

2018

# *Trophée RobotFly*

OPTIONS POINTS

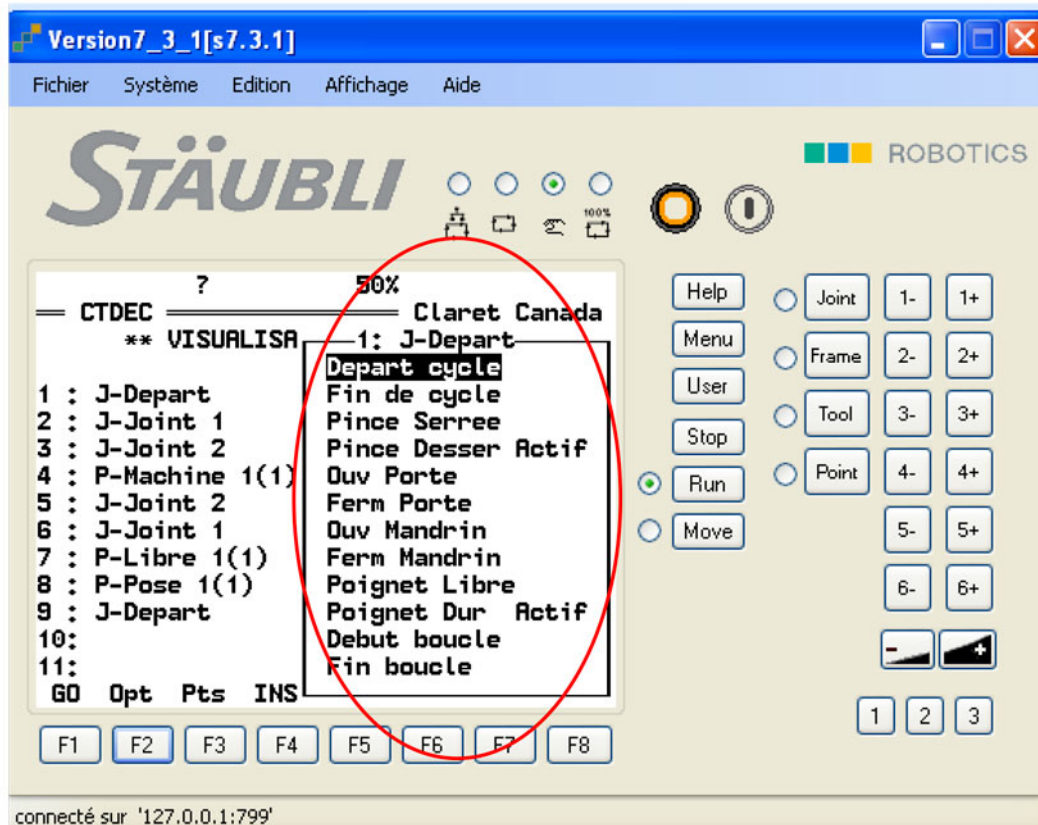
**VERSION 8**



Claret canada

26/11/2018





### (1) Départ cycle :

Le robot se rendra sur le point avant de lancer le départ cycle.

La Tempo permet d'ajuster le temps d'activation du départ cycle en mode impulsion (F3 – Tableau de Bord / F4- Para)

### (2) Fin de cycle :

Attende du fin de cycle machine pour effectuer le mouvement.

La Tempo permet d'ajuster le temps d'activation de la fin de cycle en mode impulsion (F3 – Tableau de Bord / F4- Para)

### (3) Pince serré :

Actif juste après avoir atteint le point (avant les retracts) et avant le desserrage mandrin.

### (4) Pince desserr :

Actif juste après avoir atteint le point (avant les retracts) et après le serrage mandrin.

**(5) Ouv Porte :**

Ouverture de la porte machine, actif en fin de mouvement

**(6) Ferm Porte :**

Fermeture de la porte machine, actif en fin de mouvement

**(7) Ouv Mandrin :**

Actif juste après avoir atteint le point (avant les retracts) et après le serrage pince.

**(8) Ferm Mandrin :**

Actif juste après avoir atteint le point (avant les retracts) et avant le serrage pince.

**(9) Poignet Libre :**

Actif en début de mouvement et ne sera désactivé que lorsqu'il y aura poignet Dur.

**(10) Poignet Dur:**

Actif en début de mouvement et ne sera désactivé que lorsqu'il y aura poignet Libre.

**(11) Debut Boucle :** le programme bouclera sur le point le nombre de fois demandé.

Mettre comme valeur le nombre de boucle souhaité.

**(12) Fin boucle :** si le nombre de boucle n'est pas atteint, le programme remontera sur le mouvement de début de boucle sinon il continuera.

**(13) Cycle Contrôle :**

Lance le programme de contrôle après le mouvement, pensez à activer l'option 11 ou 12, en 11 nous utilisons la pince 1 et en 12 la pince 2

**(14) Retourneur :**

Lance le programme de retournement de pièces après le mouvement

**(18) Maintenu :** Active le maintien de la pièce durant l'usinage, pensez à activer l'option 5 : Pièce maintenue et de préciser le type d'information pour continuer le cycle (info machine ou tempo).

**(19) Soufflage :**

Actif dès le début du mouvement et inactif dès la fin de mouvement.

**(20) Anticollision :**

Actif sur les points ou il est déclaré. Calcul l'effort des moteurs.

**(21) Tempo :**

Arrête le cycle une fois le point atteints (avant les retracts) pour la durée souhaitée en secondes.

**(25) Ouvre Pince :** permet d'ouvrir la pince avant le mouvement. Attention à affecter le bon outil au point.

**(47) FDC sur Fonction M :** permet d'utiliser des fonctions M de la machine  
(M80 M81 M82 M83)

**(56) Soufflage Mors :** mettre la valeur du rayon du cercle voulu et le robot effectuera un cercle en soufflant

## ORDRE CHRONOLOGIQUE DES OPTIONS POINT

