ▶	I/O 1	I/O 2
6 SETUP ▶	1 Cell Interface	1 Link Device
7 FILE ▶	2 Custom	2 Flag
8	3 Digital	3
9 USER	4 Analog	4
0 -- NEXT --	5 Group	5
	6 Robot	6
	7 UOP	7
	8 SOP	8
	9 Interconnect	9
	0 -- NEXT --	0 -- NEXT --

Menu SETUP

Menu d'accès aux paramétrages des fonctions associées au système robot.

MENU 1	SETUP 1	SETUP 2
1 UTILITIES ▶	1 Prog Select	1 Error Table
2 TEST CYCLE	2 ZDT Client	2 iPendant Setup
3 MANUAL FCTNS	3 General	3 BG Logic
4 ALARM ▶	4 Frames	4 Resume Offset
5 I/O ▶	5 Macro	5 Resume Tol.
6 SETUP ▶	6 Ref Position	6 Space fnct.
7 FILE ▶	7 Port Init	7 Diag Interface
8	8 Ovrđ Select	8 Host Comm
9 USER	9 User Alarm	9 Passwords
0 -- NEXT --	0 -- NEXT --	0 -- NEXT --

Menu FILE

MENU 1	FILE 1	
1 UTILITIES ▶	1 File	1 Backup / chargement des fichiers robot.
2 TEST CYCLE	2 File Memory	2 Capacités des mémoires fichiers
3 MANUAL FCTNS	3 Auto Backup	3 Définition de backup Automatique
4 ALARM ▶		
5 I/O ▶		
6 SETUP ▶		
7 FILE ▶		
8		
9 USER		
0 -- NEXT --		

Menu USER

MENU 1	
1 UTILITIES	▶
2 TEST CYCLE	
3 MANUAL FCTNS	
4 ALARM	▶
5 I/O	▶
6 SETUP	▶
7 FILE	▶
8	
9 USER	
0 -- NEXT --	

9 Affichage de la page écran USER

Menu SELECT

MENU 2	
1 SELECT	
2 EDIT	
3 DATA	▶
4 STATUS	▶
5 4D GRAPHICS	▶
6 SYSTEM	▶
7 USER2	
8 BROWSER	▶
9	
0 -- NEXT --	

10. Accès à la Sélection des Programmes Robots
La touche SELECT est un raccourci pour l'accès à ce menu

Menu EDIT

MENU 2
1 SELECT
2 EDIT
3 DATA ▶
4 STATUS ▶
5 4D GRAPHICS ▶
6 SYSTEM ▶
7 USER2
8 BROWSER ▶
9
0 -- NEXT --

Accès à l'édition du programme robot sélectionné

2 La touche EDIT du Teach Pendant est un raccourci pour l'accès à ce menu

Menu DATA

MENU 2
1 SELECT
2 EDIT
3 DATA ▶
4 STATUS ▶
5 4D GRAPHICS ▶
6 SYSTEM ▶
7 USER2
8 BROWSER ▶
9
0 -- NEXT --

DATA 1
1 Registers
2 Position Reg
3 String Reg
4 KAREL Vars
5 KAREL Posns

1 Accès aux DATA Register

2 Accès aux DATA Position Register

3 Accès aux DATA Karel d'une application

4 Accès aux DATA Karel position d'une application

Menu STATUS

Menu d'accès aux Status des données Robots.

MENU 2	STATUS 1	STATUS 2
1 SELECT	1 Axis	1 Program
2 EDIT	2 Version ID	2 Reminder
3 DATA ▶	3 Stop Signal	3 Notifications
4 STATUS ▶	4 Exec-hist	4
5 4D GRAPHICS ▶	5 Memory	5
6 SYSTEM ▶	6 Robot Condition	6
7 USER2	7 Prg Timer	7
8 BROWSER ▶	8 Sys Timer	8
9	9 Condition	9
0 -- NEXT --	0 -- NEXT --	0 -- NEXT --

Menu POSITION

MENU 2	4D GRAPHICS 1
1 SELECT	1 4D Display
2 EDIT	2 Position Display
3 DATA ▶	
4 STATUS ▶	
5 4D GRAPHICS ▶	
6 SYSTEM ▶	
7 USER2	
8 BROWSER ▶	
9	
0 -- NEXT --	

1 Affichage du robot

2 Affiche la position courante du robot

La touche POSN du Teach Pendant est un raccourci pour l'accès à ce menu

Menu SYSTEM

MENU 2	SYSTEM 1	
1 SELECT	1 Clock	1 Réglage de l'heure
2 EDIT	2 Variables	2 Accès aux variables systèmes robot
3 DATA ▶	3 Master/Cal	3 Accès au menu de calibration du robot
4 STATUS ▶	4 OT Release	4 Désactivation des Overtravel sur les axes robots
5 4D GRAPHICS ▶	5 Axis Limits	5 Réglages des limites d'axes
6 SYSTEM ▶	6 Config	6 Configuration du système Robot
7 USER2	7 Motion	7 Configuration de charges embarquées
8 BROWSER ▶	8 DCS	8 Accès au menu DCS
9		
0 -- NEXT --		

Menu USER2

MENU 2	
1 SELECT	
2 EDIT	
3 DATA ▶	
4 STATUS ▶	
5 4D GRAPHICS ▶	
6 SYSTEM ▶	
7 USER2	7 Affichage de l'écran USER 2 disponible pour les FORM KAREL
8 BROWSER ▶	
9	
0 -- NEXT --	

Menu BROWSER

MENU 2	BROWSER 1
1 SELECT	1 Browser
2 EDIT	2 Panel setup
3 DATA ▶	
4 STATUS ▶	
5 4D GRAPHICS ▶	
6 SYSTEM ▶	
7 USER2	
8 BROWSER ▶	
9	
0 -- NEXT --	

1 Affichage de la page HTML du WEB SERVER FANUC ou des pages HTML clients