




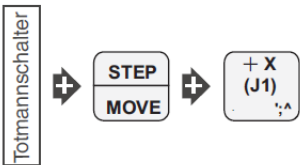


## Anleitung zum Einlernen der Nullpunkte des Roboters



Display-Darstellung	Tastenbetätigung	Beschreibung
<pre>&lt;MENU&gt; 1. TEACH  2. RUN 3. FILE   4. MONI 5. MAINT  6. SET</pre>		Das Menü „MAINTENANCE“ wird ausgewählt.
<pre>&lt;MAINT&gt; 1. PARAM  2. INIT 3. BRAKE  4. ORIGIN 5. POWER</pre>		Das Untermenü „ORIGIN“ wird ausgewählt.
<pre>&lt;ORIGIN&gt; 1. DATA  2. MECH 3. TOOL   4. ABS 5. USER</pre>		Die Einstellmethode „2.MECH“ wird ausgewählt.
<pre>&lt;MECH&gt; SERVO OFF OK? (1) 1: EXECUTE</pre>		Die Versorgungsspannung der Servoantriebe wird ausgeschaltet.
<p>Nachdem die Versorgungsspannung der Servoantriebe abgeschaltet ist, wird das Menü zur Einstellung der Grundposition und zum Lösen der Bremsen angezeigt.</p>		

Display-Darstellung	Tastenbetätigung	Beschreibung
<pre>&lt;MECH&gt; 12345678 BRAKE  (10000000) AXIS   (00000000) ORIGIN: NOT DEF</pre>		Die J1-Achse wird ausgewählt. Achten Sie darauf, dass alle anderen Achsen auf „0“ gesetzt sind.
		Die Bremse des J1-Gelenks wird gelöst. Bewegen Sie das Gelenk mit zwei Händen in die „-“-Richtung, bis der Endanschlag erreicht ist.

Wiederholen für alle weiteren Achsen:

- J2** Brake (01000000) → Bewegen Sie das Gelenk mit zwei Händen in die „-“-Richtung, bis der Endanschlag erreicht ist
- J3** Brake (00100000) → Bewegen Sie das Gelenk mit zwei Händen in die „+“-Richtung, bis der Endanschlag erreicht ist
- J5** Brake (00001000) → Bewegen Sie das Gelenk mit zwei Händen in die „-“-Richtung, bis der Endanschlag erreicht ist
- J6** Brake (00000100) → Bewegen Sie das Gelenk mit zwei Händen so, dass die beiden Pfeilspitzen aufeinander zeigen.

Nächster Schritt:

<pre>&lt;MECH&gt; 12345678 BRAKE (00000000) AXIS (11101100) ORIGIN : NOT DEF</pre>	
<pre>&lt;MECH&gt; SET ORIGIN OK? (1) 1: EXECUTE</pre>	
<pre>&lt;MECH&gt; 12345678 BRAKE (00000000) AXIS (11101100) ORIGIN : NOT DEF</pre>	