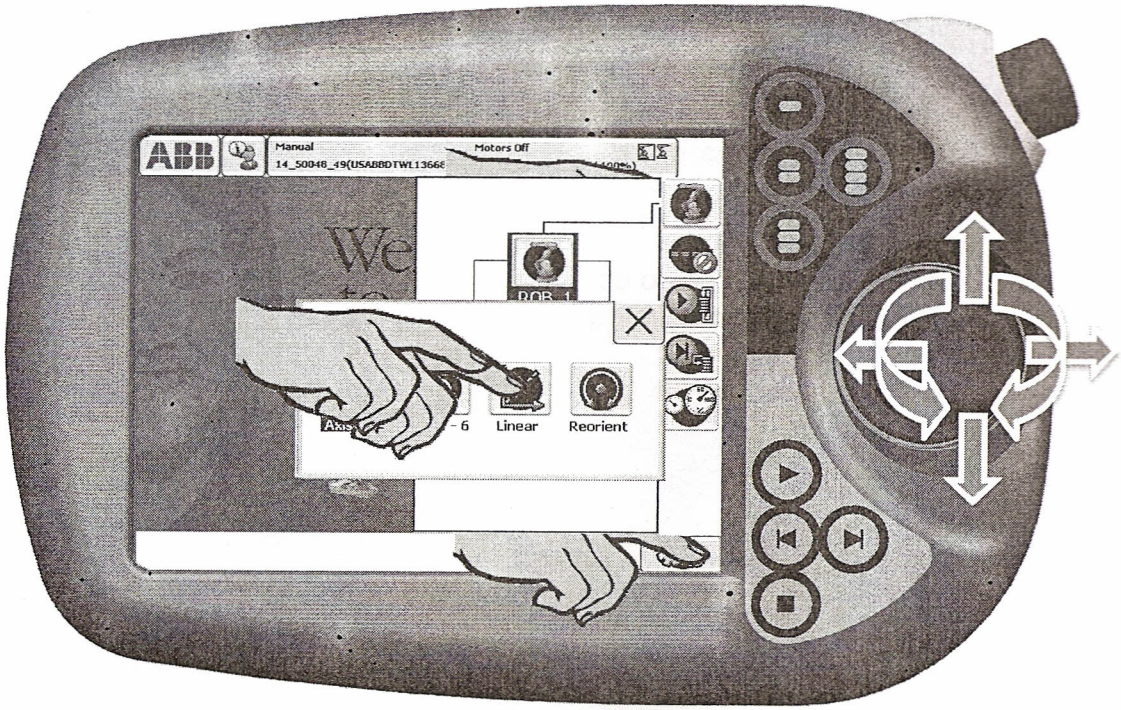
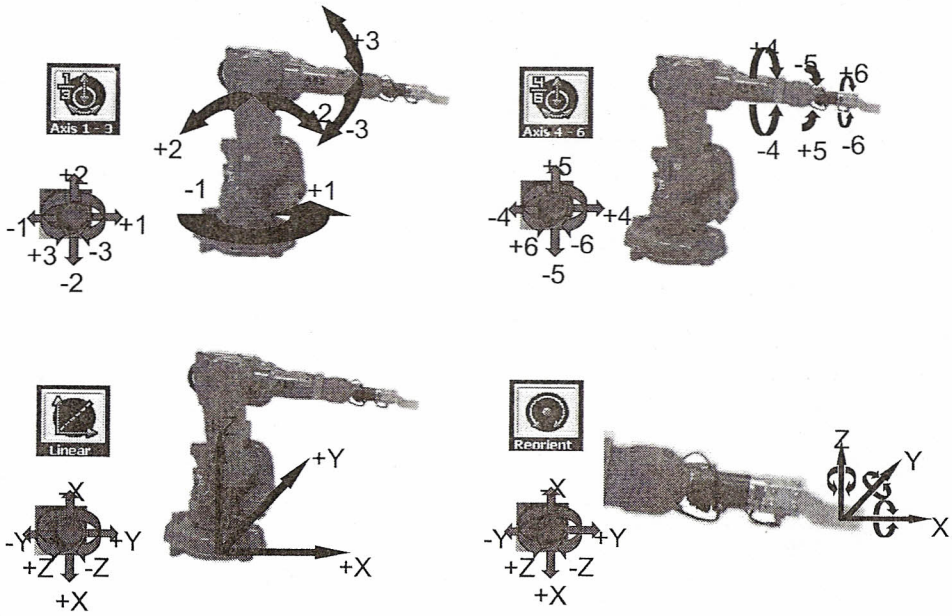
Movimentando o robô



ABB

Movimentando o robô



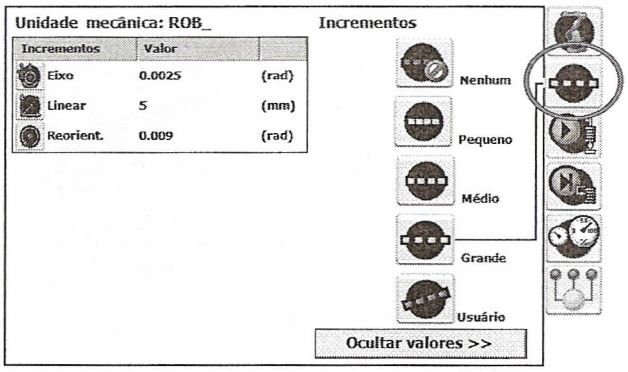
ABB

Incrementos

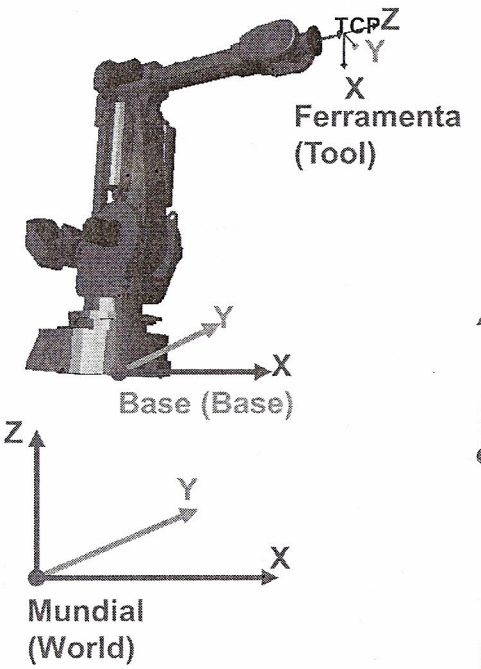
- Incremento é uma forma de movimentar o robô em passos, o que facilita o ajuste fino do posicionamento do robô diminuindo o risco de colisão.
- Ao selecionar o incremento, toda vez que um toque for dado no joystick o manipulador dará um “passo”.
- O tamanho desse passo é determinado pelo tipo de incremento que pode ser pequeno, médio, grande ou de usuário. No incremento de usuário é possivel determinar o valor que você quer que o manipulador se mova.
- Caso o joystick seja mantido pressionado o robô irá dar um passo parar e dar outro passo até que o joystick seja liberado.

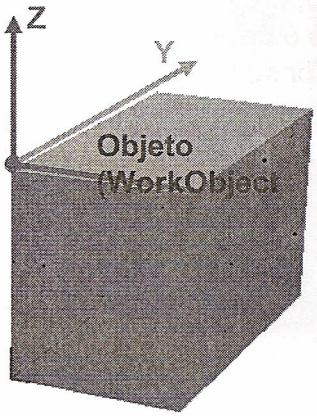
Incrementos

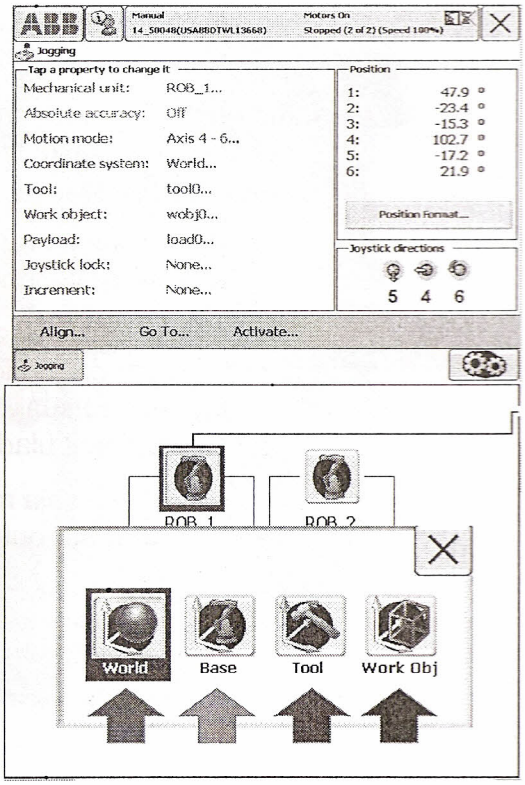
- Para usar o incremento selecione o mesmo no menu de atalho.
- Selcione “Nenhum” para desligar o incremento ou selecione o tamanho do incremento entre pequeno, médio, grande e usuário.
- Para visualizar quanto o robô irá se mover para cada tipo de incremento, aperte o botão “Mostrar valores”. Nessa tela também é possivel mudar o valor do incremento de usuário.
- O incremento também pode ser habilitado pela tecla de atalho da FlexPendant ou pela tela de colocação em movimento.



Sistemas de coordenadas

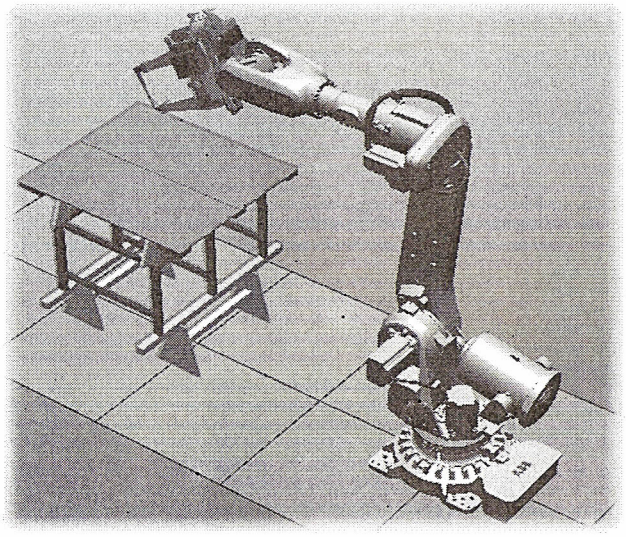


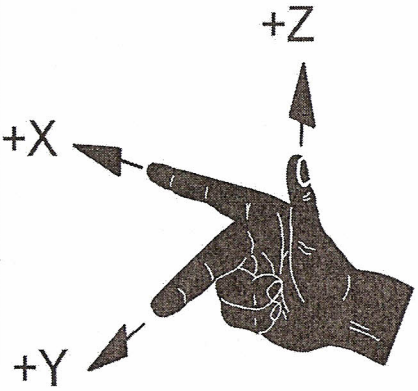




ABB

Regra da mão direita



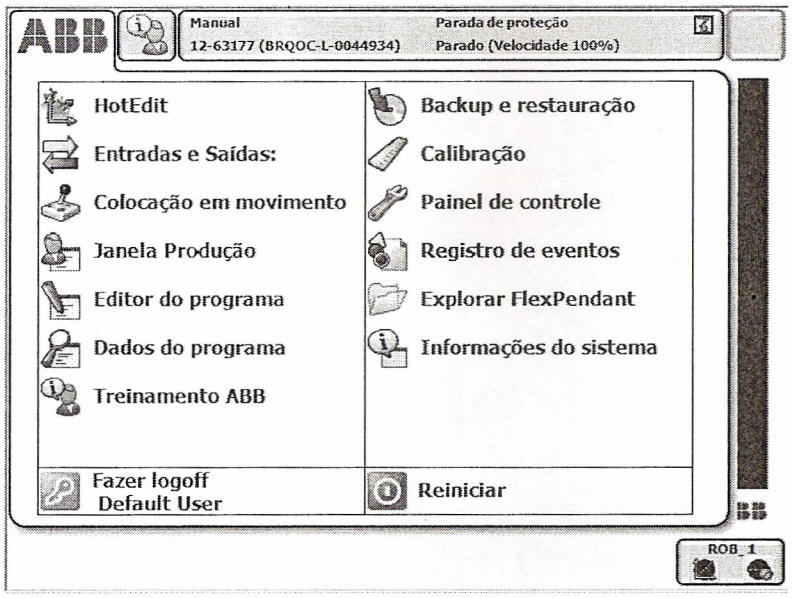


- A regra da mão direita deve ser utilizada no sistema de coordenadas da base.

ABB

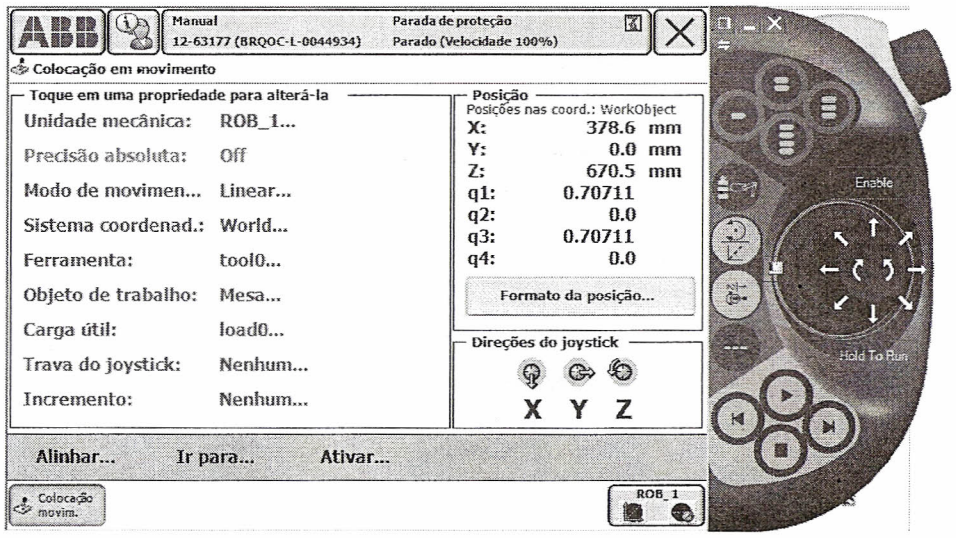
IRC5 FlexPendant

- Menu principal ABB



IRC5 FlexPendant

- Janela "Colocação em movimento" (Jogging)



IRC5 FlexPendant

- Entradas e saídas (I/O Window).

Exercício

- Selecione cada um dos quatro modos de movimento e veja a diferença entre eles movimentando manualmente o robô.
- Navegue pela tela de “Colocação em movimento”.
- Teste os incrementos.

Power and productivity
for a better world™

Mensagens de evento

Existem 3 tipos de Mensagem de Eventos:

- **Informação (Information)**
  - Ex.: Botão "Hold to run" precisa ser pressionado.

    Informação de como proceder

- **Alarme (Warning)**
  - Ex.: Movimento manual velocidade 100% selecionado.

    O operador é informado sobre o risco.

- **Erro (Error)**
  - Ex.:: Falha do "Motor On" por parada de emergência.

    O sistema não pode operar antes do restabelecimento do estado atual (Emergency Stop).