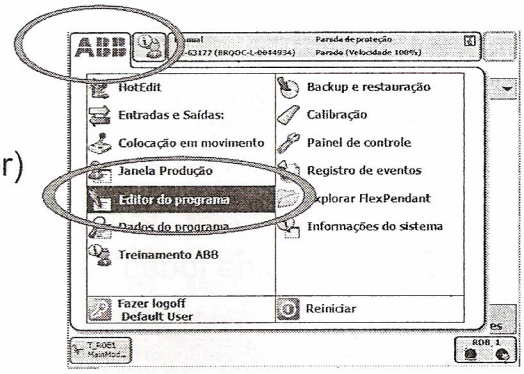
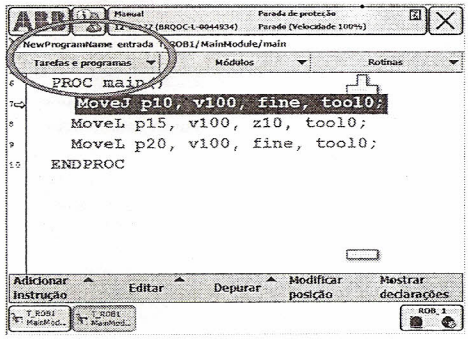
Criando, salvando e carregando um programa

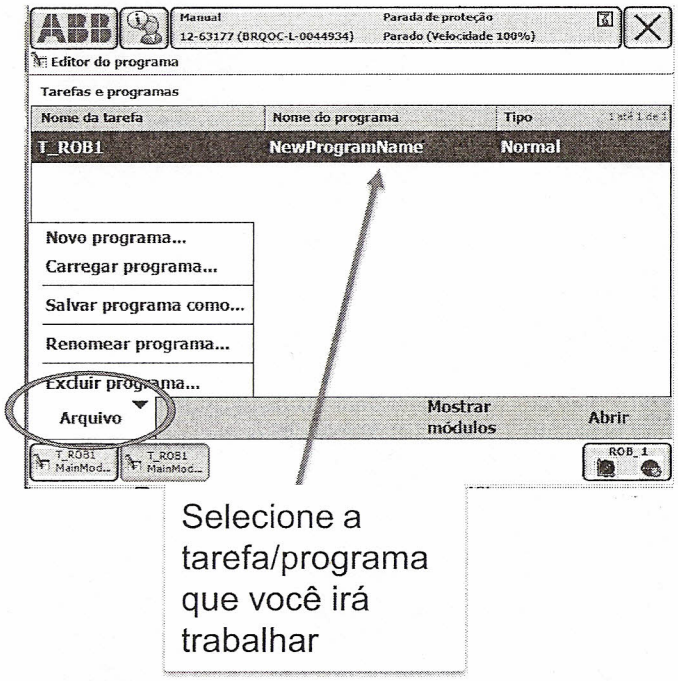
- Pressione ABB
- Pressione "Editor do programa" (Program Editor)
- Selecionar a tarefa (caso utilize Multimove)
- Pressionar "Tarefas e Programas" (Task and Program)



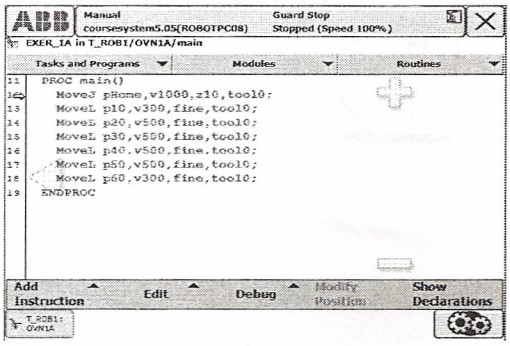


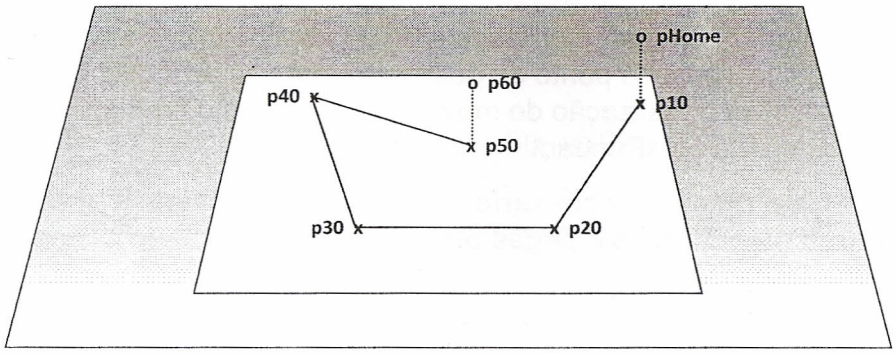
Criando, salvando e carregando um programa

- Pressione "Arquivo" (File)
- Para salvar um programa pressione "Salvar Programa como" (Save Program as)
- Para carregar um programa salvo pressione "Carregar Programa" (Load Program)
- Para excluir um programa, pressione "Excluir programa" (Delete program)
- Para criar um novo programa selecione "Novo programa" (New Program)

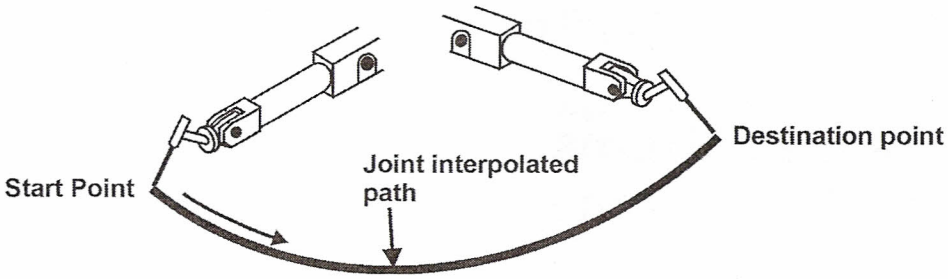


Instruções de movimento





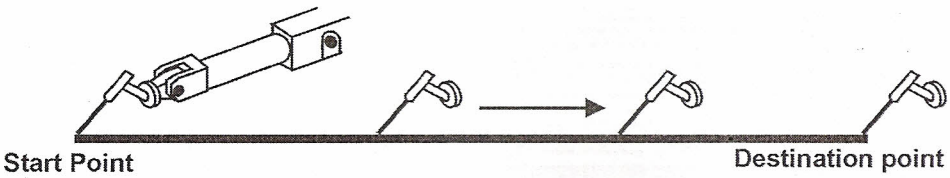
Movimento por juntas
MoveJ



Movimento por **"Juntas"** é o caminho mais rápido para mover de um ponto a outro quando não é necessário trajetória linear. O eixos do robô e eixos externos se moverão ao longo de uma trajetória não linear e alcançarão o ponto de destino todos ao mesmo tempo.

Utilize-o em espaços abertos como deslocamento de um dispositivo para outro.

Movimento linear
MoveL



Movimento **"Linear"** é utilizado para mover linearmente o robô do seu ponto inicial ao ponto de destino (referência ao TCP). Se não for possível a realização do movimento um evento será gerado e mostrado na FlexPendant.

Utilize-o quando necessário mover o robô próximo a objetos como dispositivos e peças ou realizar um processo que exija uma linha reta.

© ABB Group

ABB

Instruções de movimento

MoveJ pHome, v500, z5, tGripper;
MoveL pHome, v500, z5, tGripper;

Nas instruções acima temos:

O robô movendo para o ponto **pHome**

Com velocidade de **v500**

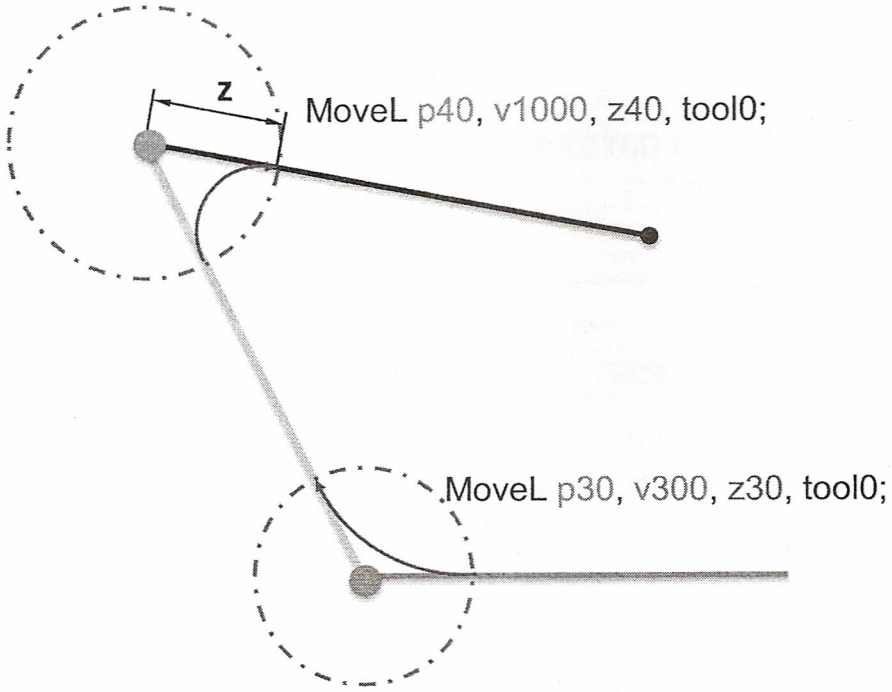
Chegando ao ponto com uma zona de **z5**

Usando a ferramenta **tGripper**

© ABB Group

ABB

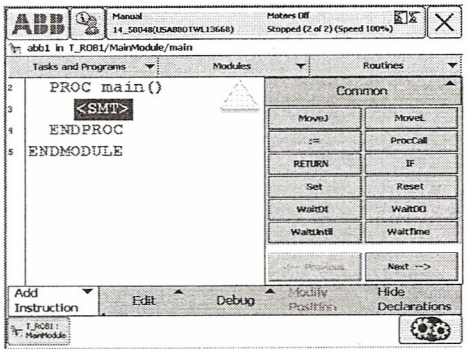
Velocidade e zona

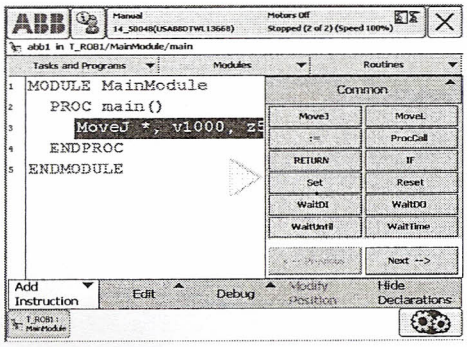


ABB

Adicionando instruções de movimento

- Pressione “Adicionar Instrução” (Add Instruction)
- Mova o robô para posição desejada.
- Pressione “MoveJ” ou “MoveL”.
- Mover o robô para próxima posição.
- Repetir o procedimento acima.

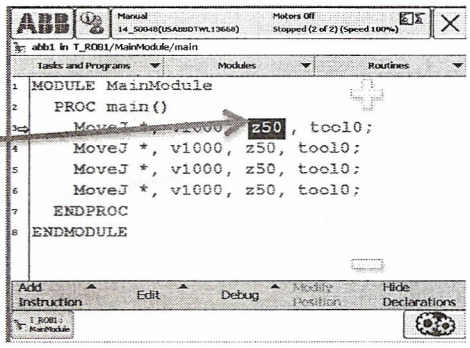




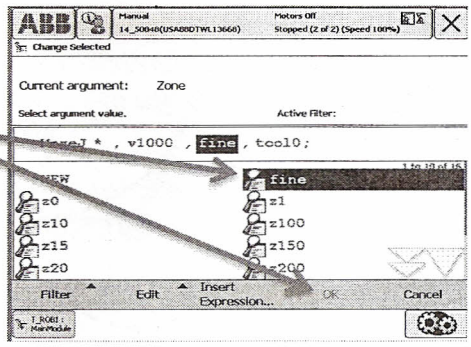
ABB

Alterando um argumento de programa

Selecione o item a ser alterado com "2 toques"

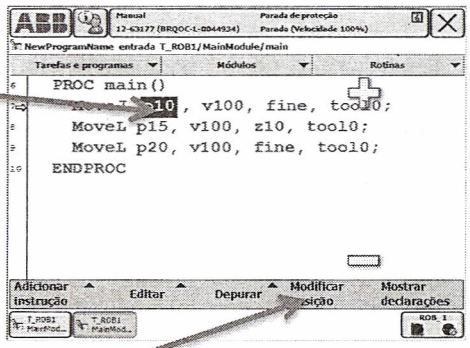


Selecione o novo valor e pressione "OK"



Modificando uma posição

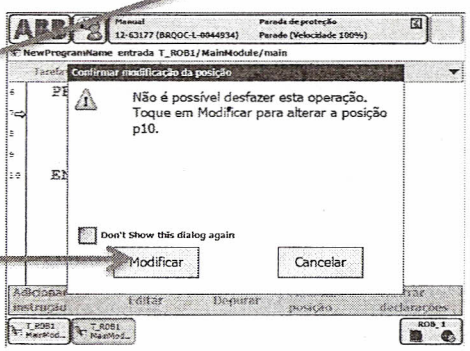
Selecione o ponto a ser modificado.



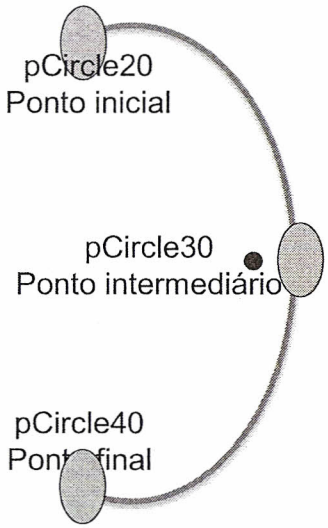
Mova o robô para nova posição.

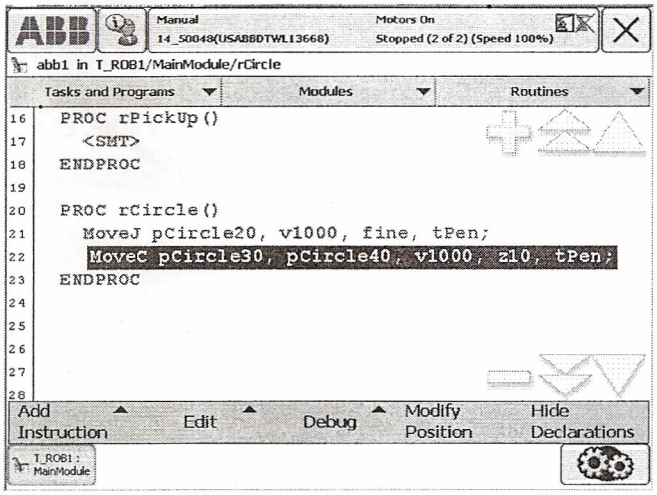
Pressione "Modificar posição" (Modify Position)

Confirme ou cancele a modificação



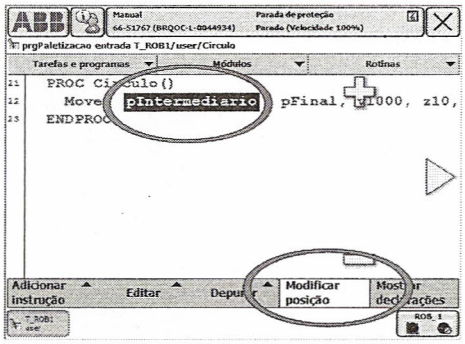
Movimento circular
MoveC



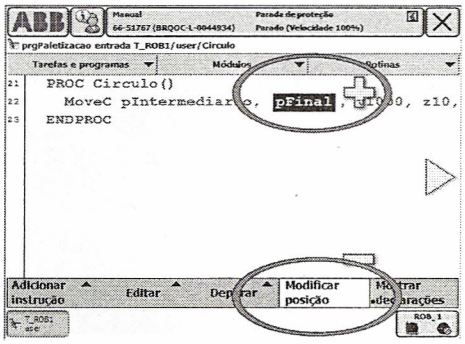


Movimento circular

- Mova o robô até o ponto intermediário
- Selecione somente o ponto intermediário
- Pressione “Modificar posição” (Modify position)



- Mova o robô até o ponto final
- Selecione somente o ponto final
- Pressione “Modificar posição” (Modify position)

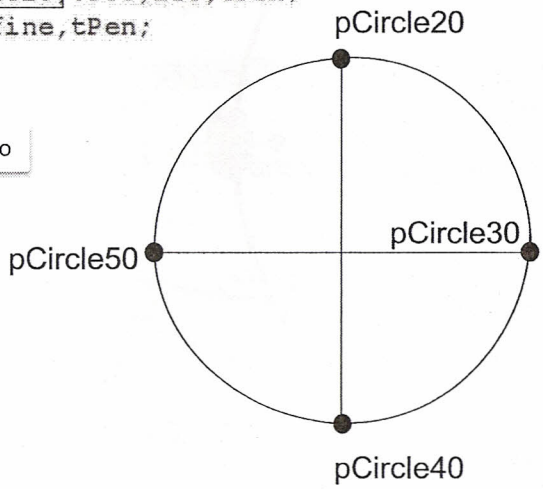


Movimento circular

- Criando uma circunferência com MoveC's

```
PROC Circle()
  MoveJ pCircle10,v500,fine,tPen;
  MoveJ pCircle20,v500,fine,tPen;
  MoveC pCircle30,pCircle40,v500,z10,tPen;
  MoveC pCircle50,pCircle20,v500,z10,tPen;
  MoveJ pCircle10,v500,fine,tPen;
  Reset do3;
ENDPROC
```

Este ponto pode ser copiado e colado



Power and productivity
for a better world™

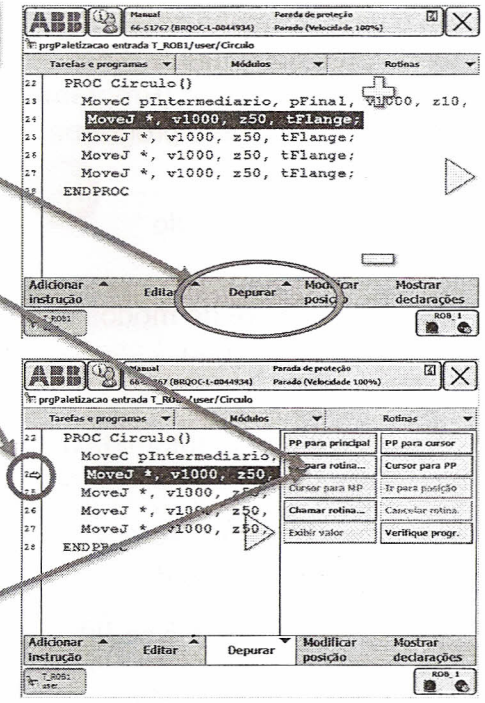
Depurando o programa

- Pressione o menu depurar
- Pressione PP para principal para iniciar o programa do começo

Ponteiro do programa - PP

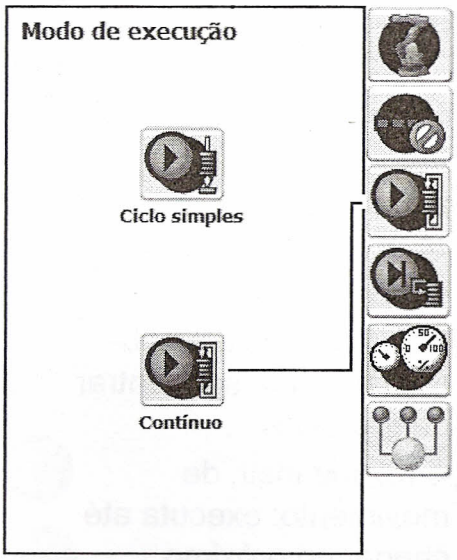
(Program Pointer)

- Pressione PP para cursor para movimentar o ponteiro



Executando o programa em modo manual

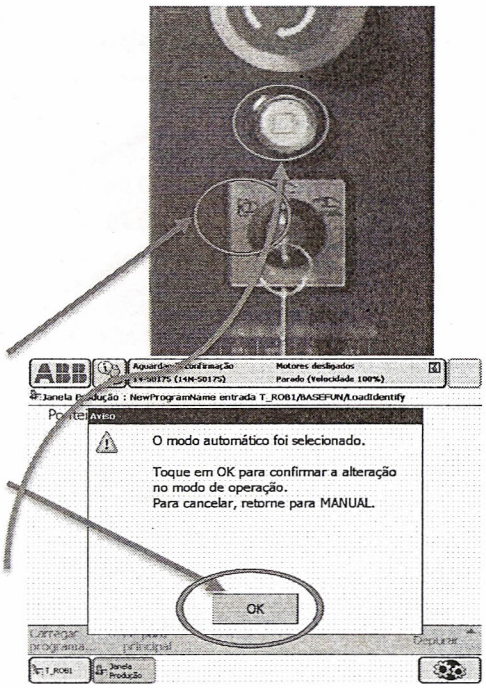
- Se o programa não está aberto pressione menu "ABB", "Editor do Programa" (Program Editor) e selecione o programa desejado
- Verifique o ponteiro do programa
- Selecione o modo de execução do programa



- Pressione o botão iniciar na FlexPendant

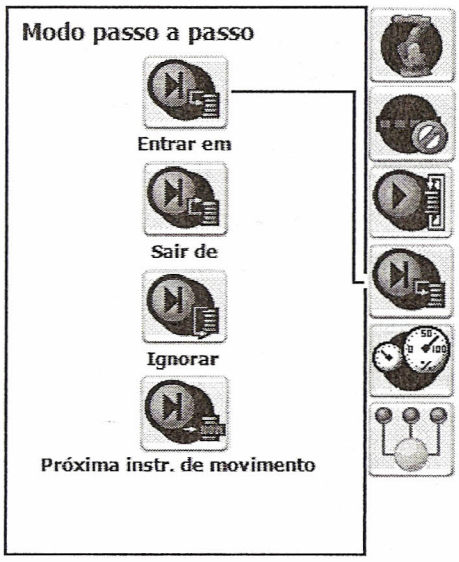
Executando o programa em modo automática

- Se o programa não está aberto pressione menu “ABB”, “Editor do Programa” (Program Editor) e selecione o programa desejado.
- Verifique o ponteiro do programa.
- Coloque a chave de modos de operação na posição “automático”.
- Confirme o modo automático na FlexPendant.
- Pressione o botão “Motors On” no painel de controle.
- Pressione o botão iniciar na FlexPendant



Execução passo a passo

- Selecionar o modo de passo a passo no menu de atalho.
- Entrar em: executa passo a passo e entra nas rotinas
- Sair de: executa até finalizar a rotina atual
- Ignorar: Executa sub-rotinas direto sem entrar dentro delas
- Próxima instr. de movimento: executa até chegar no próximo movimento



Execução passo a passo

- Pressione a seta a direita para executar o próximo passo.
- Pressione a seta a esquerda para voltar um passo.

© ABB Group
May 23, 2014 | Slide 82

ABB

Parando o programa

- Durante operação no modo Manual 100%, libere o botão “Hold-to-Run”
- Durante operação no modo manual com velocidade reduzida, pressione a tecla “Parar” na FlexPendant
- Quando rodarmos o programa no modo passo a passo o robô irá parar após a execução de cada instrução

© ABB Group
May 23, 2014 | Slide 83

ABB