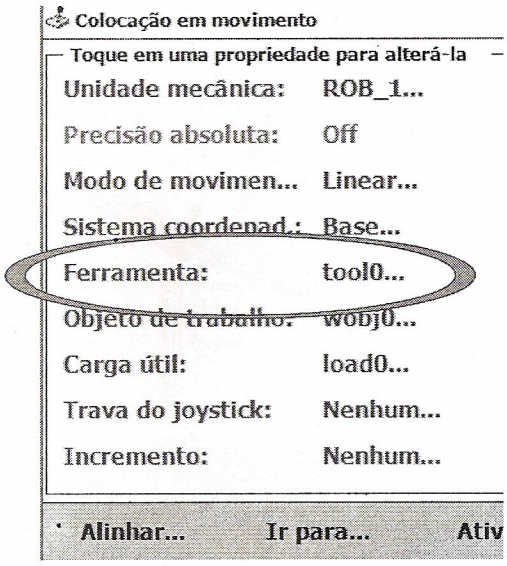
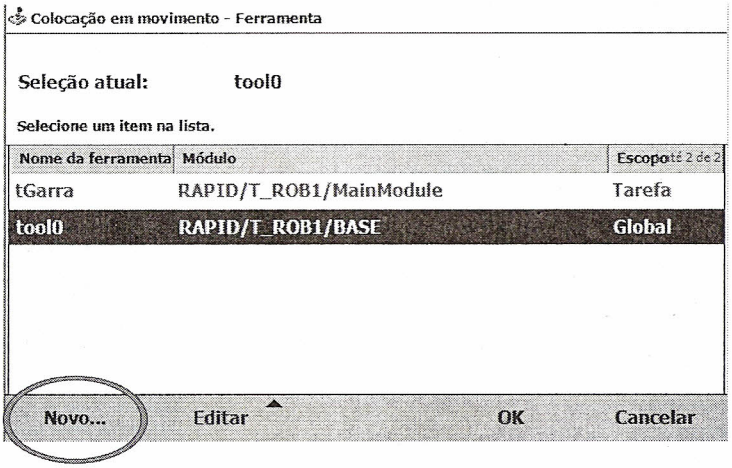
Definição de nova ferramenta

- Aperte em cima da opção "Ferramenta" na tela de colocação em movimento.



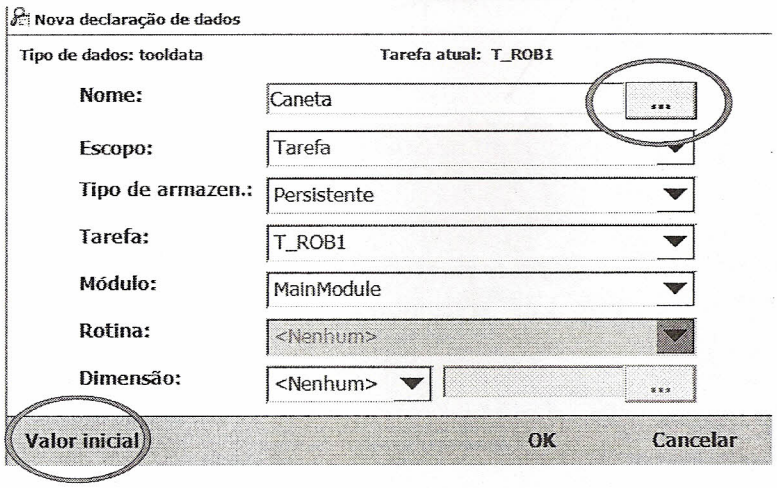
Definição de nova ferramenta

- Aparecerá uma lista com todas as ferramentas já criadas no seu robô.
- Selecione "Novo..." para criar uma nova ferramenta.



Definição de nova ferramenta

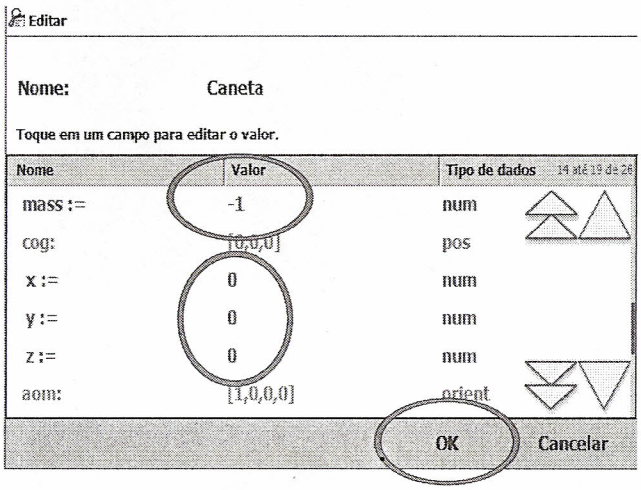
- Na próxima tela selecione dê um nome para a ferramenta apertando o botão com três pontos.
- Depois aperte na opção “Valor inicial” para modificar os valores da sua ferramenta.



© ABB Group
May 23, 2014 | Slide 106

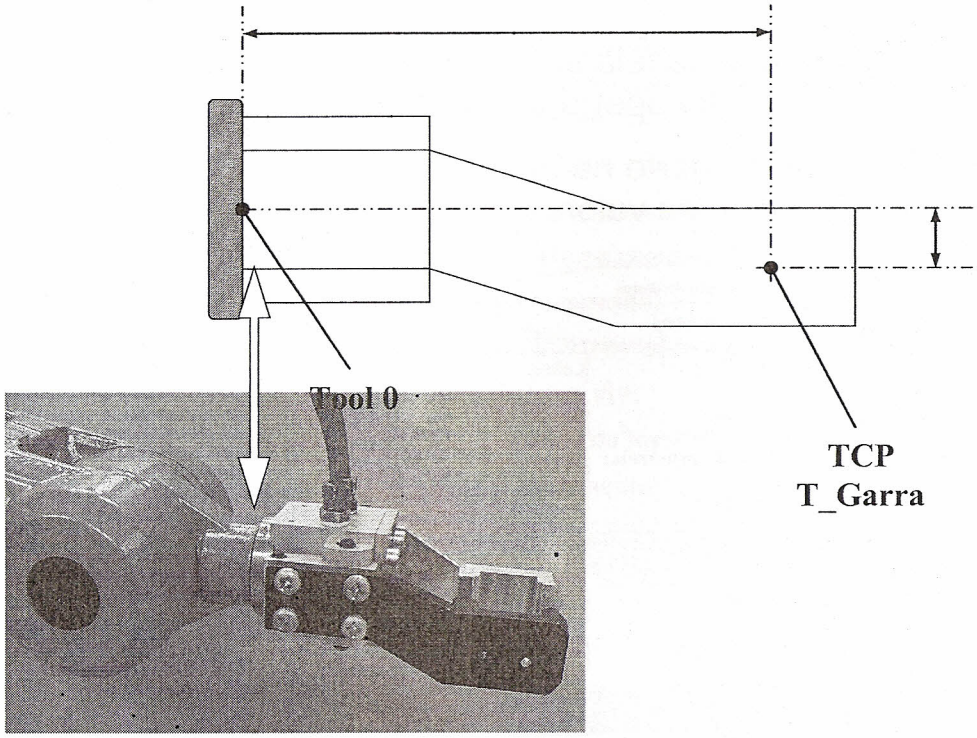
Definição de nova ferramenta

- Na tela de valores é possível modificar os parâmetros da ferramenta.
- Modifique a massa para um valor correto de peso da sua ferramenta em Kg.
- Modifique o centro de gravidade para um valor correto de centro de gravidade da sua ferramenta.



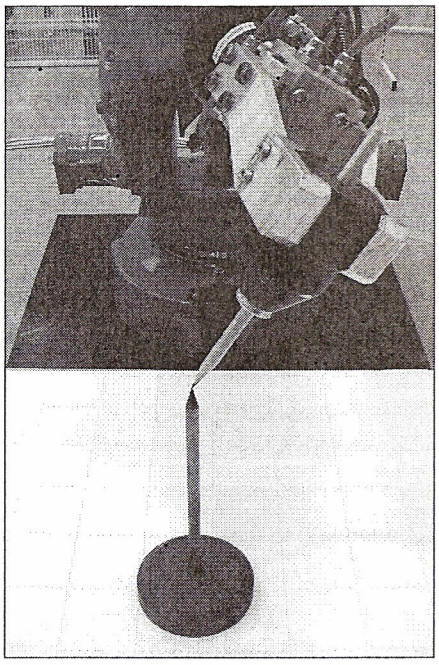
© ABB Group
May 23, 2014 | Slide 107

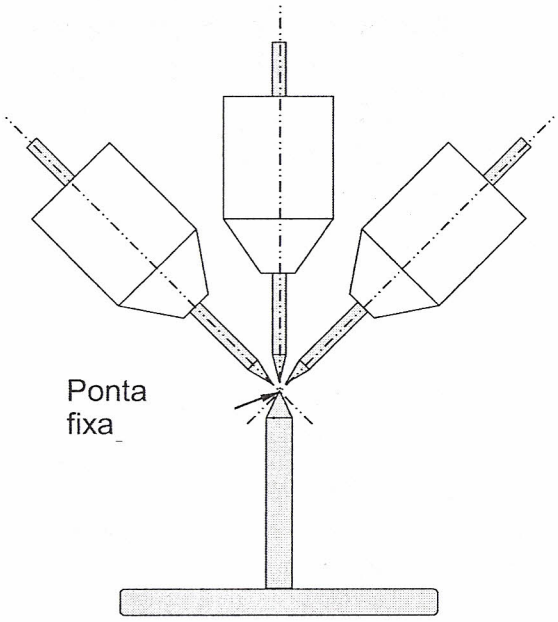
Definindo uma ferramenta



ABB

Definindo um TCP – Método dos 4 pontos

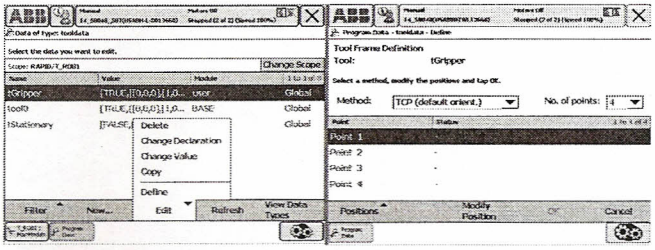


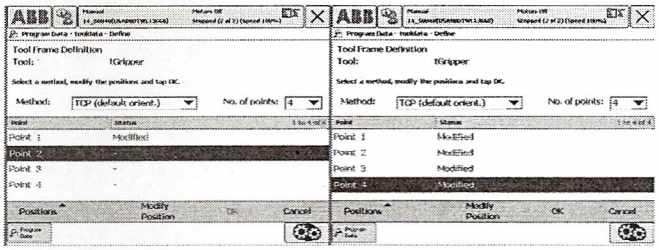


ABB

Definindo um TCP – Método dos 4 pontos

- Selecione a nova ferramenta e pressione "Editar" (Edit).
- Pressione "Definir" (Define).
- Selecione Ponto1 (Point1).
- Mova o robô para o ponto de referência.
- Pressione "Modificar Posição" (Modify Position).
- Reposicione o robô com nova orientação.
- Pressione "Modificar Posição" (Modify Position).
- Repita a seqüência para todos os pontos.
- Pressione "OK".





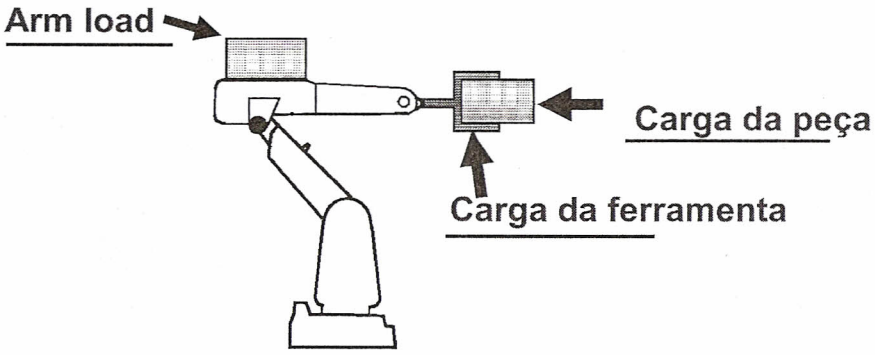
Exercício

- Crie uma nova ferramenta no seu robô.
- Defina o TCP da sua nova ferramenta usando a ponta da sua ferramenta e uma ponteira.

Power and productivity for a better world™ ABB

Definindo a carga da ferramenta

- O controlador IRC5 possui uma rotina de serviço chamada LoadIdentify. Ela é utilizada para definir a massa e o centro de gravidade da ferramenta e/ou carga da peça automaticamente usando o robô.



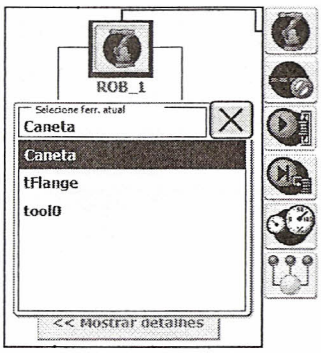
ABB

Antes de realizar a definição de carga

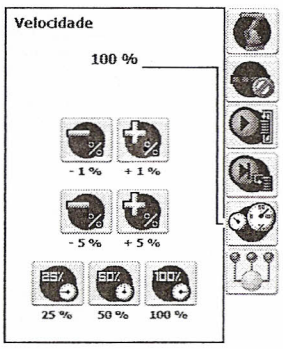
- Antes de realizar a definição de carga automática devemos verificar as seguintes condições:
  - O robô deve ser colocado em uma posição em que não existam obstáculos que a garra possa colidir.
  - A ferramenta deve estar montada corretamente e fixa.
  - O eixo 3, 5 e 6 não podem estar próximos dos limites.
  - O eixo 6 deve estar em uma posição horizontal.
  - O eixo 4 deve estar próximo do zero.
  - Qualquer carga do eixo no braço superior ou na base do robô deve ser configurada nos parâmetros de sistema.
  - A velocidade do robô deve estar configurada em 100%.
  - A ferramenta que queremos fazer a identificação de carga deve estar selecionada no menu de atalho ou na tela de "Colocação em movimento".

Definindo a carga da ferramenta

- Verifique no meu de atalho se a ferramenta a ser identificada está selecionada.

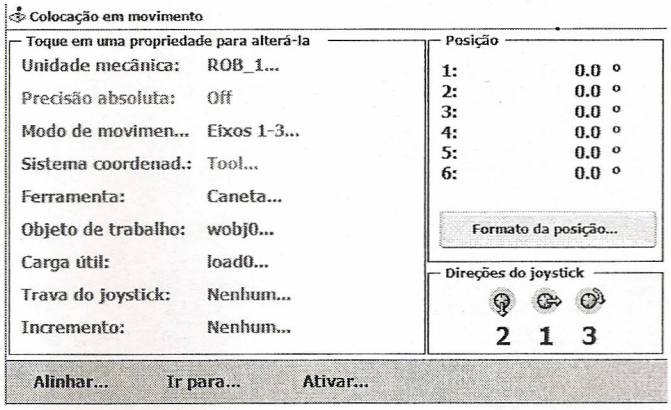


- Verifique se a velocidade está configurada em 100%.



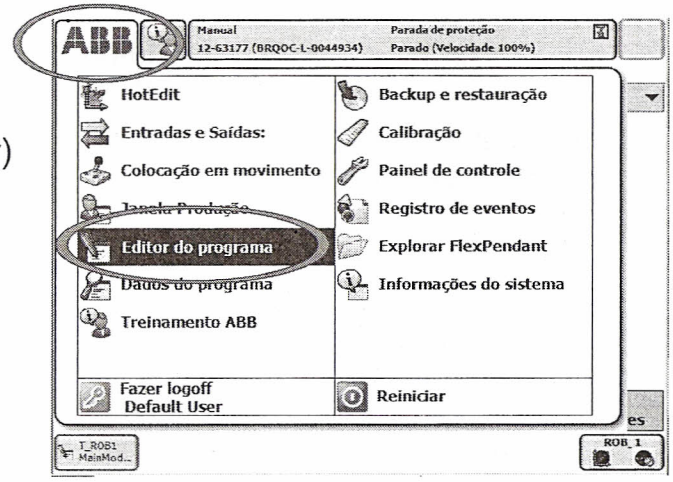
Definindo a carga da ferramenta

- Verifique a posição dos eixos na tela de "Colocação em movimento" e corrija se necessário.
- Os eixos 3, 5 e 6 não podem estar próximos dos limites, o eixo 4 deve estar próximo de 0 e o eixo 6 deve estar na posição horizontal.



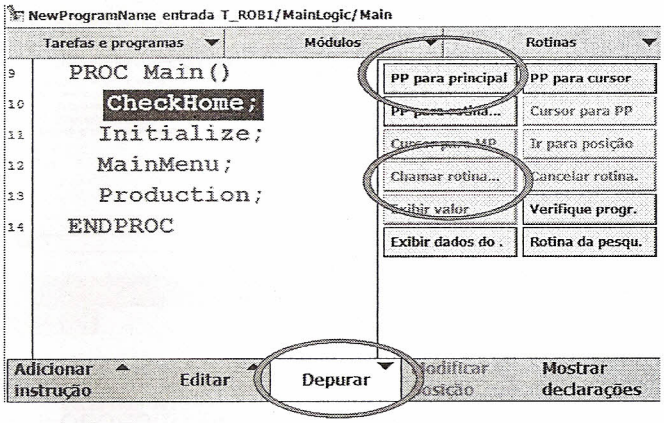
Definindo a carga da ferramenta

- Pressione ABB
- Pressione "Editor do programa" (Program Editor)
- Selecionar a tarefa (caso utilize Multimove)



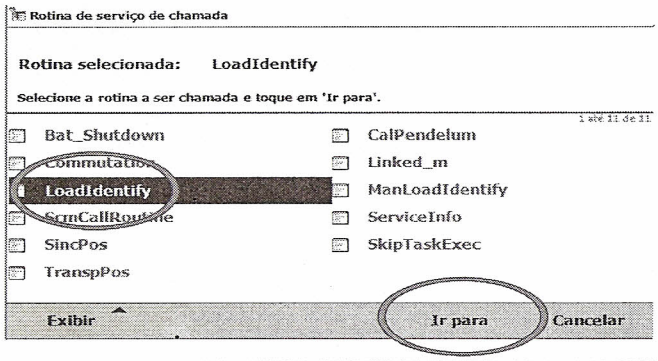
Definindo a carga da ferramenta

- Dentro do editor de programa abra a aba "Depurar".
- Selecione a opção "Chamar rotina...".
- Caso a opção "Chamar rotina..." esteja desabilitada, pressione o botão "PP para principal".

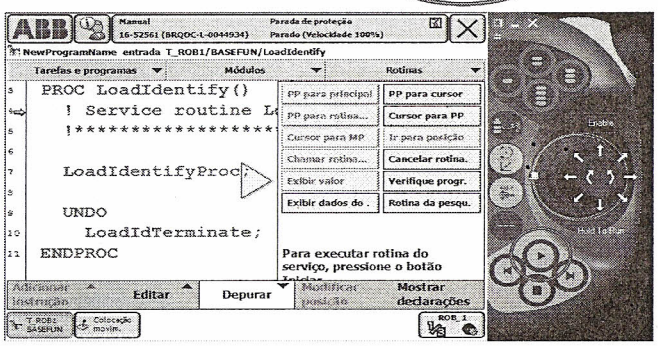


Definindo a carga da ferramenta

- Selecione a rotina "Loadidentify" e pressione "Ir para".

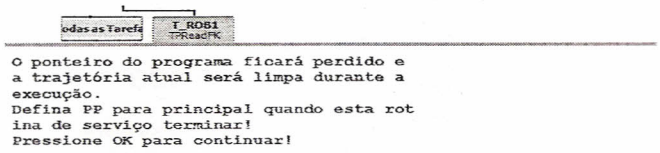


- Segure o botão de habilitação e depois pressione o botão de inicio na FlexPendant.

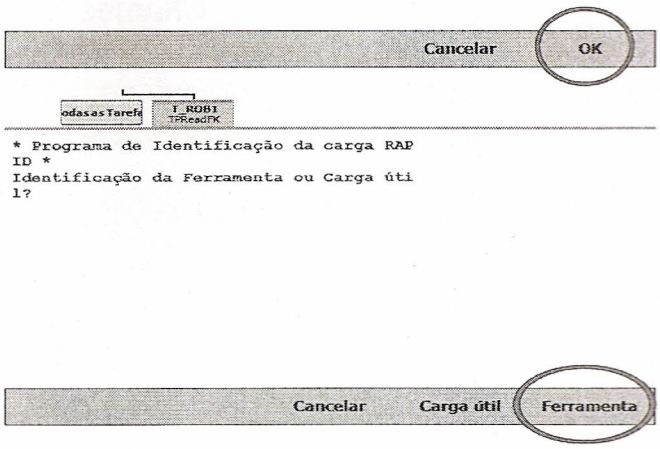


Definindo a carga da ferramenta

- Na primeira tela confirme pressionando "OK".



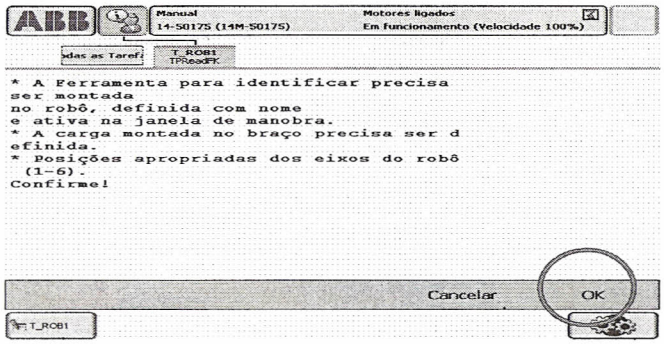
- Na próxima tela selecione se será feita a verificação da ferramenta ou da carga útil.



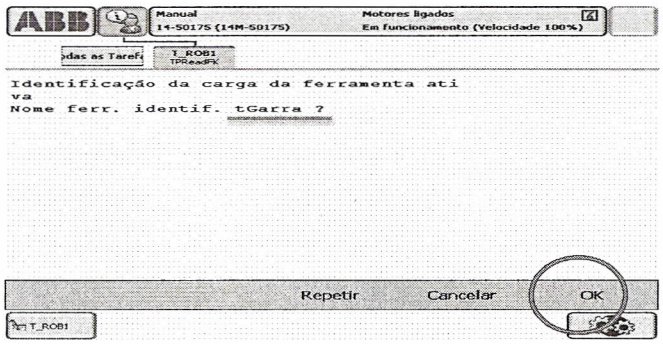
© ABB Group
May 23, 2014 | Slide 120

Definindo a carga da ferramenta

- Confirme que a ferramenta está montada corretamente e que os eixos do robô estão na posição correta.



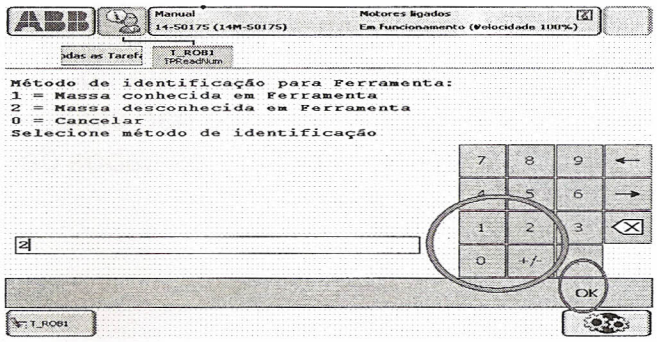
- Confirme que a ferramenta que será usada é a que aparece na tela.



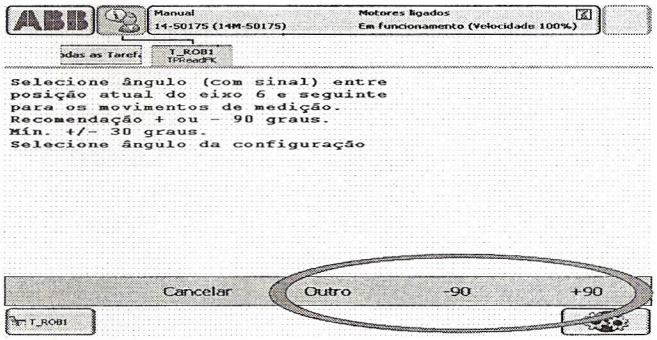
© ABB Group
May 23, 2014 | Slide 121

Definindo a carga da ferramenta

- Selecione se você conhece ou não a massa da ferramenta colocando o número conforme a tabela e pressionando "OK"



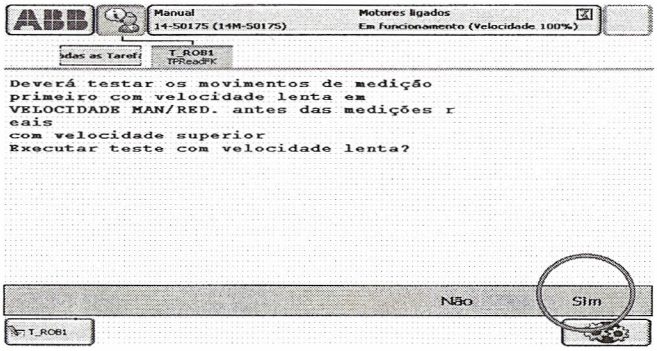
- Verifique fisicamente quanto o eixo 6 pode se mover e selecione na próxima tela.
- As opções são +90 graus, -90 graus e selecionar outro angulo. O mínimo necessário são 30 graus.

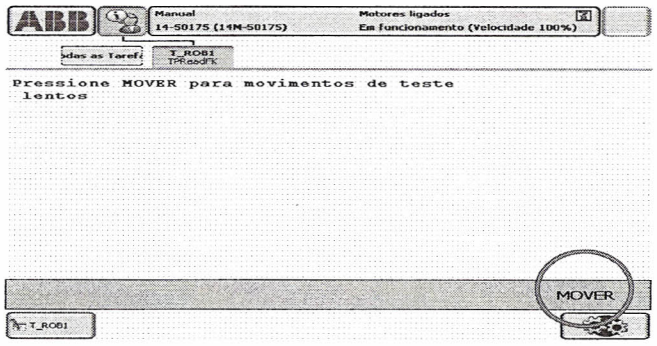


© ABB Group
May 23, 2014 | Slide 122

Definindo a carga da ferramenta

- O robô irá perguntar se você quer realizar os testes em modo manual para testar. Caso não tenha certeza se o robô pode bater, aperte em "Sim". Caso tenha certeza que o robô não irá bater, aperte em "Não". Caso tenha selecionado "Sim", na próxima tela aperte "MOVER". O robô irá realizar os movimentos.Não solte o botão de habilitação, pois ele irá voltar do começo. Caso tenha selecionado "Não" na tela anterior vá direto para a próxima tela





© ABB Group
May 23, 2014 | Slide 123