

EPSON

Controlador do robô RC800L Manual

Versão traduzida
Unidade de controlo RC800L

©Seiko Epson Corporation 2025-2026

Rev.4
PTM266C8707F

Índice de Conteúdo

1. Introdução	8
1.1 Introdução	9
1.2 Marcas comerciais	9
1.3 Notação	9
1.4 Termos de Utilização	9
1.5 Fabricante	9
1.6 Informações de contacto	9
1.7 Eliminação	10
1.8 Eliminação de pilhas botão	10
1.8.1 Para clientes na União Europeia	10
1.8.2 Para clientes na Região de Taiwan	11
1.8.3 Para clientes da Califórnia	11
1.9 Antes da utilização	11
1.10 Configurar utilizando o software	12
1.11 Tipos de manuais para este produto	13
2. Segurança	14
2.1 Segurança	15
2.2 Conformidade com a segurança	15
2.3 Função dos Gestores de Segurança	17
2.3.1 Gestão de palavra-passe	17
2.3.2 Implementação de formação	17
2.4 Conhecimentos e formação necessários para trabalhar com sistemas robóticos	17
3. Instalação do sistema robótico	19
3.1 Exemplo de configuração do sistema	20
3.2 Desembalagem e transporte	20
3.3 Instalação do Manipulador	20
3.4 Instalação do Controlador	20
3.5 Projetar um sistema robótico seguro	21
3.5.1 Requisitos ambientais	21
3.5.2 Esquema do sistema	21
3.5.3 Desativar a alimentação do sistema utilizando Bloqueio/Etiquetagem	21
3.5.4 Projeto da mão	21

3.5.5 Projeto de equipamento periférico	22
3.5.6 Controlo remoto	22
3.5.7 Desligar durante a operação do Manipulador	22
3.5.8 Paragem de emergência	22
3.5.9 Proteção (SG)	23
3.5.10 Dispositivo de deteção de presença	24
3.5.11 Repor proteções	24
3.5.12 Painel de operação do robô	25
3.6 Ligações	26
3.6.1 Ligação do interruptor de segurança bloqueado (Dispositivo de Segurança) e do interruptor de paragem de emergência	26
3.6.2 Fonte de alimentação do Controlador	26
3.6.3 Ligação do Manipulador e do Controlador	26
3.6.3.1 Notas sobre ligações	26
3.7 Guardar as predefinições	28
3.8 Ativar	29
3.8.1 Notas sobre a ativação	29
3.8.2 Procedimento de ativação	29
3.9 Primeiro passo	32
3.9.1 Instalar o software Epson RC+	32
3.9.2 Ligar o PC de desenvolvimento e o Controlador	32
3.9.2.1 O que é a porta USB de ligação do PC de desenvolvimento?	32
3.9.2.2 Notas	32
3.9.2.3 Ligar o PC e o Controlador utilizando a porta USB de ligação do PC de desenvolvimento	33
3.9.2.4 Efetuar cópia de segurança do estado inicial do Controlador	33
3.9.2.5 Desligar o PC de desenvolvimento e o Controlador	34
3.9.2.6 Método de fixação do cabo USB	34
3.9.3 Verificação dos parâmetros da função de segurança	35
3.9.4 Definições iniciais para parâmetros de função de segurança	35
3.9.5 Verificar o funcionamento das funções de segurança (interruptor de paragem de emergência e proteção)	35
3.9.6 Mover o robô para a postura inicial	35
3.9.7 Escrever o seu primeiro programa	39

3.9.8 Aquisição do Ponto de Ensino a Ser Utilizado para o Ajuste da Posição Zero (Apenas para Robôs SCARA)	43
3.9.8.1 Tipos de pontos de ensino que podem ser utilizados para o ajuste da posição zero e medidas necessárias	43
3.9.8.2 Procedimento para adquirir dados de ponto na posição da paragem mecânica	44
3.9.8.3 Procedimento de calibração utilizando os dados de ponto na posição de paragem mecânica	47
3.10 Segundo passo	48
3.10.1 Ligação a equipamento externo	48
3.10.1.1 Controlo remoto	48
3.10.1.2 Ethernet	48
3.10.2 Ligar a Consola de controlo (opção)	48
4. Informações sobre a função	49
4.1 Especificações	50
4.1.1 Exemplo de configuração do sistema	50
4.1.2 Funções de segurança	51
4.1.2.1 Funções de segurança	51
4.1.2.2 Parâmetros de segurança	53
4.1.3 Tabela de especificações	54
4.1.4 Dimensões	57
4.2 Nomes das peças e respetivas funções	59
4.3 Ligar os cabos	62
4.3.1 Exemplo de ligação	62
4.3.2 Ligar Controladores e Manipuladores	63
4.3.3 LED e LED de 7 segmentos	63
4.3.3.1 LED e visor LED de 7 segmentos	63
4.3.3.2 Apresentação de estados especiais	65
4.3.4 Funções de proteção	66
4.4 Instalação	68
4.4.1 Acessórios incluídos	68
4.4.2 Requisitos de instalação	68
4.4.2.1 Ambiente de instalação	68
4.4.2.2 Método e espaço de instalação	69
4.4.2.3 Opção de montagem na parede	72

4.4.3 Fonte de alimentação	73
4.4.3.1 Especificações da fonte de alimentação	73
4.4.3.2 Cabo de alimentação CA	75
4.4.4 Pontos-chave para redução de ruído	77
4.5 Modos de funcionamento (TEACH, AUTO)	80
4.5.1 Visão geral dos modos de funcionamento	80
4.5.2 Comutar modos de funcionamento	81
4.5.3 Modo Program (AUTO)	82
4.5.3.1 O que é o modo Program (AUTO)?	82
4.5.3.2 Definições do Epson RC+	82
4.5.4 Modo de funcionamento automático (AUTO)	82
4.5.4.1 O que é o modo de funcionamento automático (AUTO)?	82
4.5.4.2 Definições do Epson RC+	83
4.5.4.2.1 Definições do dispositivo de controlo	83
4.6 Porta de memória	85
4.6.1 O que é a cópia de segurança do Controlador?	85
4.6.2 Antes de utilizar a função de cópia de segurança do Controlador	85
4.6.2.1 Notas	85
4.6.2.2 Dispositivos de memória USB suportados	85
4.6.3 Utilizar a função de cópia de segurança do Controlador	85
4.6.3.1 Cópia de segurança do Controlador por meio do botão de ativação	85
4.6.3.2 Carregamento de dados pelo Epson RC+	86
4.6.3.3 Reencaminhamento por e-mail	86
4.6.4 Detalhes dos dados guardados	87
4.7 Porta LAN (Comunicação Ethernet)	89
4.7.1 O que é uma porta LAN (Comunicação Ethernet)?	89
4.7.2 Endereços IP	89
4.7.3 Procedimento de alteração do endereço IP do Controlador	90
4.7.4 Ligar o PC de desenvolvimento e o Controlador através de Ethernet	90
4.7.5 Desligar a ligação Ethernet do PC de desenvolvimento e do Controlador	92
4.8 Porta TP	93
4.8.1 O que é uma porta TP?	93
4.8.2 Ligar uma Consola de controlo	93

4.9 Conector de Entrada de Paragem de Emergência	94
4.9.1 Ligar um interruptor de paragem de emergência	95
4.9.1.1 Localizações de ligação para o interruptor de paragem de emergência	95
4.9.1.2 Interruptor de paragem de emergência	95
4.9.1.3 Verificação da funcionalidade do Interruptor de Paragem de Emergência	96
4.9.1.4 Recuperar de um estado de paragem de emergência	96
4.9.2 Disposição do sinal e especificações elétricas	97
4.9.3 Exemplos de cablagem	98
4.9.3.1 Exemplo 1: Quando o Interruptor Externo de Paragem de Emergência está ligado	98
4.9.3.2 Exemplo 2: Quando o Relé Externo de Segurança está ligado	99
4.10 Conector E/S de proteção	100
4.10.1 E/S de proteção	100
4.10.2 Disposição do sinal	101
4.10.3 Entradas de segurança	102
4.10.3.1 Especificações da entrada de segurança	102
4.10.3.2 Ligar como paragem de emergência	103
4.10.3.3 Ligar como proteção	105
4.10.4 Saídas de segurança	108
4.10.4.1 Especificações de saída de segurança	108
4.10.4.2 Ligar saídas de segurança	108
4.11 Conector de E/S	110
4.11.1 Circuito de entrada	110
4.11.1.1 Diagrama do Circuito de Entrada e Exemplo de cablagem 1	111
4.11.1.2 Diagrama do Circuito de Entrada e Exemplo de cablagem 2	112
4.11.2 Circuito de saída	113
4.11.2.1 Diagrama do circuito de saída e exemplo de cablagem 1: Tipo de absorção (NPN)	114
4.11.2.2 Diagrama do circuito de saída e exemplo de cablagem 2: Tipo de fonte (PNP)	115
4.11.3 Disposição do sinal	115
4.12 Definições remotas de E/S	118
4.12.1 Funções do sinal de E/S	118
4.12.1.1 Entradas	118
4.12.1.2 Saídas	128
4.12.2 Tabelas de temporização	133
4.12.2.1 Notas do sinal de entrada	133
4.12.2.2 Temporização para a Sequência de Execução da Operação	133

4.12.2.3 Temporização para a Sequência de Execução do Programa	134
4.12.2.4 Temporização para a Sequência de Paragem de Emergência	134
4.13 E/S fieldbus	135
5. Inspeção periódica	136
5.1 Inspeção periódica do RC800L	137
5.1.1 Itens a inspecionar e respetiva frequência de inspeção	137
5.2 Cópia de segurança e restauro	138
5.2.1 O que é a cópia de segurança do Controlador?	138
5.2.2 Dados de cópia de segurança	138
5.2.3 Cópia de segurança	138
5.2.4 Restaurar	139
5.3 Função de alarme	143
5.3.1 Manutenção	143
5.3.2 Visualizar as informações de manutenção	144
5.3.3 Editar as informações de manutenção	145
5.3.4 Procedimento de notificação de alarme	146
5.3.5 Repor um alarme	147
6. Anexo	148
6.1 Anexo A: Lista de peças opcionais	149
6.2 Anexo B: Acessórios incluídos	150
6.3 Anexo C: Resolução de problemas	151
6.3.1 Atualizar o firmware	151
6.3.2 Procedimento de atualização do firmware	151
6.3.3 Inicialização do Controlador	154
6.3.4 Procedimento de inicialização do firmware	154

1. Introdução

1.1 Introdução

Obrigado por adquirir este sistema robótico da Epson. Este manual fornece as informações necessárias para a utilização correta do sistema robótico.

Antes de utilizar o sistema, leia este manual e os manuais relacionados para garantir a utilização correta.

Depois de ler este manual, guarde-o num local facilmente acessível para referência futura.

A Epson realiza testes e inspeções rigorosos para garantir que o desempenho dos nossos sistemas robóticos cumpre os nossos padrões. Tenha em atenção que, se o sistema robótico da Epson for utilizado fora das condições de funcionamento descritas no manual, o produto não irá operar ao nível do seu desempenho básico previsto.

Este manual descreve potenciais perigos e problemas previsíveis. Para utilizar o sistema robótico da Epson de forma segura e correta, certifique-se de que segue as informações de segurança presentes neste manual.

1.2 Marcas comerciais

Microsoft, Windows e o logótipo Windows são marcas comerciais ou marcas comerciais registadas da Microsoft Corporation nos Estados Unidos e/ou em outros países. Todos os outros nomes de empresas, nomes de marcas e nomes de produtos são marcas registadas ou marcas comerciais das suas respetivas empresas.

Este produto utiliza eT-Kernel fornecido pela eSOL Co., Ltd.

1.3 Notação

Microsoft® Windows® 10 operating system

Microsoft® Windows® 11 operating system

Neste manual, os sistemas operativos acima são referidos como Windows 10 e Windows 11, respetivamente. Os sistemas operativos Windows 10 e Windows 11 são, por vezes, referidos coletivamente como Windows.

1.4 Termos de Utilização

Nenhuma parte deste manual de instruções pode ser reproduzida ou reimpressa de qualquer forma sem autorização expressa por escrito.

As informações contidas neste documento estão sujeitas a alterações sem aviso prévio.

Entre em contacto connosco se encontrar algum erro neste documento ou se tiver alguma dúvida sobre as informações contidas neste documento.

1.5 Fabricante

SEIKO EPSON CORPORATION

1.6 Informações de contacto

As informações de contacto estão listadas na secção "Fornecedor" no seguinte manual.

Atente que as informações de contacto podem variar consoante a região.

"Manual de Segurança - Informações de contacto"

O Manual de Segurança também está disponível no seguinte website.

URL: <https://download.epson.biz/robots/>



1.7 Eliminação

Ao eliminar este produto, faça-o de acordo com as leis e regulamentos do seu país.

1.8 Eliminação de pilhas botão

Consulte o seguinte manual para os procedimentos de remoção e substituição de pilhas botão.

"Manual de Assistência"

1.8.1 Para clientes na União Europeia



A etiqueta com um cesto de papéis com uma cruz que se encontra no produto indica que o produto e as baterias incluídas não devem ser eliminados como se de lixo doméstico se tratasse.

Para evitar efeitos adversos no meio ambiente e na saúde humana, o produto e suas baterias devem ser separados de outros resíduos e reciclados de maneira ambientalmente responsável. Contacte o seu governo local ou distribuidor de produtos para obter informações sobre instalações de recolha.

O símbolo Pb, Cd ou Hg significa que esses metais são utilizados na bateria.

PONTOS-CHAVE

Estas informações aplicam-se apenas a clientes da União Europeia, nos termos da Diretiva 2006/66/CE DO PARLAMENTO EUROPEU E CONSELHO de 6 de setembro de 2006 sobre baterias e acumuladores e baterias inutilizadas e acumuladores e que revoga a Diretiva 91/157/EEC e a legislação relativa ao transporte e implementação em vários sistemas legais nacionais, e para clientes nos países da Europa, Médio Oriente e África (EMEA) onde foram implementadas normas equivalentes.

Para obter informações sobre a reciclagem de produtos em outros países, entre em contacto com o governo local.

1.8.2 Para clientes na Região de Taiwan



As baterias usadas devem ser separadas de outros resíduos e recicladas de forma ambientalmente responsável. Contacte o seu governo local ou distribuidor de produtos para obter informações sobre instalações de recolha.

1.8.3 Para clientes da Califórnia

As baterias de lítio de dióxido de manganês em célula de moeda ou as baterias cilíndricas de lítio de dióxido de manganês utilizadas nos produtos contêm material perclorato, que exige manuseamento especial.

Consulte o seguinte documento.

<https://dtsc.ca.gov/perchlorate/>

1.9 Antes da utilização

ATENÇÃO

■ Quanto à necessidade de medidas organizacionais para a segurança cibernética

Medidas organizacionais como as descritas abaixo devem ser tomadas para lidar com os riscos de segurança cibernética:

- Execute a análise de risco com base em ameaças de segurança e vulnerabilidades relacionadas com os ativos da sua organização.
- Estabeleça uma política de segurança para lidar com os riscos e educar e treinar pessoal adequado.
- Estabeleça diretrizes para como responder quando surgirem problemas de segurança e dê-as a conhecer a toda a organização.

■ Medidas de segurança para ligações de rede

Os sistemas robóticos da Epson foram concebidos para serem utilizados numa rede de área local fechada. Evite a ligação a redes com acesso à Internet. Se for necessária uma ligação à Internet, implemente as medidas técnicas necessárias* para proteger contra ataques maliciosos e vulnerabilidades através da Internet.

*Estas medidas incluem, mas não estão limitadas a, controlos de acesso, firewalls, díodos de dados, etc.

PONTOS-CHAVE

■ Não ligue os seguintes dispositivos à porta TP do RC800L. A disposição diferente dos sinais pode causar avaria no equipamento.

- Ficha fictícia (dispositivo opcional)
- Consola de operações OP500
- Consola de operações OP500RC
- Controlo remoto JP500
- Painel do operador OP1
- Consola de controlo TP1/ TP3/ TP4
- Kit de Hot Plug

- Para o RC800L, certifique-se de instalar o Epson RC+ no PC de desenvolvimento primeiro e, em seguida, ligue o PC de desenvolvimento ao RC800L com o cabo USB.
Se o RC800L e o PC de desenvolvimento forem ligados sem que o Epson RC+ esteja instalado no PC, será apresentado o [Add New Hardware Wizard]. Se este assistente for apresentado, clique no botão [Cancel].
- Medidas de segurança para dispositivos de memória USB
Certifique-se de que qualquer dispositivo de memória USB que esteja ligado ao Controlador não está infectado com vírus.

1.10 Configurar utilizando o software

Este manual contém procedimentos de configuração utilizando o software.

Essas seções são indicadas pelos seguintes símbolos.

Epson
RC+ 8.0

1.11 Tipos de manuais para este produto

Descreve os tipos típicos de manuais para este produto e apresenta uma visão geral do seu conteúdo.

■ Manual de Segurança

Este manual contém informações relacionadas com a segurança destinadas a todas as pessoas que utilizam este produto. Também orienta o utilizador através do processo de desembalagem para uso e os manuais que devem ser consultados a seguir.

Leia este manual primeiramente.

- Informações de segurança e riscos residuais de sistemas de robôs
- Declaração de conformidade
- Formação
- Processo da desembalagem à utilização

■ Controlador do robô - Manual da função de segurança

Descreve os procedimentos para configurar as funções de segurança deste produto e do software de configuração. Destina-se principalmente àqueles que projetam sistemas robóticos.

■ Manual RC800L

Este manual descreve a instalação de todo o sistema robótico e explica as características técnicas e funções do Controlador. Destina-se principalmente àqueles que projetam sistemas robóticos.

- Procedimento de instalação do sistema robótico (detalhes específicos sobre o processo, desde a desembalagem até à utilização)
- Pontos de inspeção diária do Controlador
- Características técnicas do Controlador e funções básicas

■ Manual da série xx (xx: nome da série do Manipulador)

Este manual descreve as características técnicas e funções do Manipulador. Destina-se principalmente àqueles que projetam sistemas robóticos.

- Instalação do Manipulador, informação técnica necessária para o projeto, a função e as tabelas das características técnicas, etc.
- Pontos de inspeção diária do Manipulador

■ Lista de códigos de estado/erro

Fornece os números de código exibidos no Controlador e as mensagens exibidas na área de mensagens do software. Destina-se principalmente àqueles que projetam e programam sistemas de robôs.

■ Manual do Utilizador do Epson RC+

Este manual apresenta uma visão geral do software de desenvolvimento de programas.

■ Referência Linguística do SPEL+

Este manual explica a linguagem de programação do robô SPEL+.

Outros manuais

Há manuais disponíveis para cada opção.

Manuais de manutenção e assistência

Os manuais de manutenção e assistência não estão incluídos com o produto.

A manutenção deve ser realizada por pessoas que receberam formação em manutenção ministrada pela Epson e pelos fornecedores. Para mais informações, entre em contacto com o fornecedor.

2. Segurança

2.1 Segurança

Antes de utilizar o sistema robótico, certifique-se de que tem conhecimento das informações básicas de segurança consultando o seguinte manual.

"Manual de Segurança"

Depois de ler este manual, guarde-o num local facilmente acessível para referência futura.

Este produto é um dispositivo dedicado para robôs Epson a utilizar num ambiente industrial para o transporte e montagem de componentes numa área segura e isolada.

Convenções utilizadas neste manual

Os seguintes símbolos são utilizados neste manual para indicar informações de segurança importantes. Certifique-se de que lê as descrições mostradas com cada símbolo.

AVISO

Este símbolo indica uma situação de perigo iminente que, se a operação não for efetuada corretamente, resultará em morte ou ferimentos graves.

AVISO

Este símbolo indica uma situação potencialmente perigosa que, se a operação não for executada corretamente, pode resultar em ferimentos devido a choques elétricos.

ATENÇÃO

Este símbolo indica uma situação potencialmente perigosa que, se a operação não for executada corretamente, pode resultar apenas em ferimentos ou em danos materiais.

2.2 Conformidade com a segurança

Tolerâncias específicas e condições de utilização para garantir a segurança estão descritas nos manuais dos Manipuladores e Controladores. Certifique-se de que lê também esses manuais.

Respeite as normas de segurança do respetivo país e região ao instalar e utilizar o sistema robótico. A seguir estão exemplos de normas de segurança relacionadas com sistemas robóticos e outras normas de segurança.

Consulte não só este capítulo, mas também estas normas e tome medidas de segurança adequadas.

Nota: estas normas não incluem todas as normas de segurança necessárias.

- **ISO 10218-1**

Robots and robotic devices -- Safety requirements for industrial robots -- Part 1: Robots

- **ISO 10218-2**

Robots and robotic devices -- Safety requirements for industrial robots -- Part 2: Robot systems and integration

- **ANSI/RIA R15.06**
American National Standard for Industrial Robots and Robot Systems -- Safety Requirements
- **ISO 12100**
Safety of machinery -- General principles for design -- Risk assessment and risk reduction
- **ISO 13849-1**
Safety of machinery -- Safety-related parts of control systems -- Part 1: General principles for design
- **ISO 13850**
Safety of machinery -- Emergency stop function-- Principles for design
- **ISO 13855**
Safety of machinery -- Positioning of safeguards with respect to the approach speeds of parts of the human body.
- **ISO 13857**
Safety of machinery -- Safety distances to prevent hazard zones being reached by upper and lower limbs.
- **ISO14120**
Safety of machinery -- Guards -- General requirements for the design and construction of fixed and movable guards
- **IEC 60204-1**
Safety of machinery -- Electrical equipment of machines -- Part 1: General requirements
- **CISPR11**
Industrial, scientific and medical (ISM) radio-frequency equipment -- Electromagnetic disturbance characteristics -- Limits and methods of measurement
- **IEC 61000-6-2**
Electromagnetic compatibility (EMC) -- Part 6-2: Generic standards -- Immunity for industrial environments

2.3 Função dos Gestores de Segurança

Os gestores de segurança devem executar o seguinte:

- Gestão de palavra-passe
- Implementação de formação

2.3.1 Gestão de palavra-passe

Os gestores de segurança devem gerir as seguintes palavras-passe:

- Palavra-passe do utilizador de segurança do Epson RC+
- Palavra-passe do Quadro de Segurança
- Palavra-passe de ligação à Ethernet do Controlador

2.3.2 Implementação de formação

Os gestores de segurança devem garantir que o pessoal responsável pela programação, operação e manutenção do Manipulador e do sistema robótico receba formação adequada. Além disso, devem certificar-se de que o pessoal tem a capacidade para realizar esse trabalho com segurança.

A formação deve incluir pelo menos os seguintes itens:

- Descrição de procedimentos de segurança padrão e recomendações de segurança por fabricantes de robôs e designers de sistemas de robôs
- Descrição da resposta a uma situação de emergência ou anormal (por exemplo, meios de libertação se presos num Manipulador)
- Descrição clara do trabalho
- Descrição de todos os dispositivos de controlo necessários para o trabalho e respetivas funções
- Descrição dos perigos associados ao trabalho
- Métodos específicos para evitar riscos previsíveis, incluindo procedimentos de trabalho seguros
- Descrição do método de ensaio das funções dos dispositivos de segurança e dos bloqueios ou descrição do método para verificar se estão a funcionar corretamente
- Descrição do método de verificação dos parâmetros da função de segurança e do método de definição correta dos parâmetros da função de segurança

2.4 Conhecimentos e formação necessários para trabalhar com sistemas robóticos

▪ Trabalhar com sistemas robóticos

As pessoas que trabalham com sistemas robóticos devem receber formação em segurança para trabalhadores envolvidos em trabalhos relacionados com robôs industriais*, conforme exigido pelas leis e regulamentos do respetivo país.

* A formação em segurança para os trabalhadores envolvidos em trabalhos relacionados com robôs industriais deve incluir o seguinte conteúdo.

- Conhecimento de robôs industriais
- Conhecimento de operação de robôs industriais, aprendizagem, etc.
- Conhecimento de inspeção e outros trabalhos
- Formação sobre leis e regulamentos relevantes

- **Trabalho de transporte (lingagem, operação do guindaste, operação do empilhador, etc.)**

Os trabalhadores devem ser qualificados em operações de lingagem, operação do guindaste, operação do empilhador, etc.

- **Instalação da ficha de alimentação (por exemplo, ao instalar uma ficha de alimentação para corresponder a uma tomada de alimentação de fábrica)**

Os trabalhadores devem ter experiência e competências na instalação de fichas de alimentação de fábrica.

- **Trabalho de instalação de cabos de alimentação**

Os trabalhadores devem ter experiência e competências na instalação de cabos de alimentação.

- **Projeto, desembalagem e instalação de sistemas robóticos**

Os trabalhadores devem ter recebido a formação de instalação ministrada pela Epson e pelo fornecedor.

- **Instalação de placas de circuitos opcionais em Controladores/Instalação de opções montadas na parede**

Os trabalhadores devem ter recebido a formação de manutenção ministrada pela Epson e pelo fornecedor.

- **Trabalhos de manutenção em sistemas robóticos**

Os trabalhadores devem ter recebido a formação de manutenção ministrada pela Epson e pelo fornecedor.

3. Instalação do sistema robótico

Esta seção descreve o processo desde a desembalagem até a operação do sistema robótico e o projeto do sistema robótico. Destina-se principalmente a quem transporta e instala o sistema robótico e a quem se liga ao PC de desenvolvimento e executa a configuração.

3.1 Exemplo de configuração do sistema

Consulte a secção seguinte para obter mais informações.

[Exemplo de configuração do sistema](#)

3.2 Desembalagem e transporte

O robô e o equipamento robótico devem ser desembalados e transportados por pessoal que tenha recebido formação em instalação ministrada pela Epson ou pelos seus fornecedores. Além disso, as leis e regulamentos do país de instalação devem ser seguidos.

Antes de utilizar o sistema robótico, certifique-se de que tem conhecimento das informações básicas de segurança consultando o seguinte manual.

"Manual de Segurança"

Durante a desembalagem e a realocização do Manipulador, evite aplicar uma força externa nos braços e motores do mesmo.

Ao transportar o Manipulador em longas distâncias, prenda-o diretamente ao equipamento de transporte para que não caia. Se necessário, embale o Manipulador usando a mesma embalagem da entrega.

Para informações sobre o procedimento de transporte do Manipulador, consulte o seguinte manual.

"Manual do Manipulador"

3.3 Instalação do Manipulador

O robô e o equipamento robótico devem ser instalados por pessoal que tenha recebido formação em instalação ministrada pela Epson ou pelos seus fornecedores. Além disso, as leis e regulamentos do país de instalação devem ser seguidos.

Antes de utilizar o sistema robótico, certifique-se de que tem conhecimento das informações básicas de segurança consultando o seguinte manual.

"Manual de Segurança"

Para conhecer o ambiente de instalação e o procedimento de instalação do Manipulador, consulte o seguinte manual.

"Manual do manipulador"

3.4 Instalação do Controlador

Consulte a secção seguinte para obter mais informações.

[Instalação](#)

3.5 Projetar um sistema robótico seguro

Além de garantir a operação segura do robô, também é importante que os utilizadores de robôs tenham em consideração a segurança de todo o sistema robótico projetado.

Esta secção explica os requisitos mínimos que devem ser respeitados ao usar robôs Epson nos seus sistemas de robôs.

Projete e fabrique sistemas robóticos seguindo os princípios descritos neste manual.

3.5.1 Requisitos ambientais

Certifique-se de que o ambiente onde o robô e o sistema robótico estão instalados cumpre os requisitos contidos nos manuais de todos os equipamentos utilizados no sistema.

3.5.2 Esquema do sistema

Ao projetar o esquema para um sistema robótico, certifique-se de que tem em conta a possibilidade de interferência entre robôs e equipamentos periféricos. Deve ser dada especial atenção às paragens de emergência porque um robô irá parar depois de seguir um caminho diferente do seu caminho de movimento normal. O projeto do esquema deve considerar margens adequadas para a segurança. A disposição também deve garantir espaço adequado para manutenção e inspeção.

Ao projetar um sistema robótico para restringir a área de movimento dos robôs, faça-o seguindo os métodos descritos no manual do Manipulador. A limitação é feita tanto pela limitação do eixo suave como por paragens mecânicas. Para a limitação o eixo suave, consulte o seguinte manual.

"Controlador do robô - Manual da função de segurança"

Para limitar por paragens mecânicas, consulte o seguinte manual.

"Manual do manipulador"

Certifique-se de que instala o interruptor de paragem de emergência num local próximo da unidade de operação do sistema robótico, onde o operador pode aceder facilmente ao interruptor para o pressionar imediatamente em caso de emergência.

Não instale o Controlador num local onde água ou outros líquidos possam entrar no Controlador. Nunca utilize água ou outros líquidos para limpar o Controlador.

Para garantir que os bloqueios são implementados com segurança durante a manutenção e assistência, os seccionadores devem estar localizados fora das barreiras de proteção sempre que possível.

3.5.3 Desativar a alimentação do sistema utilizando Bloqueio/Etiquetagem

O controlador RC800L não possui um mecanismo de bloqueio. Ao efetuar a manutenção ou semelhante com as secções de alimentação CA desligadas, bloqueie ou coloque uma etiqueta de aviso no dispositivo de desconexão utilizado com o cabo de alimentação.

3.5.4 Projeto da mão

Realize o trabalho de cablagem e tubulação de forma a que a mão do robô não solte a peça de trabalho (objeto que está a ser agarrado) mesmo quando a energia do sistema robótico é desligada.

Projete a mão do robô de forma a que o seu peso e momento de inércia não excedam os limites permitidos. O uso de uma mão de robô que exceda os limites permitidos pode sujeitar o robô a cargas excessivas. Isso não só reduzirá a vida útil do robô, mas pode levar a situações inesperadamente perigosas devido às forças externas adicionais aplicadas à mão e à peça de trabalho.

Certifique-se de que seleciona o tamanho da mão com cuidado, pois o corpo do robô e a mão do robô podem interferir um com o outro.

3.5.5 Projeto de equipamento periférico

Ao projetar equipamentos que removam e forneçam peças e materiais ao sistema robótico, certifique-se de que o projeto permite uma segurança adequada para o operador.

Se for necessário remover ou fornecer materiais sem parar o robô, instale um dispositivo de vaivém ou tome outras medidas para garantir que o operador não precise entrar numa zona potencialmente perigosa.

Certifique-se de que uma interrupção na fonte de alimentação (corte de energia) de equipamentos periféricos não levará a uma situação perigosa. Além de tomar medidas para evitar a libertação de peças de trabalho agarradas, como mencionado em "Projeto da mão", devem também ser tomadas medidas para garantir que os equipamentos periféricos além dos robôs possam parar de forma segura. Verifique a segurança do equipamento para garantir que não ocorrerão situações perigosas se a energia for cortada.

3.5.6 Controlo remoto

Para a segurança do sistema robótico em geral, devem ser implementadas medidas de segurança para eliminar os riscos associados ao arranque e paragem de equipamentos periféricos por controlo remoto.

Com este produto, o sistema robótico pode ser operado remotamente atribuindo uma função remota à E/S do Controlador.

Consulte a secção seguinte.

Definições remotas de E/S

Quando a função remota está ativada, a execução de comando de movimento e a saída de E/S estão disponíveis apenas a partir de uma fonte remota.

3.5.7 Desligar durante a operação do Manipulador

Não desligue o Controlador enquanto o Manipulador estiver a funcionar.

Se o Manipulador for parado por desligamento do Controlador enquanto o primeiro estiver a funcionar, os seguintes problemas podem ocorrer.

- Vida útil reduzida e danos na engrenagem de redução
- Mudança de posição nas articulações

Além disso, se a alimentação do Controlador foi cortada devido a uma falha de energia ou situação semelhante enquanto o Manipulador está em funcionamento, certifique-se de que verifica se os seguintes pontos após a restauração da energia.

- Danos na engrenagem de redução
- Mudança das articulações em relação às suas devidas posições
Se houver alguma mudança de posição, execute o ajuste da posição zero.

3.5.8 Paragem de emergência

Cada sistema robótico necessita de equipamento que permita ao operador parar imediatamente a operação do sistema. Instale um dispositivo de paragem de emergência utilizando a entrada de paragem de emergência do Controlador ou outro equipamento.

Consulte a secção seguinte.

Conector de Entrada de Paragem de Emergência

Conector E/S de proteção

Antes de utilizar o interruptor de paragem de emergência, tenha em atenção os seguintes pontos.

- O interruptor de paragem de emergência deve ser utilizado para parar o Manipulador apenas em caso de emergência.
- Para além de premir o interruptor de paragem de emergência quando ocorrer uma emergência, para parar o Manipulador durante o funcionamento do programa, utilize as instruções Pause ou STOP (paragem do programa) atribuídas a uma E/S

padrão.

As instruções Pause e STOP não desligam a energização do motor, pelo que o travão não é bloqueado.

Para colocar o sistema robótico no modo de paragem de emergência numa situação não emergencial (normal), prima o interruptor de paragem de emergência enquanto o Manipulador não estiver a funcionar.

Não prima desnecessariamente o interruptor de paragem de emergência enquanto o Manipulador estiver a funcionar normalmente.

Poderia encurtar a vida útil dos seguintes componentes.

- Travões

Os travões serão bloqueados, o que reduzirá a vida útil dos travões devido ao desgaste das placas de fricção dos travões.

- Vida útil normal dos travões:

- Cerca de 2 anos (quando os travões são usados 100 vezes/dia)
ou cerca de 20 000 vezes

- Engrenagens de redução

Uma paragem de emergência aplica um impacto na engrenagem de redução que pode reduzir a sua vida útil.

Distância de paragem da paragem de emergência

O Manipulador durante o funcionamento não pode parar imediatamente depois de premir o interruptor de paragem de emergência. Além disso, o tempo de paragem e a distância de movimento variam consoante os seguintes fatores.

- Peso da mão, ajuste WEIGHT, definição ACCEL, peso da peça de trabalho, definição SPEED, postura de movimento, etc.

Para saber o tempo de paragem e a distância de movimento do Manipulador, consulte o seguinte manual.

"Manual do Manipulador - Appendix B. Stopping Time and Stopping Distance at Emergency Stop"

3.5.9 Proteção (SG)

Para manter uma zona de trabalho segura, devem ser criadas barreiras de proteção em torno do Manipulador e devem ser instaladas proteções na entrada e saída das barreiras de proteção.

O termo "proteção" utilizado neste manual refere-se a um dispositivo de segurança com um bloqueio que permite a entrada nas barreiras de proteção. Mais especificamente, inclui interruptores de porta de segurança, barreiras de proteção, cortinas de luz, portas de segurança, tapetes de segurança, e assim por diante. A proteção é uma entrada que informa o Controlador do robô de que um operador pode estar dentro das barreiras de proteção. Tem de atribuir pelo menos uma proteção (SG) no Safety Function Manager. Consulte a secção seguinte.

Conector E/S de proteção

Quando a proteção é aberta, a paragem de proteção funciona para mudar para o estado de proteção aberta (ecrã: SO).

- Proteção aberta

As operações são proibidas. A operação do robô não é possível até que a proteção seja fechada, o estado trancado seja acionado e um comando seja executado, ou o modo TEACH ou TEST seja ligado e o circuito Ativar seja ativado.

- Proteção fechada

O robô pode operar automaticamente sem restrições (alta potência).

⚠ AVISO

- Se um terceiro desativar acidentalmente a proteção enquanto um operador está a trabalhar dentro das barreiras de proteção, tal poderá resultar numa situação perigosa. Para proteger o operador que trabalha dentro das barreiras de proteção, adote medidas para bloquear ou colocar uma etiqueta de aviso no interruptor de abertura do trinco.
- Para proteger os operadores que trabalham perto do robô, certifique-se de que conecta a proteção e certifique-se de que funciona corretamente.

Instalação de barreiras de proteção

Coloque a barreira de proteção fora do alcance máximo do Manipulador. Considere cuidadosamente o tamanho do manipulador terminal e das peças de trabalho a manusear, de modo a evitar qualquer interferência entre as partes operacionais e as barreiras de proteção.

Para mais detalhes sobre o alcance máximo do Manipulador, consulte o Manual do Manipulador.

Instalação de proteções

Projete as proteções de forma a satisfazerem os seguintes requisitos:

- Quando utilizar um dispositivo de proteção do tipo chave de ignição, utilize um interruptor que abra forçosamente os contactos de bloqueio. Não utilize interruptores que abram os seus contactos utilizando a força de mola do bloqueio.
- Quando utilizar um mecanismo de bloqueio, não desative o mecanismo de bloqueio.
- Ao utilizar cortinas de luz, mantenha a proteção aberta até a condição de fecho ser libertada.

Tenha em conta a distância de paragem

Durante a operação, o Manipulador não pode parar imediatamente, mesmo que a proteção esteja aberta. Além disso, o tempo de paragem e a distância de movimento variam consoante os seguintes fatores.

Peso da mão, ajuste WEIGHT, definição ACCEL, peso da peça de trabalho, definição SPEED, postura de movimento, etc.

Para saber o tempo de paragem e a distância de movimento do Manipulador, consulte o seguinte manual.

"Manual do Manipulador - Appendix C. Stopping Time and Stopping Distance When the Safeguard is Open"

Consulte os valores acima e a ISO13855 ao efetuar cálculos.

Precauções para a operação de proteção

Não abra a proteção desnecessariamente enquanto o motor estiver energizado. Entradas de proteção frequentes reduzem a vida útil do relé.

- Vida útil normal do relé: Cerca de 20 000 vezes

3.5.10 Dispositivo de deteção de presença

O bloqueio de proteção acima mencionado é um tipo de dispositivo de deteção de presença porque indica a possibilidade de alguém estar dentro das barreiras de proteção. Ao instalar um dispositivo de deteção de presença separado, efetue uma avaliação completa dos riscos e preste atenção à sua fiabilidade.

Tome nota dos seguintes pontos.

- Projete o sistema para que um operador não possa entrar dentro da área de proteção ou não a possa alcançar a menos que o dispositivo de deteção de presença esteja ativado ou a situação de perigo tenha terminado.
- Projete o dispositivo de deteção de presença para que o mesmo garanta uma operação isenta de falhas, independentemente do estado do sistema.
- Se o robô parar de funcionar quando o dispositivo de deteção de presença está ativado, certifique-se de que o robô não reinicia a operação até que o objeto detetado tenha sido removido. Certifique-se de que o robô não pode reiniciar automaticamente por qualquer operação.

3.5.11 Repor proteções

Certifique-se de que o sistema robótico só pode ser reiniciado através de operação fora das barreiras de proteção. O robô nunca deve reiniciar simplesmente devido à reposição da proteção. Aplique este conceito aos bloqueios e dispositivos de deteção de presença para todo o sistema.

3.5.12 Painel de operação do robô

Se for instalado um painel de operação do robô, certifique-se de que o instala numa posição onde possa ser operado de fora da barreiras de proteção.

3.6 Ligações

3.6.1 Ligação do interruptor de segurança bloqueado (Dispositivo de Segurança) e do interruptor de paragem de emergência

Para garantir a segurança, ligue um interruptor de proteção, um interruptor de paragem de emergência ou um dispositivo de segurança semelhante ao conector de E/S de proteção ou ao conector de entrada de paragem de emergência do Controlador. Consulte as secções seguintes para mais informações.

Conector de Entrada de Paragem de Emergência

Conector E/S de proteção

Se nada estiver ligado ao conector de E/S de proteção, o Controlador não funciona normalmente.

As atribuições padrão são as seguintes:

- Conector EMERGENCY: ficha curta
- E/S de proteção 1ch: paragem de emergência (Estop)
- E/S de proteção 2ch: Proteção (SG)

3.6.2 Fonte de alimentação do Controlador

Ligue a fonte de alimentação do Controlador. Para detalhes sobre as especificações da fonte de alimentação e como conectar o cabo de alimentação CA, consulte a secção a seguir.

Fonte de alimentação

3.6.3 Ligação do Manipulador e do Controlador

3.6.3.1 Notas sobre ligações

▪ Antes da ligação

Antes de ligar o conector, verifique se os pinos não estão dobrados. A ligação com pinos dobrados pode danificar o conector e resultar em mau funcionamento do sistema robótico.

▪ Procedimento de ligação

Antes de efetuar qualquer procedimento de ligação, certifique-se de que as secções de alimentação CA estão desligadas da eletricidade. Isto inclui desligar o Controlador e o equipamento relacionado, desligar o cabo de alimentação da tomada, etc. A execução de qualquer trabalho com a alimentação ligada é extremamente perigosa e pode resultar em choque elétrico e/ou mau funcionamento do sistema robótico.

▪ Cabos

Certifique-se de que liga os cabos corretamente.

Os cabos devem estar sempre ligados. Utilize uma tampa de proteção para proteger os cabos. Não coloque objetos pesados sobre os cabos, não dobre nem puxe os cabos com força, nem permita que os cabos sejam apertados. Cabos danificados, fios partidos ou falha de contacto são extremamente perigosos e podem resultar em choque elétrico e/ou avaria do sistema robótico.

▪ Informações relacionadas com ligações

Ao ligar o Manipulador e o Controlador, verifique se os números de série correspondem para cada dispositivo. A ligação incorreta entre o Manipulador e o Controlador pode não só levar a um mau funcionamento do sistema robótico, como também a problemas de segurança.

O número de série do Manipulador compatível está identificado no Controlador.

- **Cablagem**

Apenas pessoal autorizado ou certificado deve efetuar a cablagem. A execução da cablagem por pessoal não autorizado ou não certificado pode resultar em lesões corporais e/ou avaria do sistema robótico. Instale a cablagem de uma forma que não cause tropeções ou quedas.

3.7 Guardar as predefinições

O Controlador já foi configurado com o(s) robô(s) adquirido(s) no momento do envio. No entanto, em caso de perda de dados, recomendamos guardar as configurações predefinidas do Controlador. É necessário um dispositivo de memória USB para guardar as configurações do Controlador.

Consulte a secção seguinte.

Porta de memória

3.8 Ativar

3.8.1 Notas sobre a ativação

■ Verificação do Manipulador

Antes de operar o Manipulador, certifique-se de que não faltam partes do Manipulador e de que o mesmo não apresenta danos ou outros defeitos externos. Peças em falta ou danos podem causar mau funcionamento do Manipulador, é extremamente perigoso e pode resultar em ferimentos graves e/ou danos graves ao equipamento no sistema robótico.

■ Verifique os elementos de fixação no transporte antes de ativar

Antes de ligar a energia após a instalação estar concluída, certifique-se de que remove os elementos de fixação no transporte do Manipulador. Ligar a alimentação enquanto os elementos de fixação no transporte estão ligados pode resultar em danos na unidade de acionamento do Manipulador.

■ Ancoragem do Manipulador

Efetue a ancoragem do Manipulador antes de ligar a alimentação ou de o operar. Ligar a alimentação ou operar o Manipulador enquanto o mesmo não estiver ancorado pode fazer com que o Manipulador caia, o que é extremamente perigoso e pode resultar em ferimentos graves e/ou danos graves no sistema robótico.

■ Operação inicial

Certifique-se de que faz sempre as verificações a baixa velocidade ao operar o Manipulador pela primeira vez e ao executar um programa de operação pela primeira vez. A execução repentina de operações a alta velocidade é extremamente perigosa porque o Manipulador pode não conseguir responder a movimentos inesperados, resultando em colisão com o Manipulador ou outras situações em que ocorram ferimentos graves ou danos graves.

■ Ao ligar novamente a alimentação

Ao desligar e ligar o Controlador novamente, desligue o Controlador e aguarde pelo menos cinco segundos antes de o ligar novamente.

3.8.2 Procedimento de ativação

Para os nomes dos conectores e respetivas localizações, consulte o seguinte.

Nomes das peças e respetivas funções

1. Verifique a ligação com o Manipulador.
Verifique a ligação entre o conector M/C POWER e o conector M/C SIGNAL.
2. Verifique a ligação entre o conector E/S de proteção e o conector de entrada de paragem de emergência.
3. Ligue a ficha de derivação TP à porta TP.
4. Ligue o cabo de alimentação CA à tomada elétrica.
5. Ligue o interruptor POWER do Controlador.
6. Quando o Controlador inicia normalmente, cerca de 30 segundos após ligar a alimentação, o LED de 7 segmentos irá piscar



Se for apresentado um erro, verifique as ligações nos passos (1) a (5) e desligue e ligue novamente a alimentação. Se for apresentado um erro mesmo depois de verificar as ligações e de desligar e ligar novamente a alimentação, contacte o fornecedor.

ATENÇÃO

Desligar a alimentação antes de o LED de 7 segmentos piscar ---- pode causar um mau funcionamento do Controlador.

PONTOS-CHAVE

Depois de ligar um Controlador com ventoinha de refrigeração interna, a ventoinha roda durante cerca de 10 segundos. Depois, a ventoinha de refrigeração interna do Controlador para de rodar. A ventoinha começa a rodar novamente após o início do funcionamento do robô (motor ligado).

7. Assim que o Controlador for iniciado com êxito, execute as seguintes verificações.

Verificar	Procedimento	Resultados
Funcionamento da paragem de emergência	Prima o interruptor de paragem de emergência com o motor energizado.	EP é apresentado no LED de 7 segmentos do Controlador. A paragem de emergência é apresentada no Epson RC+.
Operação da proteção	Opere a proteção com o motor energizado.	SO é apresentado no LED de 7 segmentos do Controlador. A proteção é apresentada no Epson RC+.

PONTOS-CHAVE

Se os resultados forem diferentes, execute as seguintes verificações. Se ainda não houver melhoria, entre em contacto com o fornecedor.

- Verifique a cablagem.
- Verifique as funções atribuídas à E/S de proteção.

8. Se houver várias funções de proteção definidas, verifique as funções de proteção atribuídas.

Verificar	Procedimento	Resultados
SLS_T	Use o TP para mudar para o modo TEACH.	No monitor de E/S, a ativação e desativação do SLS serão alternadas em conjunto com a entrada
Limitação do eixo suave	Entre intencionalmente na área usando a movimentação manual ou outros meios *1	Alterações ao estado STO
Saída STO	Utilize o botão de paragem de emergência ou a proteção para mudar para o estado STO	Entrada de alterações do dispositivo de segurança ligado
Saída de paragem de emergência	Prima o botão de paragem de emergência	Entrada de alterações do dispositivo de segurança ligado

Verificar	Procedimento	Resultados
Saída de ativação	Segure no interruptor de ativação	Entrada de alterações do dispositivo de segurança ligado
Saída SLS_T	Use o TP para mudar para o modo TEACH.	Entrada de alterações do dispositivo de segurança ligado

*1 Para escapar da área restrita, mude para o modo TEACH usando a TP.

3.9 Primeiro passo

Esta secção apresenta o procedimento para instalar o Epson RC+ no PC de desenvolvimento, ligando o PC de desenvolvimento e o Controlador por USB, e executando um programa simples.

Primeiro, certifique-se de que o sistema robótico está instalado em segurança seguindo as informações fornecidas em "Segurança" e "Instalação". Em seguida, opere o sistema robótico seguindo os procedimentos deste capítulo.

3.9.1 Instalar o software Epson RC+

Instale o software Epson RC+ no PC de desenvolvimento.

Para instalar o software, consulte o seguinte manual.

"Manual do Utilizador do Epson RC+"

3.9.2 Ligar o PC de desenvolvimento e o Controlador

Ligue o PC de desenvolvimento à porta USB de ligação para o PC de desenvolvimento.

Para obter a posição do conector, consulte a secção seguinte.

Nomes das peças e respetivas funções

PONTOS-CHAVE

- Para outros detalhes sobre a ligação entre o PC de desenvolvimento e o Controlador, consulte o seguinte manual.
"Manual do Utilizador do Epson RC+ - [PC and Controller Communications] (Setup Menu)"
- Para o RC800L, certifique-se de instalar o Epson RC+ no PC de desenvolvimento primeiro e, em seguida, ligue o PC de desenvolvimento ao RC800L com o cabo USB.

Se o RC800L e o PC de desenvolvimento forem ligados sem que o Epson RC+ esteja instalado no PC, será apresentado o [Add New Hardware Wizard]. Se este assistente for apresentado, clique no botão [Cancel].

3.9.2.1 O que é a porta USB de ligação do PC de desenvolvimento?

Ligue o Controlador e o PC de desenvolvimento por meio de um cabo USB para permitir o desenvolvimento do sistema robótico e a configuração do Controlador com o software Epson RC+ instalado no PC de desenvolvimento.

A porta USB de ligação do PC de desenvolvimento suporta "hot plugging", portanto os cabos podem ser inseridos e removidos enquanto o PC de desenvolvimento e o Controlador estão ligados. No entanto, o robô para quando o cabo USB é removido enquanto o Controlador e o PC de desenvolvimento estão conectados.

3.9.2.2 Notas

Preste atenção aos seguintes pontos ao conectar o PC de desenvolvimento e o Controlador.

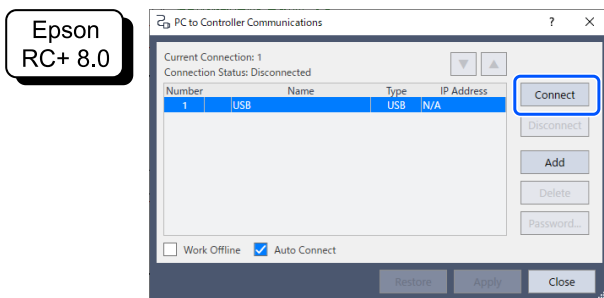
- Ligue o PC de desenvolvimento e o Controlador por meio de um cabo USB em conformidade com as normas e não utilize um concentrador USB ou uma extensão.
- Ligue um Controlador por cada PC de desenvolvimento.
Ligar vários Controladores a um PC de desenvolvimento pode causar um funcionamento indesejado do Controlador.
- Não ligue nenhum dispositivo que não o PC de desenvolvimento à porta de ligação do PC de desenvolvimento.
- Não puxe nem dobre excessivamente o cabo.

- Não aplique força excessiva no conector.
- Enquanto o PC de desenvolvimento e o Controlador estiverem ligados, não ligue ou desligue outros dispositivos USB do PC de desenvolvimento. Isto pode fazer com que o Controlador se desligue.

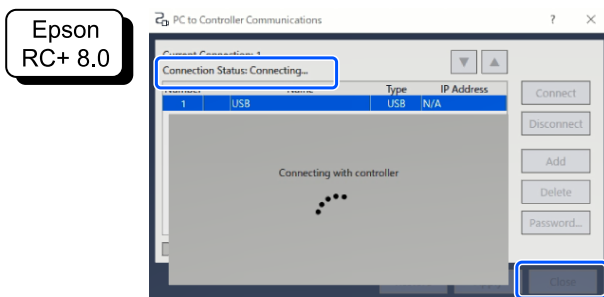
3.9.2.3 Ligar o PC e o Controlador utilizando a porta USB de ligação do PC de desenvolvimento

Isto explica o procedimento para ligar o PC de desenvolvimento e o Controlador.

1. Certifique-se de que o software Epson RC+ está instalado no PC de desenvolvimento ligado ao Controlador.
(Instale o software se não estiver instalado.)
2. Ligue o PC de desenvolvimento e o Controlador por meio de um cabo USB.
3. Ligue o Controlador.
4. Inicie o software Epson RC+.
5. No menu do Epson RC+, selecione [Setup] - [PC to Controller Communications] para apresentar a janela [PC to Controller Communications].



6. Selecione o n.º1 e clique no botão [Connect].
7. Após a ligação do PC de desenvolvimento e do Controlador estar concluída, é apresentado "Connected" no campo [Connection Status:]. Verifique se "Connected" é apresentado e clique no botão [Close] para fechar a janela [PC to Controller Communications].



Isto completa a ligação do PC de desenvolvimento e do Controlador. O sistema robótico pode agora ser usado a partir do Epson RC+.

3.9.2.4 Efetuar cópia de segurança do estado inicial do Controlador

Faça uma cópia de segurança dos dados de configuração do Controlador que foram configurados no envio.

Procedimento de cópia de segurança para as definições do projeto e do sistema:

1. No menu do Epson RC+, selecione [Project] - [Copy].

2. Na janela [Copy Project], altere a caixa [Destination Drive] para a unidade pretendida.
3. Clique no botão [OK]. O projeto é copiado para o suporte externo.
4. No menu do Epson RC+, selecione [Tools] - [Controller].
5. Clique no botão [Backup Controller].
6. Na caixa [Drive], selecione a unidade pretendida.
7. Clique no botão [OK]. As definições do sistema são guardadas no suporte de dados externo.

3.9.2.5 Desligar o PC de desenvolvimento e o Controlador

Isto explica o procedimento para desligar o PC de desenvolvimento e o Controlador.

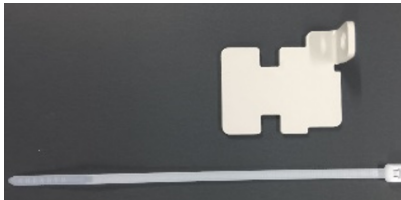
1. No menu do Epson RC+, selecione [Setup] - [PC to Controller Communications] para apresentar a janela [PC to Controller Communications].
2. Clique no botão [Disconnect].
Depois de clicar no botão [Disconnect], o Controlador e o PC de desenvolvimento são desligados e o cabo USB pode ser removido.

PONTOS-CHAVE

Se o cabo USB for removido enquanto o Controlador e o PC de desenvolvimento estiverem interligados, o robô será parado. Certifique-se de que clica no botão [Disconnect] na janela [PC to Controller Communications] antes de remover o cabo USB.

3.9.2.6 Método de fixação do cabo USB

Esta secção descreve como fixar o cabo USB no devido lugar.



1. Remova o parafuso no lado esquerdo da porta USB.



2. Prenda o acessório utilizando o parafuso do passo 1.
3. Ligue o cabo USB à porta USB.

*O cabo USB não está ligado.



4. Passe a abraçadeira pelo encaixe do acessório e prenda o cabo USB.

5. Corte qualquer comprimento adicional da braçadeira.

3.9.3 Verificação dos parâmetros da função de segurança

Esta secção descreve o procedimento de verificação dos parâmetros da função de segurança num PC de desenvolvimento.

1. Ligue o PC de desenvolvimento e o Controlador.

Ligar o PC de desenvolvimento e o Controlador

2. No Epson RC+, selecione [Setup] - [System Configuration] para apresentar a janela [System Configuration].
3. Em [Controller] - [Safety Functions], clique em [Safety Function Manager].
O Safety Function Manager é iniciado.
4. Verifique os parâmetros da função de segurança definidos para o Controlador no Safety Function Manager.
Para mais informações, consulte o seguinte manual.
"Controlador do robô - Manual da função de segurança"

3.9.4 Definições iniciais para parâmetros de função de segurança

Este procedimento destina-se apenas a clientes que pretendam alterar as definições da função de segurança.

Esta secção descreve o procedimento para fazer configurações iniciais para parâmetros da função de segurança num PC de desenvolvimento.

1. Iniciar o Safety Function Manager.

Para informações sobre o procedimento inicial, consulte os passos 1 a 3 de "Verificação dos parâmetros da função de segurança".

2. Altere os parâmetros da função de segurança no Safety Function Manager.

Para mais informações sobre como utilizar o Safety Function Manager, consulte o seguinte manual.

"Controlador do robô - Manual da função de segurança"

3. Confirme se as funções de segurança funcionam corretamente.

Para verificar o funcionamento das funções de segurança, consulte o seguinte manual.

"Controlador do robô - Manual da função de segurança"

3.9.5 Verificar o funcionamento das funções de segurança (interruptor de paragem de emergência e proteção)

1. Consulte o seguinte para verificar o funcionamento do interruptor de paragem de emergência.

Ligar um interruptor de paragem de emergência

Ligar como paragem de emergência

2. Consulte o seguinte para verificar o funcionamento da proteção.

Ligar como proteção

3.9.6 Mover o robô para a postura inicial

Além de criar e executar programas, o robô também pode ser operado pelos seguintes métodos.

- Operação manual
- Movimentação manual por meio da Consola de controlo
- Execução de comando a partir do Epson RC+

- Movimentação manual a partir do Epson RC+

Esta secção explica os seguintes métodos de operação.

A: Operação manual

B: Execução de comando a partir do Epson RC+

C: Movimentação manual a partir do Epson RC+

A: Operação manual

Mova o robô manualmente enquanto ele estiver num estado não energizado.

As articulações sem travões eletromagnéticos podem ser movidas diretamente à mão.

ATENÇÃO

- Normalmente, deverá libertar os travões das articulações um de cada vez. Se os travões de duas ou mais articulações tiverem de ser libertados em simultâneo por razões inevitáveis, tenha muito cuidado. A libertação dos travões de duas ou mais articulações em simultâneo pode fazer com que o braço caia numa direção inesperada, resultando em mãos ou dedos presos ou danos ou avarias no Manipulador.
- Cuidado com a queda do braço quando o travão é libertado.
Enquanto o interruptor de libertação do travão está a ser premido, o braço do robô cairá devido ao seu próprio peso.
A queda do braço pode resultar em mãos ou dedos presos ou danos ou avarias no robô.
- Ao libertar o travão no software, execute sempre a ação com o interruptor de paragem de emergência acessível. Caso contrário, se o interruptor de paragem de emergência não for facilmente acessível, não será possível parar imediatamente a queda do braço devido a uma operação errada, o que pode levar a danos ou avarias no robô.
- O sinal de travão não está certificado como Controlo Seguro de Travão (SBC) IEC 61800-5-2. Como tal, esteja ciente da possibilidade de queda do braço do robô devido a um sinal de travão com mau funcionamento ao aproximar-se do robô.

1. Inicie o Epson RC+.

Clique duas vezes no ícone <Epson RC+> no ambiente de trabalho. Pode também seleccionar no menu Windows.

2. Abra a janela de comando.

No menu do Epson RC+, selecione [Tools] - [Command Window].

3. Execute o seguinte comando em [Command Window].

```
>Reset  
>SFree, [Arm # (1 to 4) whose brake is released]
```

Execute o seguinte comando para ativar novamente o travão.

```
>SLock, [Arm # (1 to 4) whose brake is activated]
```

B: Execução de comando a partir do Epson RC+

Quando os motores do robô estiverem energizados, execute o comando para mover o robô.

Isto apresenta um exemplo de movimentação de todas as articulações para as posições de 0 impulsos, especificando o impulso para cada articulação.

1. Inicie o Epson RC+.

Clique duas vezes no ícone <Epson RC+> no ambiente de trabalho. Pode também selecionar no menu Windows.

2. Abra a janela de comando.

No menu do Epson RC+, selecione [Tools] - [Command Window].

3. Execute o seguinte comando em [Command Window].

```
>Motor On  
>Go Pulse (0,0,0,0)
```

Para a posição e a postura do Manipulador na posição de 0 impulsos, consulte o seguinte manual.

"Manual do Manipulador - Intervalo de Movimento"

C: Movimentação manual a partir do Epson RC+

Energize os motores do robô, opere o robô a partir da janela Jog & Teach do Epson RC+.

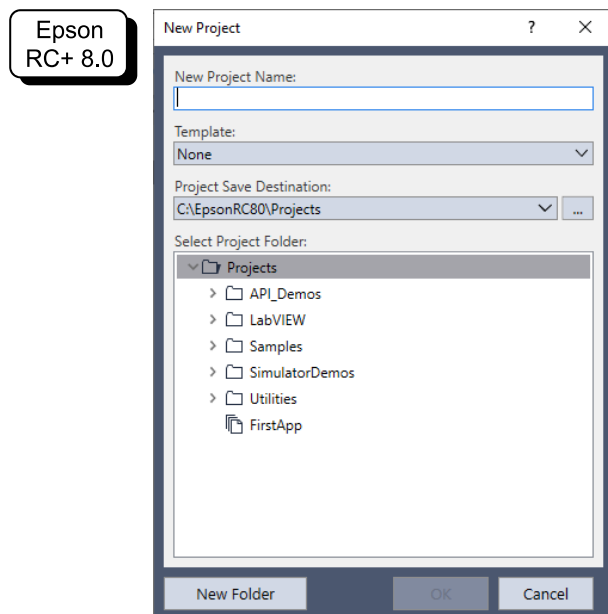
1. Inicie o Epson RC+.

Clique duas vezes no ícone <Epson RC+> no ambiente de trabalho. Pode também selecionar no menu Windows.

2. Crie um novo projeto.

- i. No menu do Epson RC+, selecione [Project] - [New].

É apresentada a janela [New Project].



- ii. Digite um nome de projeto na caixa [New Project Name]. (ex., PrimeiraApl)

- iii. Clique no botão [OK] para criar o novo projeto.

2. Abra o gestor do robô.

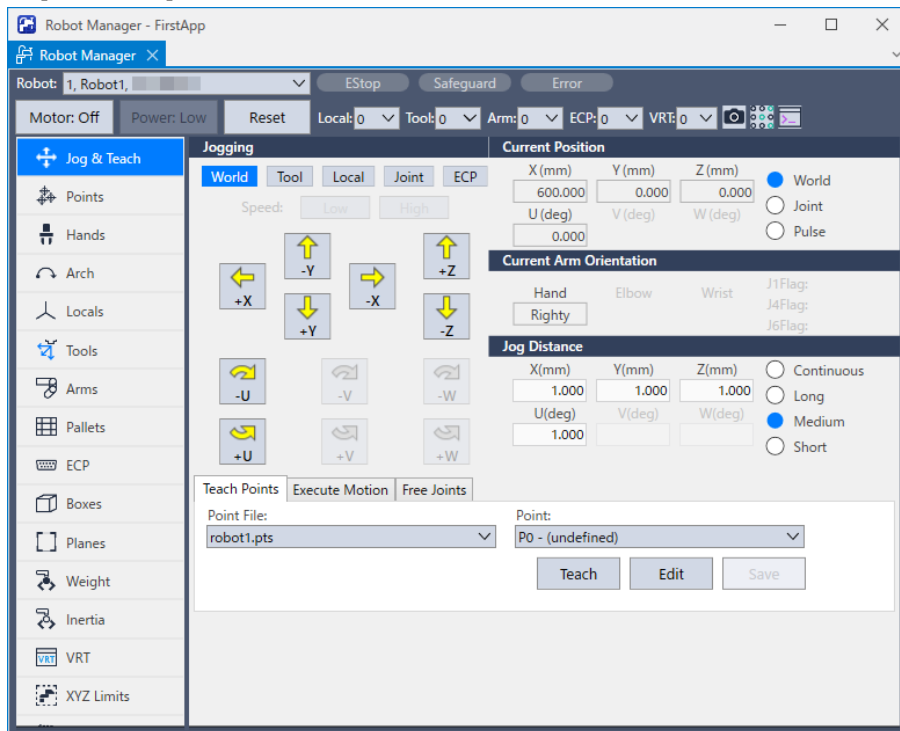
No menu do Epson RC+, selecione [Tools] - [Robot Manager].

3. Ligue os motores.

Certifique-se de que o separador [Control Panel] está aberto.

Clique no botão [Motor: Off].

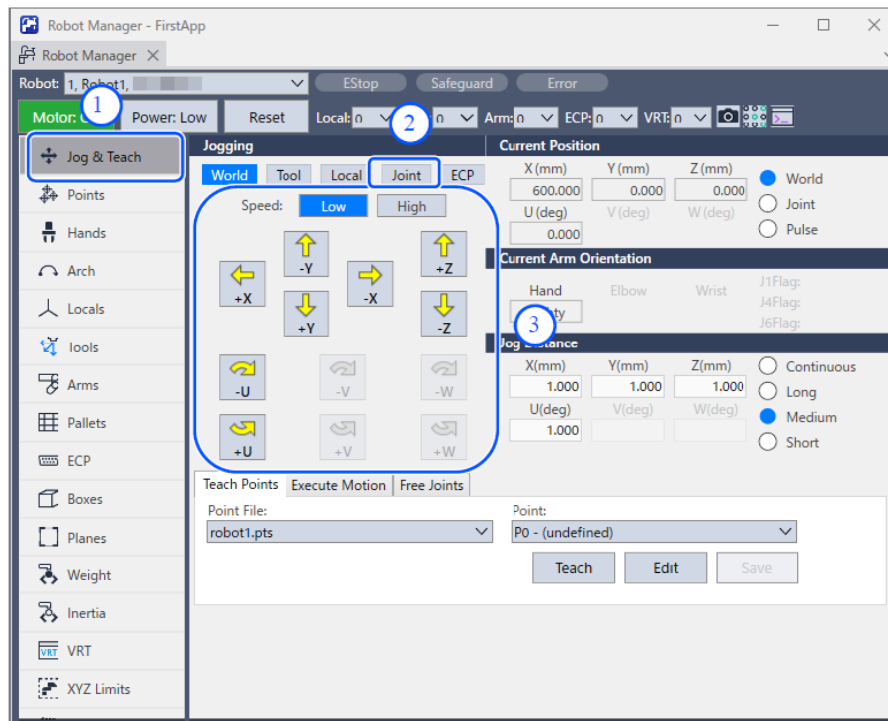
Epson
RC+ 8.0



4. Execute a operação de movimentação manual.

i. Selecione o separador [Jog & Teach].

Epson
RC+ 8.0



ii. A partir de [Jogging], selecione a "Joint".

iii. Clique nas teclas de avanço J1-J4 para operar a junta selecionada.

O movimento é possível definindo para outros modos ou definindo a distância de movimento.

3.9.7 Escrever o seu primeiro programa

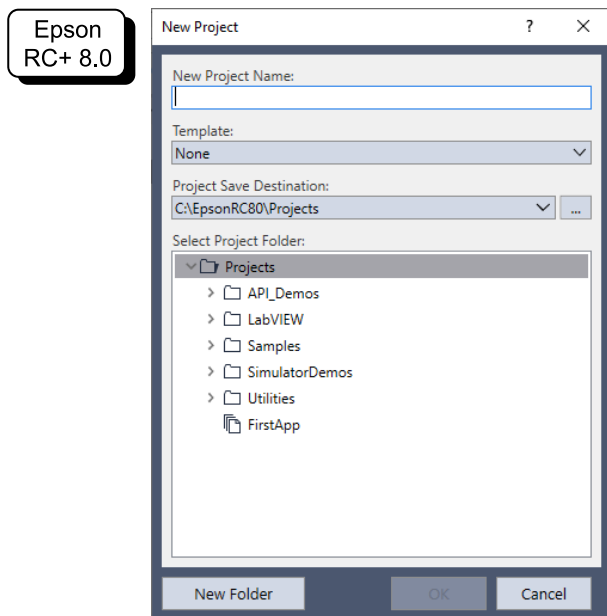
Depois de instalar o Controlador e o robô e instalar o software Epson RC+ no PC, siga o procedimento abaixo para criar um programa de aplicação simples para se familiarizar com o ambiente de desenvolvimento do Epson RC+.

1. Inicie o Epson RC+.

Clique duas vezes no ícone <Epson RC+> no ambiente de trabalho. Pode também selecionar no menu Windows.

2. Crie um novo projeto.

i. No menu do Epson RC+, selecione [Project] - [New]. É apresentada a janela [New Project].



ii. Digite um nome de projeto na caixa [New Project Name]. (ex., PrimeiraApl)

iii. Clique no botão [OK] para criar o novo projeto.

Quando o novo projeto é criado, também é criado um programa chamado Main.prg.

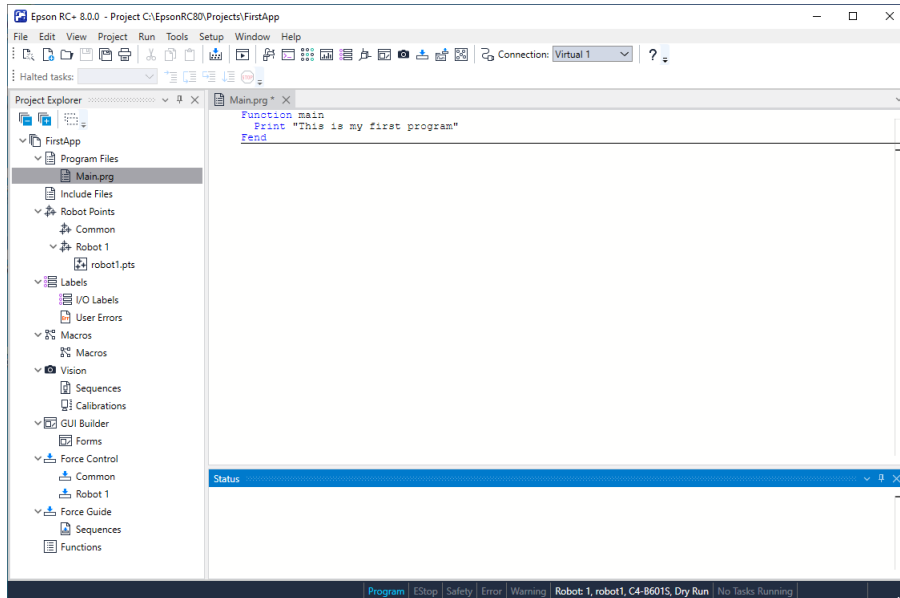
Uma janela chamada Main.prg é apresentada com um cursor intermitente no canto superior esquerdo. Agora, pode começar a escrever o seu primeiro programa.

3. Edite o programa.

Digite as seguintes linhas de programação na janela de edição do Main.prg.

```
Function main
  Print "This is my first program"
Fend
```

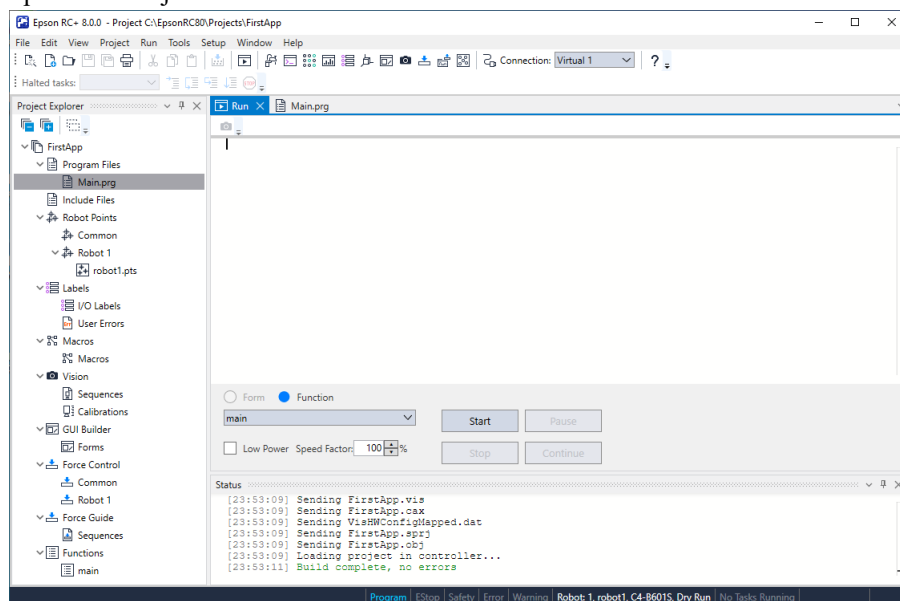
Epson
RC+ 8.0



4. Execute o programa.

- i. Prima F5 para apresentar a janela Executar. (F5 é a tecla de atalho para seleccionar [Run] - [Run Window] no menu do Epson RC+.) Na parte inferior da janela principal, a janela "Status" é apresentada com a indicação do estado da operação de compilação.
- ii. Durante o processo de construção do projeto, o seu programa é carregado na memória e compilado. Em seguida, o programa e os ficheiros do projeto são enviados para o Controlador. Se não houver erros durante o processo de construção, é apresentada a janela Run.

Epson
RC+ 8.0



- iii. Clique no botão [Start] na janela Run para executar o programa.
- iv. Mensagens como as seguintes são apresentadas na janela Status.
Tarefa principal iniciada
Todas as tarefas paradas

A janela Run mostra a saída da instrução.

Agora vamos ensinar alguns pontos de robô para criar um programa que move o robô.

PONTOS-CHAVE

O ensino deste procedimento deve ser feito fora da proteção.

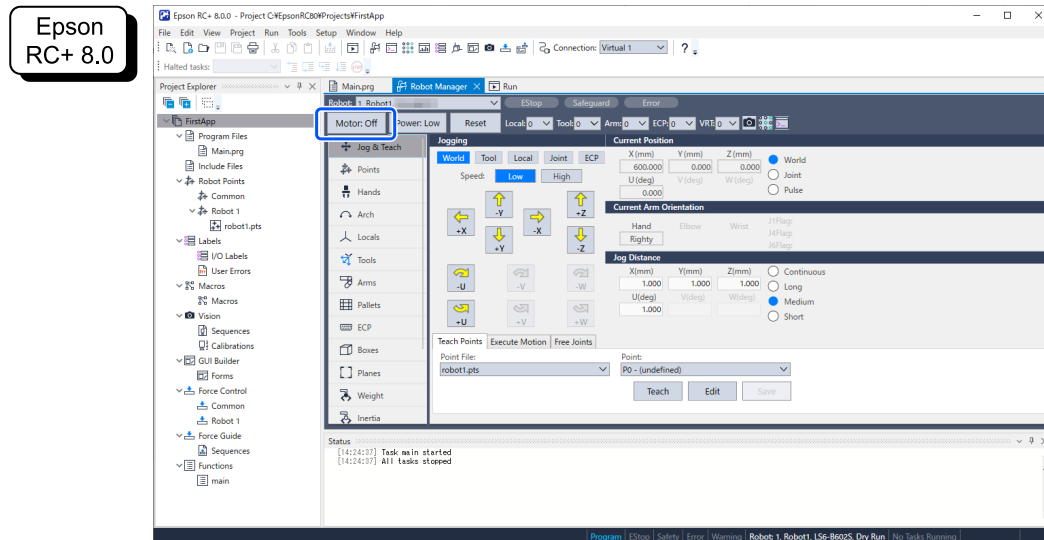
5. Ensine os pontos do robô.

i. Confirme se a operação segura do robô é possível. Clique no botão [Robot Manager] na barra de ferramentas.

ii. Ligue os motores.

2. Certifique-se de que é apresentado [Robot Manager].

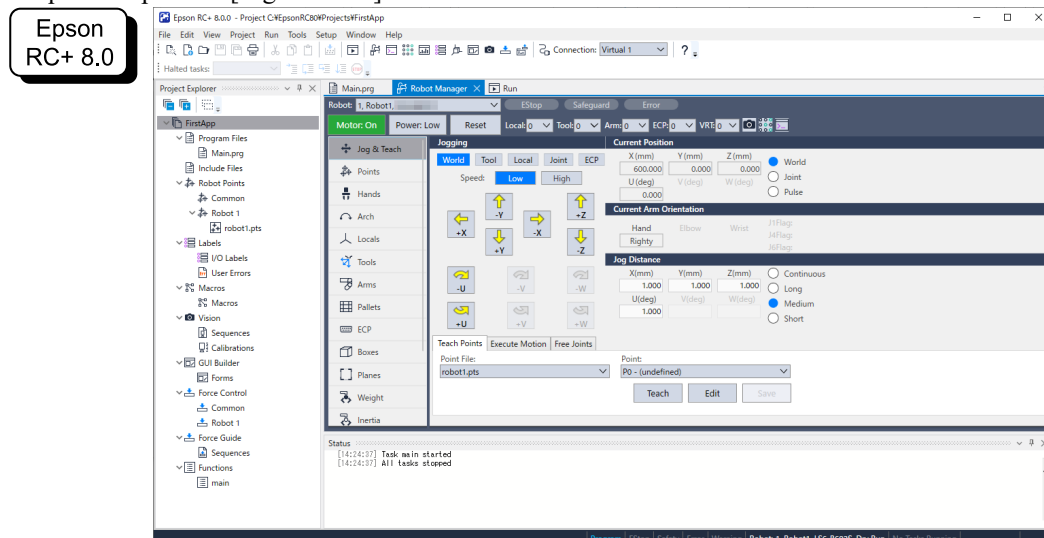
Clique no botão [Motor: Off].



É-lhe solicitado que confirme a operação.

iii. Clique no botão [Yes].

iv. Clique no separador [Jog & Teach].



v. Ponto de aprendizagem P0. Clique no botão [Teach] no canto inferior direito do ecrã. É-lhe solicitado uma etiqueta para o ponto e uma descrição.

vi. Clique no botão [+Y] para mover o robô manualmente na direção +Y. Mantenha premido o botão para continuar a mover. Mova o robô até que ele atinja cerca de metade do espaço de trabalho.

- vii. Clique no botão [-Z] para baixar o eixo Z do robô.
 - viii. Selecione "P1" na lista pendente [Point:], que está junto ao botão [Teach]. O ponto atual está definido para P1.
 - ix. Clique no botão [Teach]. É apresentada uma mensagem de confirmação para o ensino do ponto.
 - x. Clique no botão [Yes].
 - xi. Clique no botão [+X] para movimentar o robô na direção +X.
 - xii. Selecione "P2" na lista pendente [Point:], que está junto ao botão [Teach]. O ponto atual está definido para P2.
 - xiii. Clique no botão [Teach]. É apresentada uma mensagem de confirmação para o ensino do ponto.
 - xiv. Clique no botão [Yes].
 - xv. Clique no botão [Save Project] na barra de ferramentas para guardar as alterações.
6. Modifique o programa para incluir comandos de movimento do robô.

- i. Insira instruções Go no programa Main.prg.

```
Function main
  Print "This is my first program."
  Go P1
  Go P2
  Go P0
Fend
```

- ii. Prima F5 para apresentar a janela Executar.
 - iii. Clique no botão [Start] para executar o programa.
O robô irá mover-se para os pontos que foram ensinados.
7. Modifique o programa para alterar a velocidade dos comandos de movimento do robô.

- i. Insira os comandos Power, Speed e Accel, conforme apresentado no programa abaixo.

```
Function main
  Print "This is my first program."
  Power High
  Speed 20
  Accel 20, 20
  Go P1
  Go P2
  Go P0
Fend
```

- ii. Prima F5 para apresentar a janela Executar.
 - iii. Clique no botão [Start] para executar o programa.
 - iv. O robô irá mover-se para cada um dos pontos que foram ensinados a 20% de aceleração e desaceleração. A instrução Power High executa o programa para operar o robô com maior velocidade e aceleração/desaceleração.
8. Faça uma cópia de segurança das configurações do projeto e do sistema.
Faça uma cópia de segurança do projeto e das configurações do Controlador do programa criado. As cópias de segurança podem ser feitas facilmente usando o Epson RC+. É importante fazer e guardar cópias de segurança regulares das suas

aplicações em suportes externos, como um dispositivo de memória USB.

Procedimento de cópia de segurança para as definições do projeto e do sistema:

- i. No menu do Epson RC+, selecione [Project] - [Copy].
- ii. Na janela [Copy Project], altere a caixa [Destination Drive] para a unidade pretendida.
- iii. Clique no botão [OK]. O projeto é copiado para o suporte externo.
- iv. No menu do Epson RC+, selecione [Tools] - [Controller].
- v. Clique no botão [Backup Controller].
- vi. Na caixa [Drive], selecione a unidade pretendida.
- vii. Clique no botão [OK]. As definições do sistema são guardadas no suporte de dados externo.

3.9.8 Aquisição do Ponto de Ensino a Ser Utilizado para o Ajuste da Posição Zero (Apenas para Robôs SCARA)

Quando o robô tiver sido utilizado durante algum tempo, algumas peças precisarão de ser reparadas. Dependendo das peças a substituir, é necessário efetuar o ajuste da posição zero*1 após a substituição das peças, o que pode fazer com que o robô demore algum tempo a reiniciar. Para efetuar o ajuste da posição zero com facilidade, assegure-se de adquirir o ponto de ensino após a compra do robô.

*1: Para mais detalhes sobre o ajuste da posição zero, consulte a secção seguinte:

"Manual de Manutenção/Manual de Assistência do Manipulador - Calibração"

3.9.8.1 Tipos de pontos de ensino que podem ser utilizados para o ajuste da posição zero e medidas necessárias

Um ponto de ensino (doravante referido como ponto) é adquirido para posicionar o Manipulador na mesma pose em que se encontrava antes e depois da substituição das peças. Seguem-se dois exemplos de pontos que podem ser utilizados para o ajuste da posição zero:

- Ponto 1: Um ponto temporário que determina a localização do Manipulador no dispositivo
- Ponto 2: Um ponto adquirido na pose em que foi aplicada a paragem mecânica*2 ao Manipulador

*2: Uma paragem mecânica é a parte que limita o alcance de movimento do robô.

O ponto 1 refere-se a um ponto onde o Manipulador agarra a peça de trabalho no dispositivo ou a um ponto que o utilizador preparou voluntariamente para utilização na calibração.

Para minimizar o desvio em relação à posição zero após o ajuste, é desejável que sejam previstas medidas para determinar a posição de poses específicas do Manipulador aquando da conceção do dispositivo (Exemplo: Preparar pinos no dispositivo ou orifícios no lado da mão do Manipulador para determinar a posição).

Ao ensinar previamente esta pose, os dados de ponto podem ser utilizados durante o ajuste da posição zero para minimizar o desvio em relação à posição zero após o ajuste. Para o procedimento de execução do ajuste da posição zero utilizando pontos no dispositivo, consulte o seguinte:

"Manual de Manutenção/Manual de Assistência do Manipulador - Calibração - Posicionamento mais preciso"

O ponto 2 é um ponto adquirido na pose em que foi aplicada a paragem mecânica ao Manipulador.

Qualquer modelo e eixo que possua paragem mecânica pode adquirir o ponto 2. No entanto, não pode ser utilizado para eixos que não possuam paragem mecânica, como o eixo J4 de um robô SCARA. Para obter detalhes sobre os modelos e eixos com/sem paragem mecânica, consulte o seguinte.

"Manual do Manipulador - Definição da Área de Operação pelo Limitador Mecânico do Eixo Z"

PONTOS-CHAVE

Além do desvio em relação à posição zero, os dois elementos seguintes também podem causar desvio dos pontos:

- Erro de instalação do Manipulador em relação ao dispositivo
- Erro de instalação do efector terminal do Manipulador

O dispositivo pode ser restaurado mais rapidamente se forem efetuadas medições no lado do dispositivo e da mão para garantir a precisão antes e após a montagem/remoção.

3.9.8.2 Procedimento para adquirir dados de ponto na posição da paragem mecânica

É possível adquirir pontos na posição da paragem mecânica utilizando o Epson RC+. Após o robô ter sido desembalado e o Manipulador estar pronto a mover-se, recomendamos que adquira o ponto na posição da paragem mecânica. Para os métodos básicos de operação do Epson RC+, consulte o seguinte:

"Manual do Utilizador do Epson RC+ 8.0"

PONTOS-CHAVE

Devido ao facto de a posição da paragem mecânica se encontrar fora do alcance de movimento do Manipulador, este não pode ser movido utilizando o comando de avanço manual do gestor do robô nem comandos de movimento.

Além disso, pela mesma razão, utilizam-se comandos porque não é possível efetuar o ensino através do gestor do robô.

1. Ligue o Controlador e desligue o motor.
2. Siga o procedimento abaixo para mover manualmente cada eixo até que este atinja a paragem mecânica.
 - Mova o eixo J3 até ao seu limite superior.
Enquanto premir o interruptor de libertação do travão no Manipulador, eleve o veio até que a paragem mecânica do limite inferior encoste na parte inferior do braço.
Enquanto o interruptor de libertação do travão estiver premido, tenha cuidado com a mão, pois esta pode cair ou rodar

devido ao seu próprio peso.
Figura da série GX-C

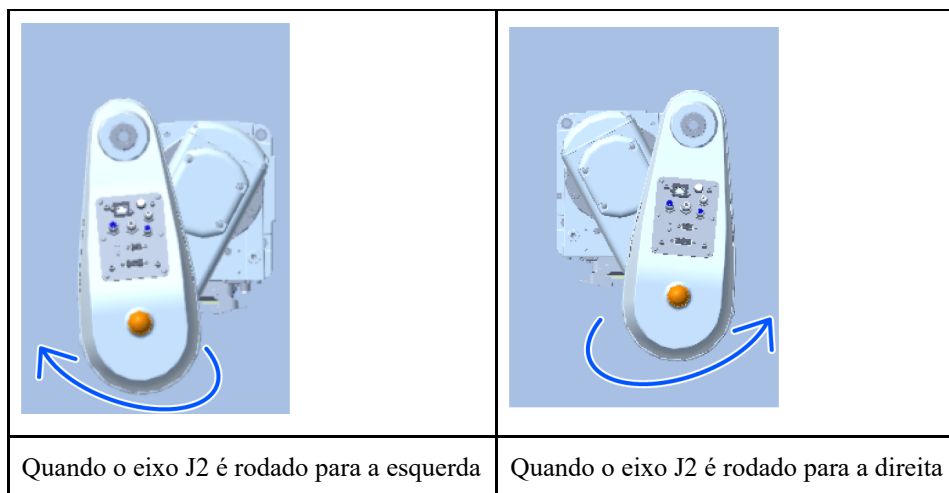


- Mover o eixo J4.
Como a J4 não possui uma paragem mecânica, pressione o interruptor de libertação do travão e ajuste manualmente para a posição de 0 impulsos. Enquanto o interruptor de libertação do travão estiver premido, tenha cuidado com a mão, pois esta pode cair ou rodar devido ao seu próprio peso.
Para a posição de 0 impulsos do eixo J4, consulte o seguinte.
"Manual de Manutenção/Manual de Assistência do Manipulador - Calibração"

- Mover o eixo J1.
Rode o eixo J1 até atingir a paragem mecânica da esquerda ou da direita.

Quando o eixo J1 é rodado para a esquerda	Posição padrão	Quando o eixo J1 é rodado para a direita

- Mover o eixo J2.
Rode o eixo J2 até atingir a paragem mecânica da esquerda ou da direita.
Aqui, o eixo J2 é rodado na direção oposta ao J1 de modo a dobrar o braço.



4. Adquirir os dados de ponto da posição da paragem mecânica

- Ligue o Epson RC+ e o Controlador.
- Adquirir dados de ponto (valor de impulso).
Os dados de ponto são adquiridos no Ponto: P0 como exemplo.
Introduza os seguintes comandos na janela de comandos.

```
>P0=Aqui
```

5. Guarde o ficheiro de pontos.

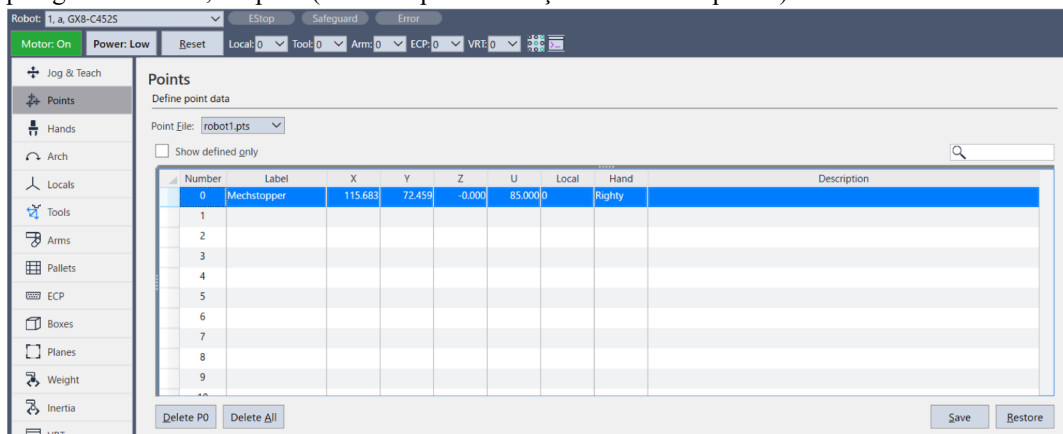
Os comandos para guardar no ficheiro dos pontos "robot1.PTS" são apresentados como exemplo.
Introduza os seguintes comandos na janela de comandos.

```
SavePoints "robot1.PTS"
```

6. Confirme que os pontos foram guardados.

Selecione Menu>Tool>Robot Manager>Point Data e confirme que os pontos foram guardados.

Aqui, certifique-se de editar as etiquetas e os comentários para identificar os dados de ponto, como sendo o da posição de paragem mecânica, e a pose (se é uma pose de braço direito ou esquerdo).



PONTOS-CHAVE

Existem modelos de Manipulador que permitem alterar a posição da paragem mecânica. Se a paragem mecânica for removida/instalada após a execução dos procedimentos descritos acima, volte a adquirir os dados de ponto.

Após adquirir o ponto na posição de paragem mecânica, retorne manualmente a pose do robô para dentro do

alcance de movimento antes de iniciar o trabalho de ensino normal e a operação do robô. Ocorre um erro ao tentar operar o robô a partir da posição de paragem mecânica ou ao realizar o ensino através do gestor do robô.

3.9.8.3 Procedimento de calibração utilizando os dados de ponto na posição de paragem mecânica

Para mais detalhes sobre o procedimento de calibração, consulte a secção seguinte.

"Manual de Manutenção/Manual de Assistência do Manipulador - Procedimentos de Calibração Utilizando Paragens Mecânicas"

3.10 Segundo passo

Depois de realmente operar o sistema robótico, faça as configurações necessárias.

Este capítulo apresenta os manuais que contêm informações sobre as definições e procedimentos de configuração necessários.

3.10.1 Ligação a equipamento externo

3.10.1.1 Controlo remoto

Consulte a secção seguinte.

Definições remotas de E/S

"Manual do Utilizador do Epson RC+ - Remote Control"

E/S

Consulte a secção seguinte.

Conector de E/S

"Manual do Utilizador Epson RC+ - I/O Setup"

E/S Fieldbus (opção)

Consulte a secção seguinte.

"Opção E/S Fieldbus do Controlador de Robô"

3.10.1.2 Ethernet

Consulte a secção seguinte.

Porta LAN (Comunicação Ethernet)

"Manual do Utilizador do Epson RC+"

- "Security for Controller Ethernet Connection"
- "Security for Compact Vision CV2-A Ethernet Connection"
- "Security for Feeder Ethernet Connection"
- "Ethernet Communication"

3.10.2 Ligar a Consola de controlo (opção)

Consulte a secção seguinte.

Porta TP

"Manual da Consola de Controlo TP2 Opcional do Controlador do robô, Functions & Installation: Installation"

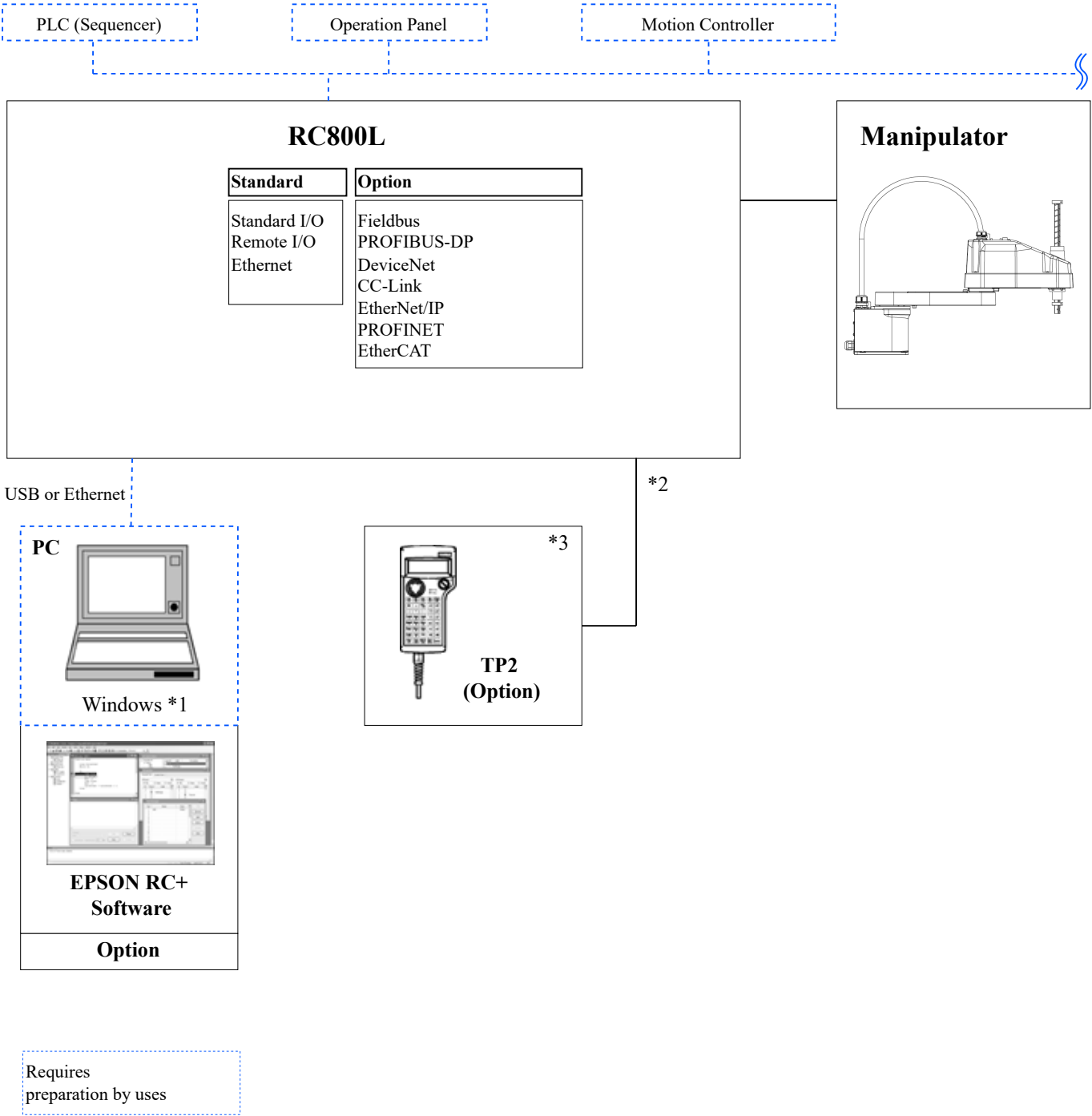
4. Informações sobre a função

Esta secção descreve cada uma das funções do Controlador do robô.

Destina-se principalmente a quem quer aprender mais sobre os Controladores de robôs.

4.1 Especificações

4.1.1 Exemplo de configuração do sistema



*1 Para os requisitos do sistema, consulte o seguinte manual.
"Manual do Utilizador do Epson RC+"

4.1.2 Funções de segurança

4.1.2.1 Funções de segurança

O sistema robótico tem as seguintes funções de segurança. Devido à sua importância particular para a segurança, certifique-se sempre de que estão em funcionamento antes de utilizar o sistema robótico.

Funções padrão da Controller Safety Function:

■ Torque seguro desligado (STO)

Uma entrada de sinal do Controlador do robô abre um relé para desligar a fonte de alimentação dos motores e parar o robô. Este é um estado de segurança para o Controlador do robô.

O STO é executado indiretamente a partir de uma paragem de emergência ou paragem protetiva. Também irá operar quando o quadro de segurança detectar anomalias. Não pode ser executado diretamente.

■ Paragem de emergência

Esta função permite que o robô realize uma paragem de emergência através de uma entrada de sinal de um relé de segurança ou de um interruptor de paragem de emergência ligado ao conector de entrada de paragem de emergência ou ao conector de E/S de segurança. Após a entrada do sinal, é executada uma SS1 e, após o motor parar, o robô encontra-se no estado de paragem de emergência. Durante o estado de paragem de emergência, a EP é apresentada no LED de 7 segmentos do Controlador do robô.

Existem três percursos de paragem de emergência dedicados para o Controlador do robô:

- Conector de entrada de paragem de emergência (E-Stop)
- Porta do conector de E/S de segurança configurado para a paragem de emergência (Safety Input)
- Interruptor de paragem de emergência ligado à Consola de controlo (E-Stop, TP)

■ Proteção (SG) (paragem protetiva)

Esta função permite que o robô realize uma paragem protetiva através de uma entrada de sinal de um dispositivo periférico de segurança ligado ao conector de E/S de segurança. Após a entrada do sinal, é executada a SS1 e, após o motor parar, o robô encontra-se no estado de paragem protetiva. A informação SO é apresentada no LED de 7 segmentos do Controlador do robô.

O circuito de salvaguarda (SG) do Controlador do robô é o seguinte.

- Porta do conector de E/S de segurança configurado para a Proteção (SG)

■ Ativar

Ativar é o percurso ligado ao interruptor de ativação quando a Consola de controlo está conectada. Apenas podem ser conectadas Consolas de controlo Epson e os interruptores de ativação do cliente não podem ser conectados.

Quando o sistema deteta que o interruptor de ativação da Consola de controlo não está na posição intermédia, é executada a SS1 e o robô entra no estado de STO.

■ Limitação do eixo suave

Isto monitoriza se cada eixo do robô está dentro do seu limiar de operação. Se o sistema detetar que um eixo do robô excedeu o limiar de limitação, a paragem de emergência do robô e o STO são imediatamente executados, colocando o Controlador do robô no estado de erro.

O limiar restrito para cada eixo do robô é definido no software dedicado (Safety Function Manager).

■ Saídas de segurança

Podem ser conectados dispositivos de segurança externos às saídas de segurança do Controlador do robô para notificações do estado ON/OFF das funções de segurança.

Ao atribuir definições no software dedicado (Safety Function Manager), podem ser emitidos os seguintes sinais de segurança:

- Estado STO

- Estado do interruptor de paragem de emergência
- Estado do interruptor de ativação
- Estado ativado/desativado da Velocidade limitada de segurança (SLS_T)

■ **Velocidade limitada de segurança (SLS_T)**

Monitoriza a velocidade de movimento do robô enquanto este está a ser ensinado. Se o sistema detetar que o robô excedeu a Velocidade máxima, a paragem de emergência do robô e o STO são imediatamente executados, colocando o Controlador do robô no estado de erro.

O limite de velocidade de segurança do robô é definido é definido no software dedicado (Safety Function Manager).

4.1.2.2 Parâmetros de segurança

O fabricante do equipamento deve selecionar periféricos que possam atingir a Cat. 3 PLd utilizando os seguintes valores.

Parâmetros comuns

Estado de segurança	Tipo de elemento	Intervalo de teste de prova	DC	PL and Category	SIL and HFT
STO	B	20 years	Medium	PLd, Cat.3	SIL2, HFT1

Parâmetros para cada função de segurança

Controller Safety Function Name			Modo Ativar	Categoria de paragem	SFF	PFHd 10 ⁻⁷	Tempo de resposta (ms)
Paragem de emergência	E-Stop, TP		TODOS	1	98%	2,1	690
	Safety Input		TODOS	1	98%	2,1	690
Proteção (SG)/Proteção (paragem de proteção)			AUTO	1	98%	2,1	700
Ativar			TEACH TEST	1	98%	2,1	690
Limitação do eixo suave			AUTO TEST	1	98%	2,1	80
Saídas de segurança	STO		TODOS	-	99%	1,5	680
	Paragem de emergência	E-Stop, TP	TODOS	-	99%	1,1	20
		Safety Input	TODOS	-	99%	1,1	20
	Ativar		TODOS	-	99%	1,1	20
	SLS_T		TEACH	-	99%	1,1	50
SLS_T			TEACH	1	98%	2,1	80

Os valores B10D para interruptores fornecidos pela Epson são os seguintes:

- Interruptor de paragem de emergência (opção e TP): 250 000
- Interruptor de ativação: 1 000 000

4.1.3 Tabela de especificações

Item	Especificações			
Nome da máquina	Controlador do robô			
Série do produto	RC800L			
Modelo	R137A/R137AN: Para a Série LA-A			
Controlo do Manipulador do robô	Linguagem de programação e software de controlo de robôs	Epson RC+ (linguagem de robô multitarefa)		
	Controlo de velocidade	Durante o controlo PTP	Programável de 1 a 100%	
		Durante o controlo CP	Pode ser programado especificando a velocidade real	
	Controlo de aceleração/desaceleração	Durante o controlo PTP	Programável de 1 a 100% e aceleração automática	
		Durante o controlo CP	Pode ser programado especificando a aceleração real	
Método de operação	Método PTP (Point-To-Point) Método CP (Continuous Path)			
Capacidade de armazenamento	Tamanho máximo do objeto	4 MB		
	Área de dados do ponto	1000 pontos/ficheiro		
	Área variável de cópia de segurança	768 kB máx. (incluindo área da tabela de gestão) Estão disponíveis 400 variáveis no tipo Sequência (presumindo 1024 bytes). Para outros tipos (Booleano, Byte, Duplo, Int32, Int64, Integral, Longo, Real, Curto, Ubyte, UInt32, UInt64 e Ushort), estão disponíveis 4000 variáveis.		
Sinais de E/S externos (padrão)	E/S de proteção	Entradas	5, caminho redundante	As funções atribuídas podem ser alteradas pelo "Safety Function Manager"
		Saídas	3, caminho redundante	
	E/S padrão	Entradas	24	8 entradas/8 saídas têm atribuições de função remota
		Saídas	16	As atribuições podem ser alteradas

Item	Especificações			
Interface de comunicação (padrão)	Ethernet	1 porta 10BASE-T, 100BASE-TX, 1000BASE-T		
	Porta USB de ligação do PC de desenvolvimento	1 porta, TypeB		
	Porta de memória	1 porta, TypeA Use um dispositivo de memória USB que cumpra as seguintes condições: - Compatível com USB 2.0/3.0 - Formato FAT32 - Sem funcionalidades de segurança (não é possível utilizar dispositivos de memória USB que exijam a introdução de palavra-passe) - Formato MBR * Ao utilizar a "Media Creation Tool" da Microsoft, a pen USB ficará no formato GPT. Portanto, será necessário convertê-la para o formato MBR.		
Opções	Interface de comunicação	E/S fieldbus	PROFIBUS-DP DeviceNet CC-Link EtherNet/IP PROFINET EtherCAT	É possível adicionar uma das opções à esquerda
Funções de proteção *1	Modo de baixa potência, travagem dinâmica, deteção de sobrecarga, deteção de erro de torque, deteção de erro de velocidade, desvio de posição, deteção de excesso de desvio de velocidade, deteção de sobreaquecimento, deteção de problemas na ventoinha (excluindo Controladores que não tenham ventoinha), deteção de fusão de relé, deteção de sobretensão, deteção de baixa tensão de alimentação CA, deteção de anomalia de temperatura, deteção de erro da CPU, deteção de erro de memória			
Fonte de alimentação	200 a 240 VCA Monofásico, 50 ou 60 Hz			
Capacidade nominal máxima	2,5 kVA (varia consoante o modelo do Manipulador.)			
Corrente de carga total	15,0 A			
Corrente de curto-circuito nominal	5 kA			
Impedância máxima da malha de defeito	TN: 0,32 Ω TT: 200 Ω			
Resistência de isolamento	100 M Ω min.			
Temperatura ambiente	Instalação	5 a 40 °C		
	Transporte, armazenamento	- 20 a 60 °C		

Item	Especificações	
Humidade relativa ambiente	Instalação	20 a 80% (sem condensação)
	Transporte, armazenamento	10 a 90% (sem condensação)
Peso *2	10 kg	
Classe de proteção	IP20 (superfície superior IP3X *3)	
Resistência à vibração	Frequência: 10 a 57 Hz Amplitude: 0,075 mm Frequência: 57 a 150 Hz Aceleração: 9,8 m/s ² 10 vezes cada nas direções X, Y e Z	
Resistência ao choque	Aceleração: 50 m/s ² Tempo aplicado: 30 ms 3 vezes cada nas direções X, Y e Z	
Categoria de sobretensão	2	
Nível de poluição	2	

*1 A função de memória térmica não é fornecida.

*2 O corpo do Controlador está identificado com o peso.

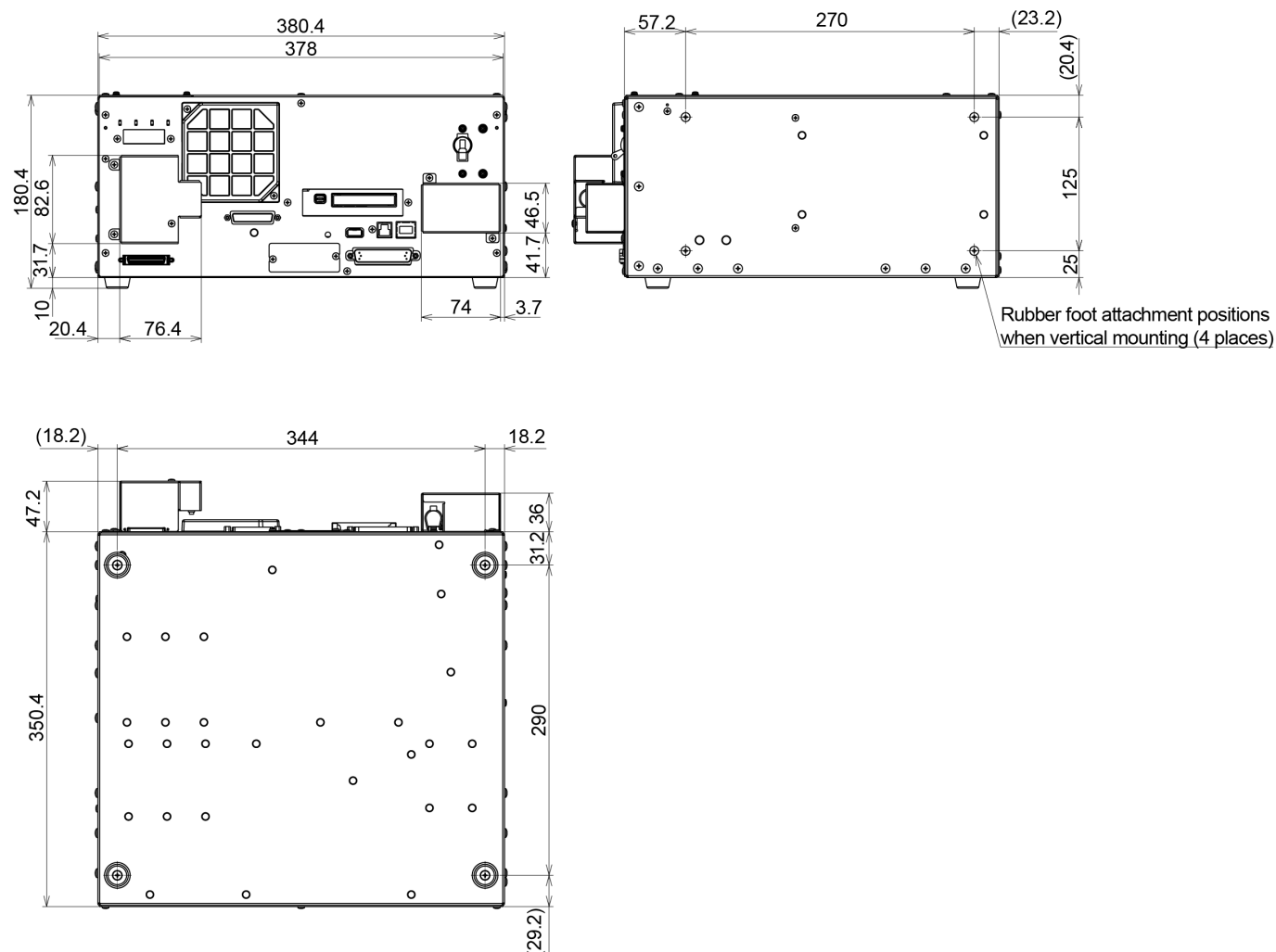
Ao transportar ou deslocar o Controlador, verifique o peso e tenha cuidado para não magoar as costas ao levantá-lo. Além disso, tenha cuidado para não entalar ou ferir as suas mãos, pés ou outra parte do corpo por o deixar cair.

*3 Sem restrições quanto ao método de instalação.

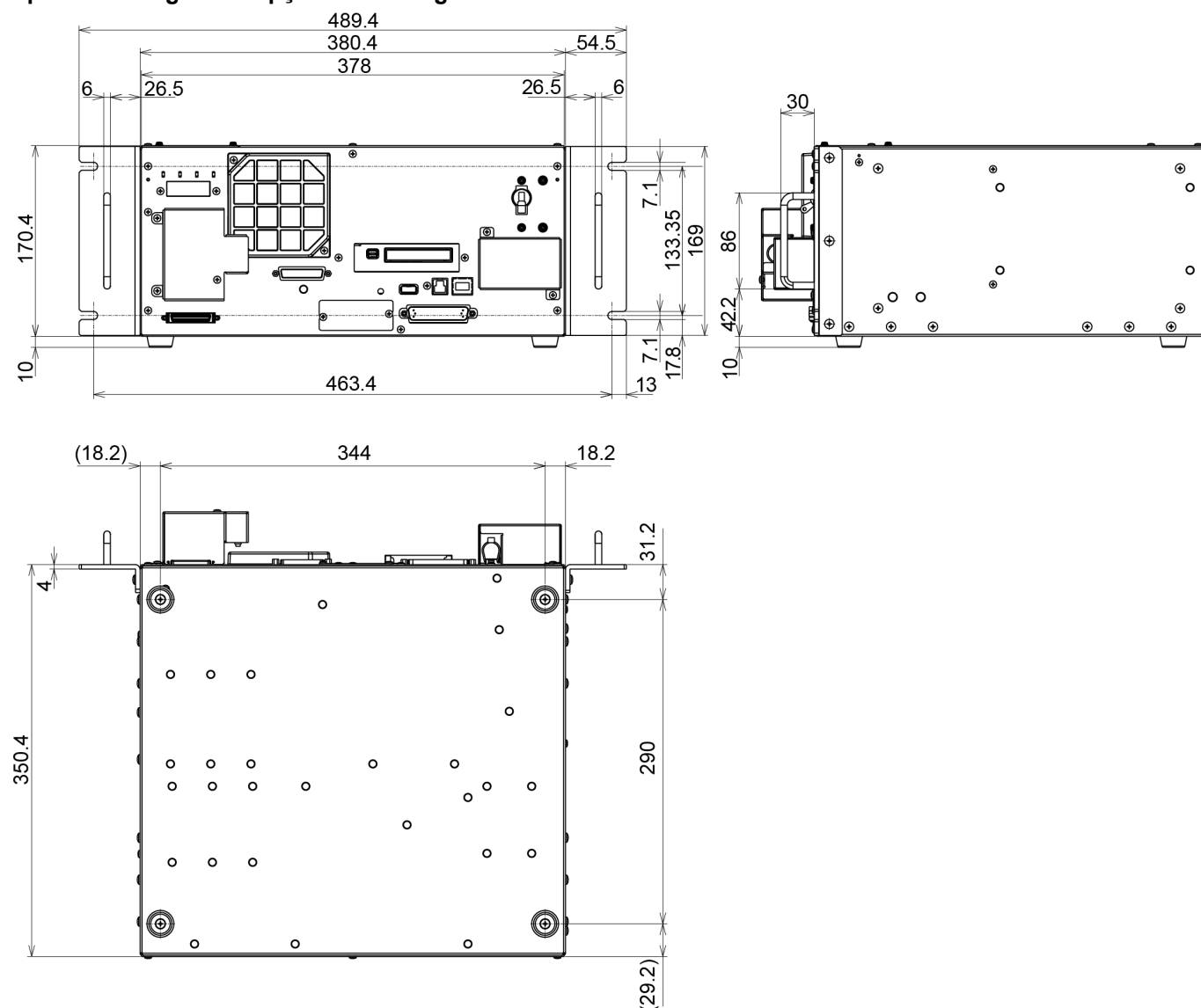
4.1.4 Dimensões

Padrão

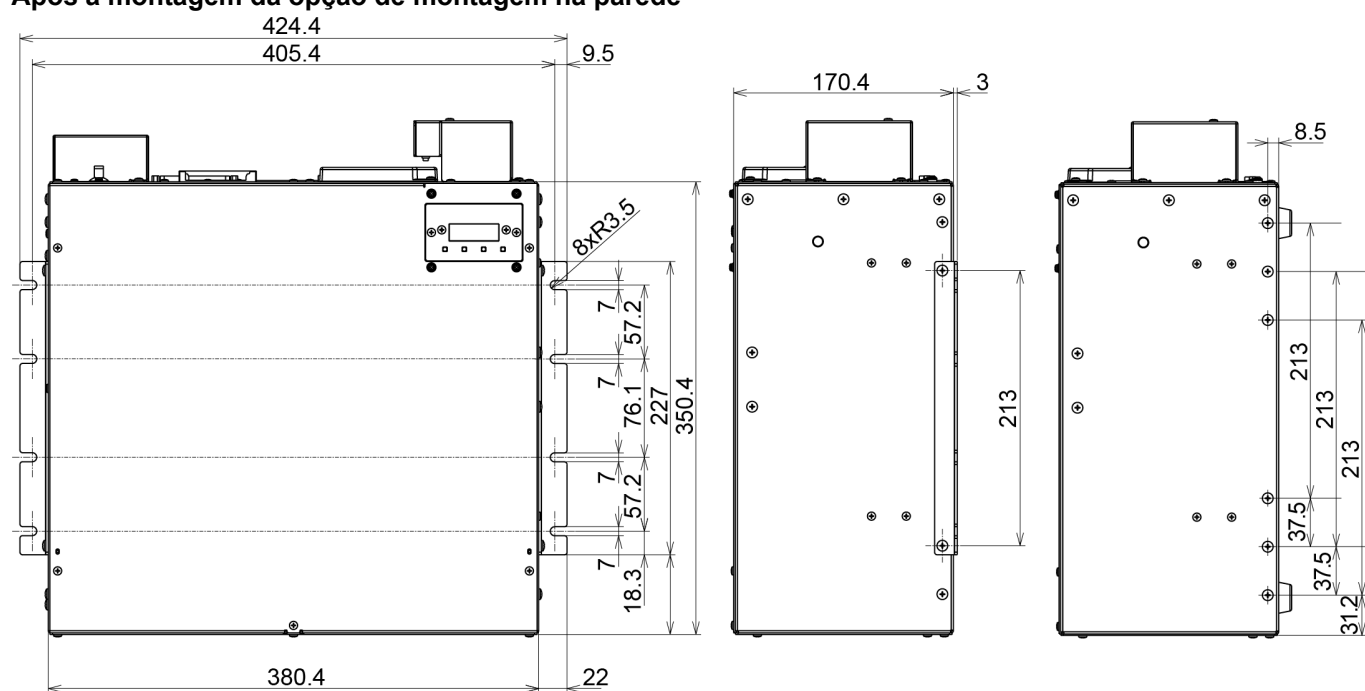
(Unidades: mm)



Após a montagem da opção de montagem em bastidor

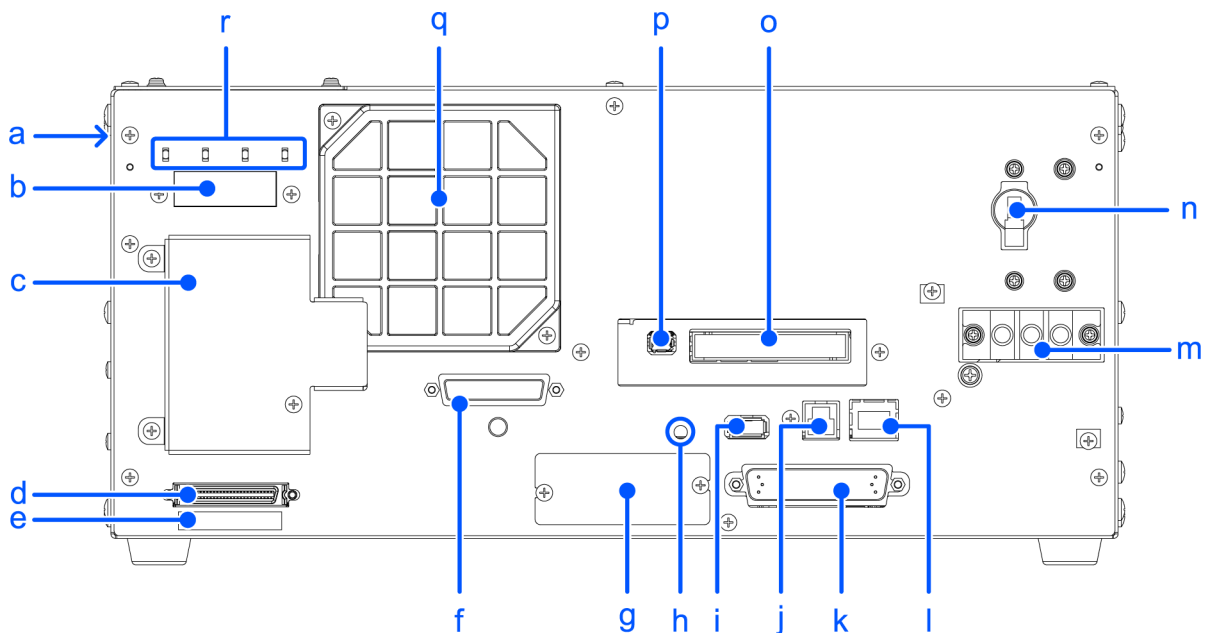


Após a montagem da opção de montagem na parede



4.2 Nomes das peças e respectivas funções

RC800L



[a] Etiqueta da superfície plana

Esta etiqueta contém o número de série do Controlador e outras informações.

[b] Ecrã de 7 segmentos

Este é um LED de 4 dígitos de 7 segmentos que é utilizado para indicar o número da linha e o estado do Controlador (número de erro, número de aviso, paragem de emergência ou estado de proteção).

Consulte a secção seguinte.

LED e LED de 7 segmentos

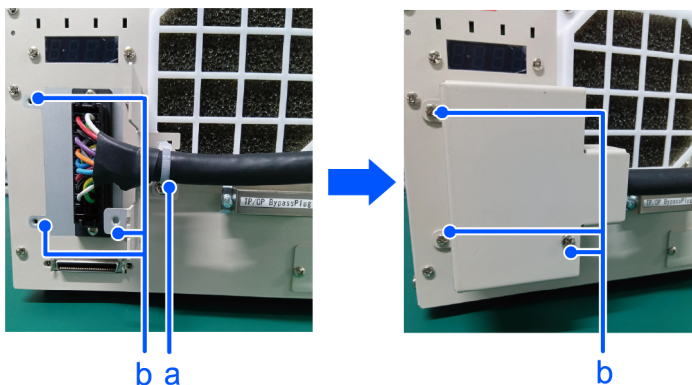
[c] Conector M/C POWER (o conector tem uma tampa)

Este é o conector da fonte de alimentação para o Manipulador.

Liga o cabo de alimentação fornecido com o Manipulador a este conector.

Desligue a alimentação antes de inserir ou retirar o conector.

1. Fixe o grampo no lugar (num lugar) e fixe o encaminhamento do cabo.
2. Fixe a tampa ao conector (em três lugares).



Símbolo	Descrição
a	Posição de fixação do grampo (num lugar)
b	Posição de fixação do conector (em três lugares)

[d] Conector M/C SIGNAL

Este conector destina-se a sinais como a detecção de posição do motor para Manipuladores.

Ligue o cabo de sinal fornecido com o Manipulador.

Desligue a alimentação antes de inserir ou retirar o conector.

Insira o conector até o ouvir encaixar no devido lugar.

[e] Etiqueta do número de série para o Manipulador ligado

Esta etiqueta indica o Manipulador a ser ligado.

Contém o número de série do Manipulador.

[f] Porta TP

Esta porta destina-se a ligar a Consola de controlo opcional (TP2) ou a ficha de derivação da Consola de controlo (TP).

Consulte a secção seguinte.

Porta TP



PONTOS-CHAVE

Não ligue os seguintes dispositivos à porta TP do RC800L. A disposição diferente dos sinais pode causar avaria no equipamento.

- Ficha fictícia (dispositivo opcional)
- Consola de operações OP500
- Consola de operações OP500RC
- Controlo remoto JP500
- Painel do operador OP1
- Consola de controlo TP1/ TP3/ TP4
- Kit de Hot Plug

[g] E/S fieldbus

Este conector destina-se a ligar a E/S fieldbus opcional.

[h] Interruptor de ativação

Este interruptor destina-se à função "Cópia de segurança do Controlador" para um dispositivo de memória USB.

Consulte a secção seguinte.

Porta de memória

[i] Porta de memória

Esta porta destina-se a ligar um dispositivo de memória USB (disponível comercialmente) e a utilizar a função de cópia de segurança do Controlador. Não ligue quaisquer dispositivos USB que não dispositivos de memória USB.

Consulte a secção seguinte.

Porta de memória

[j] Porta USB de ligação do PC de desenvolvimento

Esta porta destina-se a ligar o Controlador e o PC de desenvolvimento por meio de um cabo USB.

Não ligue nenhum dispositivo que não seja o PC de desenvolvimento.

Consulte a secção seguinte.

Ligar o PC de desenvolvimento e o Controlador

[k] Conector de E/S

Este conector é utilizado para ligar dispositivos de entrada/saída externos. Podem ser ligadas até 24 entradas e 16 saídas.

Consulte a secção seguinte.

Conector de E/S

[l] Porta LAN (Comunicação Ethernet)

Esta porta destina-se a ligar o Controlador e o PC de desenvolvimento por meio de um cabo de Ethernet.

Consulte a secção seguinte.

Porta LAN (Comunicação Ethernet)

[m] Fonte de alimentação CA

Este conector é utilizado para a ligação de uma fonte de alimentação de 200 VCA.

Consulte a secção seguinte.

Fonte de alimentação - Cabo de alimentação CA

[n] Interruptor POWER

Este é o interruptor de alimentação do Controlador.

[o] Conector E/S de proteção

Estes conectores destinam-se a sinais de entrada relacionados com a segurança, tais como paragem de emergência e proteção, e para sinais de saída que podem ser ligados a PLCs de segurança e dispositivos semelhantes.

Consulte a secção seguinte.

Conector E/S de proteção

[p] Conector de entrada de paragem de emergência

Esta porta é um conector dedicado para a entrada do sinal de paragem de emergência.

Consulte a secção seguinte.

Conector de Entrada de Paragem de Emergência

[q] Filtro da ventoinha de refrigeração

Este é o filtro de poeiras. Está montado à frente da ventoinha de refrigeração.

Até os Controladores que não têm ventoinha de refrigeração têm um filtro montado.

Os filtros devem ser inspecionados periodicamente quanto a sujidade e limpos conforme necessário.

Deixar o filtro sujo pode provocar o sobreaquecimento do interior do Controlador ou provocar uma avaria no sistema robótico.

[r] LED

O LED correspondente ao modo de funcionamento atual fica aceso.

(TEST, TEACH, AUTO, PROGRAM)

Consulte a secção seguinte.

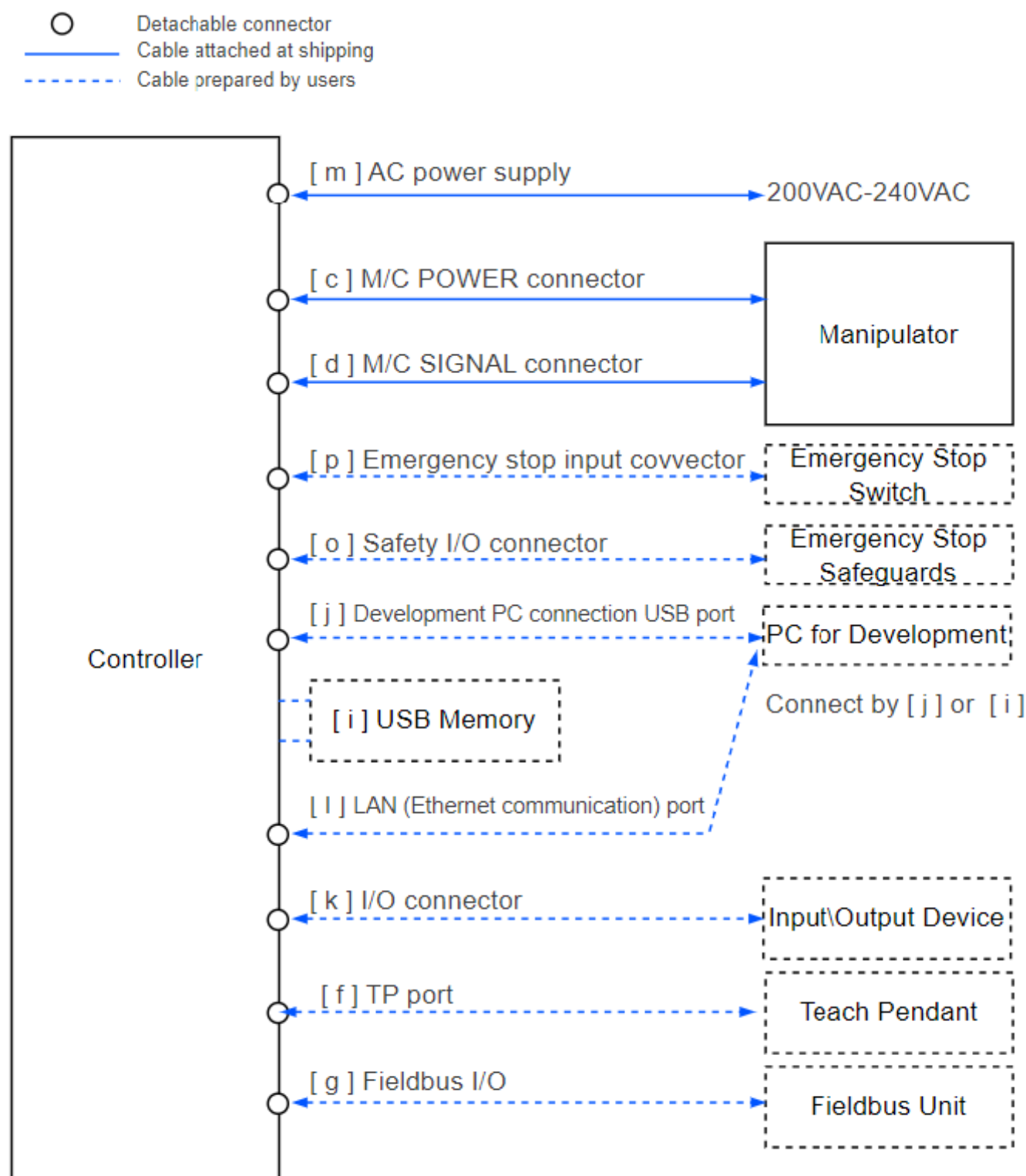
LED e LED de 7 segmentos

Mecanismo de bloqueio

O controlador RC800L não possui um mecanismo de bloqueio. Ao efetuar a manutenção ou semelhante com as secções de alimentação CA desligadas, bloqueie ou coloque uma etiqueta de aviso no dispositivo de desconexão utilizado com o cabo de alimentação.

4.3 Ligar os cabos

4.3.1 Exemplo de ligação



4.3.2 Ligar Controladores e Manipuladores

Um cabo de alimentação e um cabo de sinal são utilizados para ligar o Controlador ao Manipulador.

AVISO

- Antes de ligar ou desligar cabos, certifique-se de que desliga as seções de alimentação CA. Isto inclui desligar o Controlador e o equipamento relacionado, desligar o cabo de alimentação da tomada, etc. Ligar ou desligar cabos enquanto a alimentação está ligada pode resultar em choque elétrico ou avaria.
- Certifique-se de que liga os cabos corretamente. Além disso, proteja os cabos usando proteções de cabos fortes e não coloque objetos pesados sobre os cabos, não os dobre em ângulos extremos, não os puxe com força nem permita que fiquem entalados. Cabos danificados, fios partidos ou falha de contacto são extremamente perigosos e podem resultar em choque elétrico e/ou avaria do sistema robótico.

ATENÇÃO

- O número de série do Manipulador compatível está identificado no Controlador. Verifique se o número de série corresponde para cada dispositivo. A ligação incorreta entre o Manipulador e o Controlador pode não só levar a um mau funcionamento do sistema robótico, como também a problemas de segurança.
- Ao ligar o Manipulador e o Controlador, verifique se os números de série correspondem para cada dispositivo. A ligação incorreta entre o Manipulador e o Controlador pode não só levar a um mau funcionamento do sistema robótico, como também a sérios problemas de segurança. O método de ligação entre o Manipulador e o Controlador varia consoante o Controlador.

O modelo do Manipulador e vários valores de configuração são armazenados no Controlador. Por este motivo, a ligação deve ser efetuada ao Manipulador com o número de série indicado na etiqueta do número de série na face dianteira do Controlador.

PONTOS-CHAVE

O número de série do Manipulador é apresentado na placa frontal do Manipulador. Para mais informações, consulte o seguinte manual.

"Manual do Manipulador"

4.3.3 LED e LED de 7 segmentos

4.3.3.1 LED e visor LED de 7 segmentos

O Controlador tem 4 LEDs e um LED de 4 dígitos de 7 segmentos

- LED
Os LED (TEST, TEACH, AUTO, PROGRAM) correspondentes ao modo de funcionamento atual (TEST, TEACH, AUTO, PROGRAM) acendem-se.
- LED de 7 segmentos
Apresenta os números de linha e o estado do Controlador (número de erro, número de aviso, paragem de emergência e estado de proteção).

Imediatamente após ligar até à inicialização do Controlador

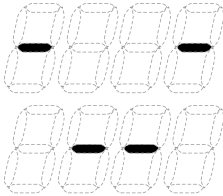
- LED
Todos os quatro LED piscam.

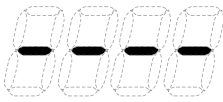
- LED de 7 segmentos
Todos os 7 segmentos de 4 dígitos estão apagados.

Após a inicialização do Controlador

- LED
Os LED (TEST, TEACH, AUTO, PROGRAM) correspondentes ao modo de funcionamento atual (TEST, TEACH, AUTO, PROGRAM) acendem-se.
- LED de 7 segmentos
As informações apresentadas mudam consoante o estado do Controlador.
Se várias condições de Controlador ocorrerem ao mesmo tempo, as informações exibidas na linha superior têm precedência. Por exemplo, se um "estado de paragem de emergência" e um "estado de proteção aberta" ocorrerem ao mesmo tempo, irá aparecer o seguinte ecrã.



Estado do Controlador	Visor LED de 7 segmentos	
Preparação para guardar o estado do Controlador no dispositivo de memória USB	Repetição do seguinte ecrã 	
Guardar o estado do Controlador no dispositivo de memória USB	O tempo decorrido ao guardar o estado do Controlador é apresentado como percentagem	
Estado do Controlador guardado com sucesso no dispositivo de memória USB	 Ecrã (00) (2 seg.)	
Falha ao guardar o estado do Controlador no dispositivo de memória USB	 Ecrã (EE) (2 seg.)	
Estado de paragem de emergência		Visor intermitente
Estado de proteção aberta	 (SO)	Visor intermitente
Estado de erro	Repetição do número de erro de 4 dígitos (0,5 seg.) e ecrã  (EEEE) (0,5 seg.)	*1
Estado de aviso	Repetição do número de aviso de 4 dígitos (0,5 seg.) e ecrã  (HELP) (0,5 seg.)	*1

Estado do Controlador	Visor LED de 7 segmentos	
Estado READY		Visor intermitente
Estado START	 (L) Número da linha	Visor intermitente *2
Estado PAUSE	 (P) Número da linha	Visor intermitente *2

*1 Para os números de erro, consulte o seguinte manual ou a ajuda online.

"Lista de códigos de estado/erro"

*2 No estado inicial, a linha de execução do número de tarefa 1 é exibida em 3 dígitos.

O número da tarefa que é exibido pode ser alterado com uma instrução Ton.

Para mais informações, consulte o seguinte manual ou ajuda online.

"Referência Linguística do SPEL+ do Epson RC+"

4.3.3.2 Apresentação de estados especiais

Quando o visor de 7 segmentos apresenta os seguintes detalhes, indica um estado especial.

Visor LED de 7 segmentos	Estado	Solução
 **	O processo de inicialização do Controlador falhou	Quando ocorrer um erro de inicialização, reinicie o Controlador. Se o erro de inicialização continuar a ser apresentado mesmo depois de reiniciar o Controlador, contacte o fornecedor.
 **	O processo de inicialização do Controlador falhou	Quando ocorrer um erro de inicialização, reinicie o Controlador. Se o erro de inicialização continuar a ser apresentado mesmo depois de reiniciar o Controlador, contacte o fornecedor.
	Visor: 9999 O Controlador está no modo de recuperação	Consulte a seguinte secção e efetue o trabalho de recuperação. Anexo C: Resolução de problemas -Recuperação do Controlador
	Visor: 9998 Detetada baixa potência CA e software do Controlador terminado	Confirme a tensão de alimentação CA. Se isto ocorrer após a manutenção, confirme se os cabos estão corretamente ligados ao quadro.
	Visor: 9997 Epson RC+ (software) ou a Consola de controlo (opcional) emitiu um comando para sair do software.	Este é o ecrã normal quando o sistema é desligado. Não é necessária qualquer ação.
	Atualização das informações de hardware	Se as informações de hardware forem atualizadas durante a atualização do firmware, tal será apresentado. Os dados estão a ser atualizados. Não desligue a alimentação até o indicador desaparecer.

Visor LED de 7 segmentos	Estado	Solução
	Inicialização do armazenamento do sistema O valor numérico representa o estado de inicialização. 00 % a 99 %	Os dados estão a ser atualizados. Não desligue a alimentação até o indicador desaparecer.
	Erro do sistema S-00 % a S-99 %	Reinicie o Controlador. Se continuar a ser apresentado mesmo depois de reiniciar o Controlador, contacte o fornecedor.

4.3.4 Funções de proteção

O sistema robótico está equipado com funções de proteção operadas pelo software para proteger dispositivos periféricos e o próprio sistema. No entanto, estas funções destinam-se apenas a eventos inesperados.

▪ Modo de baixa potência

Este modo mantém uma baixa potência do motor.

A execução de um comando de mudança de modo de potência permite mudar para um estado restrito (modo de baixa potência), independentemente de a proteção estar aberta ou fechada e independentemente do modo de operação. O modo de baixa potência garante a segurança do operador e reduz o risco de destruição e danos ao equipamento periférico devido a operação descuidada.

▪ Travagem dinâmica

O circuito do travão dinâmico é composto por um relé que faz curto-circuito no fio de alimentação do motor no lado do motor (ação do travão). Quando é acionada uma paragem de emergência ou quando são detetadas as seguintes anomalias, o travão dinâmico é ativado para parar a rotação do motor. (Detecção de desconexão do codificador, detecção de sobrecarga, detecção de erro de torque, detecção de erro de velocidade, detecção de excesso de desvio de posição, detecção de excesso de desvio de velocidade, detecção de erro de CPU, detecção de erro de memória, detecção de sobreaquecimento)

▪ Detecção de sobrecarga

Deteta um estado de sobrecarga do motor.

▪ Detecção de erro de torque

Deteta anomalias no torque do motor.

▪ Detecção de erro de velocidade

Deteta anomalias na velocidade do motor.

▪ Detecção de excesso de desvio de posição

Deteta anomalias na diferença entre o comando de movimento e a posição atual.

▪ Detecção de excesso de desvio de velocidade

Deteta anomalias na diferença entre o comando de velocidade e a velocidade real.

▪ Detecção de erro da SCPU

É utilizado um temporizador de monitorização para detetar anomalias na CPU que controla o motor. Além disso, a CPU que gere o sistema no Controlador e a CPU que controla o motor monitorizam constantemente o estado um do outro.

▪ Detecção de erro de memória

Deteta erros de soma de verificação na memória.

- **Deteção de sobreaquecimento**

Deteta anomalias de temperatura no módulo de acionamento do motor.

- **Deteção de fusão do relé**

Deteta a fusão ou falha de abertura dos contactos do relé.

- **Deteção de sobretensão**

Deteta erros de sobretensão no Controlador.

- **Deteção de queda de tensão de alimentação CA**

Deteta uma queda na tensão da fonte de alimentação.

- **Deteção de erro de temperatura**

Deteta anomalias na temperatura do Controlador.

- **Deteção de avaria na ventoinha**

Deteta anomalias na velocidade da ventoinha.

4.4 Instalação

4.4.1 Acessórios incluídos

Consulte a secção seguinte para mais informações sobre os acessórios incluídos.

[Anexo B: Acessórios incluídos](#)

4.4.2 Requisitos de instalação

AVISO

- Não desmonte o produto em áreas não descritas no manual nem efetue a manutenção de uma forma diferente destes procedimentos. A desmontagem ou a manutenção inadequadas podem não só provocar uma avaria no sistema robótico, como também causar problemas de segurança graves.

ATENÇÃO

- Os Manipuladores e Controladores devem ser usados nas condições ambientais descritas no respetivo manual. Este produto foi concebido e fabricado para utilização num ambiente interior normal. O uso do produto num ambiente que não respeite as condições ambientais operacionais não só reduzirá a vida útil do produto, como também pode causar sérios problemas de segurança.

4.4.2.1 Ambiente de instalação

É necessário um ambiente adequado para manter a funcionalidade do sistema robótico e garantir a sua utilização segura. O Controlador deve ser instalado num local que respeite as seguintes condições.

ATENÇÃO

- O Controlador não foi concebido com especificações para salas limpas. Se tiver de ser instalado numa sala limpa, devem ser tomadas medidas adequadas para o ambiente, como por exemplo, fechar o Controlador num armário com ventilação e refrigeração adequadas.
- Instale o Controlador num local próximo de uma tomada que permita uma ligação e desconexão fáceis dos cabos de alimentação.
- Instale o Controlador fora das barreiras de proteção.
- Se houver objetos condutores, como cercas ou escadas a 2,5 metros do Controlador, esses objetos devem ser aterrados.
- Este produto deve ser usado num ambiente de categoria de sobretensão 2, grau de poluição 2.

- **Temperatura ambiente**
5 a 40 °C
- **Humidade relativa ambiente**
20 a 80% (sem condensação)
- **Ruído de explosão transitória rápido**
2 kV ou menos (fio de alimentação)
1 kV ou menos (fio de sinal)

- **Ruído eletrostático**

4 kV ou menos

- **Mesa base**

- O Controlador deve ser instalado 0,4 a 2 metros acima do piso para facilitar a manutenção.
- O interruptor de corte de energia deve ser instalado a uma altura de 0,6 a 1,9 metros do chão.

- **Superfície de instalação**

Inclinação de 0,5 graus ou menos

(Se instalado verticalmente, o Controlador pode cair quando tocado.)

- **Altitude**

2000 m ou menos

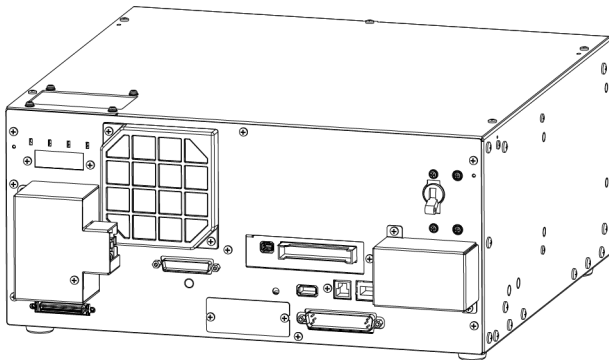
Se o Controlador tiver de ser instalado num ambiente que não satisfaça as condições abaixo indicadas, devem ser tomadas contramedidas adequadas para o ambiente, como por exemplo, fechar a totalidade do Controlador num armário com ventilação e refrigeração adequadas.

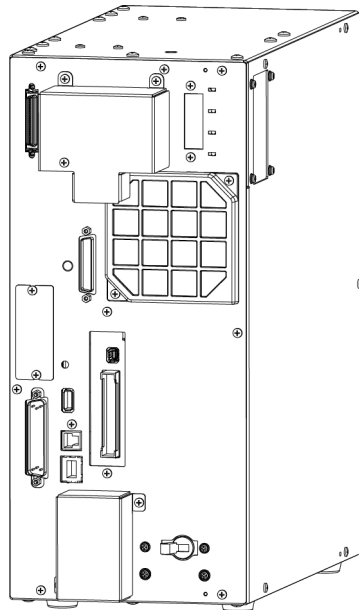
- Área interna, bem ventilada
- Não exposto à luz solar direta
- Não exposto a calor radiante
- Não exposto ao ar que contém poeira, névoa oleosa, fumaça de óleo, sal, pó de metal, gás corrosivo, ou outros contaminantes
- Não exposto a salpicos de água
- Não exposto a impactos ou vibrações
- Não exposto a relés, contactores ou outras fontes de ruído eletrónico
- Não exposto a campos elétricos ou magnéticos fortes

4.4.2.2 Método e espaço de instalação

Instale o Controlador numa superfície plana (como uma parede, uma mesa e uma caixa do Controlador) na orientação apresentada em (A) a (C).

(A) Montagem plana

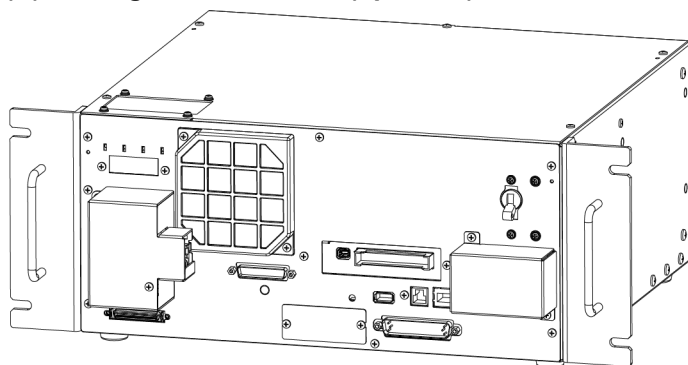


(B) Montagem vertical

* Os pés de borracha na parte inferior precisam ser substituídos. Fixe os pés de borracha com o lado plano virado para o Controlador. Retire os parafusos que entram em contacto com os pés de borracha.

O tamanho dos parafusos que fixam os pés de borracha é M4 x 8.

Tenha cuidado para não perder os parafusos ao substituir os pés de borracha. Não utilize parafusos com um tamanho diferente.

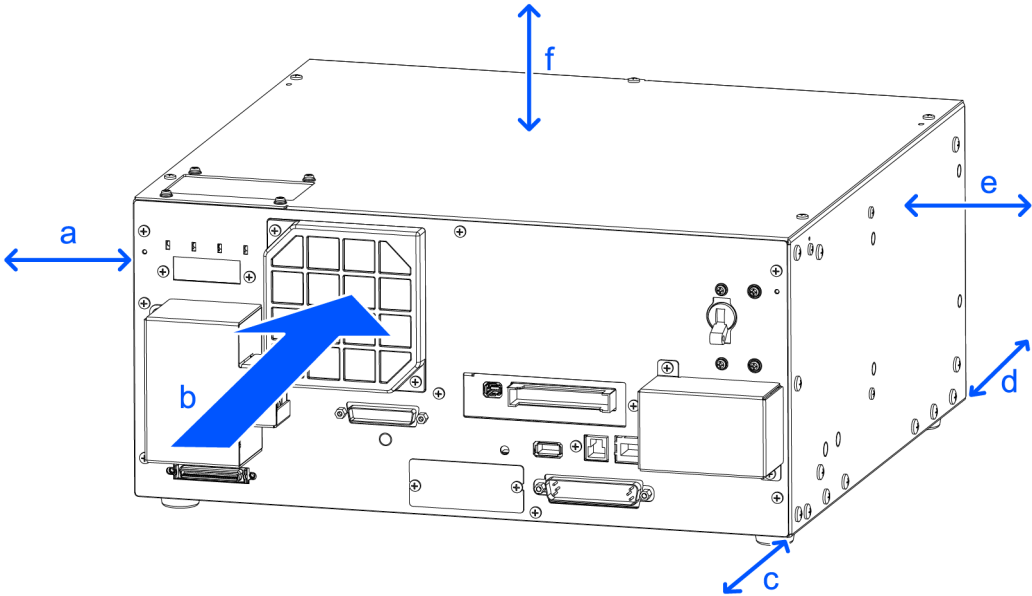
(C) Montagem em bastidor (opcional)

* É necessária uma placa para montagem em bastidor. A montagem em bastidor é uma opção. Para mais informações, entre em contacto com o fornecedor.

Para garantir uma ventilação adequada à volta das portas de alimentação e de escape, instale o Controlador numa posição que se encontre à seguinte distância de outros equipamentos e paredes.

(A) Montagem plana, (C) Montagem em bastidor

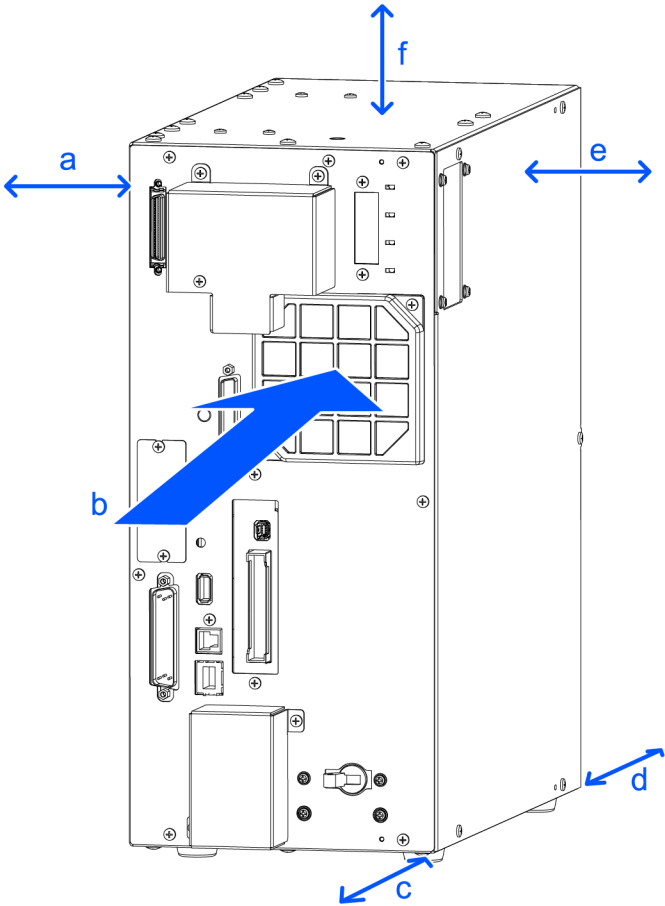
(A ilustração mostra a montagem plana.)



Símbolo	Descrição
a	50 mm
b	Direção do ar da ventoinha do controlador
c	200 mm (excluindo superfícies de montagem, como a mesa base)
d	100 mm
e	50 mm
f	50 mm *

* Deixe um espaço de pelo menos 200 mm para garantir acesso fácil para manutenção.

(B) Montagem vertical



Símbolo	Descrição
a	50 mm
b	Direção do ar da ventoinha do controlador
c	200 mm (excluindo superfícies de montagem, como a mesa base)
d	100 mm
e	50 mm *
f	50 mm

- * Deixe um espaço de pelo menos 200 mm para garantir acesso fácil para manutenção.
- A porta de escape do Controlador sopra ar a uma temperatura cerca de 10 °C superior à temperatura ambiente. Certifique-se de que não há dispositivos sensíveis ao calor perto da porta de escape.
 - Encaminhe os cabos para que o Controlador possa ser puxado para fora na direção frontal.

4.4.2.3 Opção de montagem na parede

O Controlador tem uma opção de montagem na parede. Para mais informações, entre em contacto com o fornecedor.

4.4.3 Fonte de alimentação

4.4.3.1 Especificações da fonte de alimentação

Prepare uma fonte de alimentação CA que cumpra as seguintes especificações.

Item	Especificações
Tensão nominal	200 a 240 VCA ($\pm 10\%$)
Número de fases	Monofásico
Frequência	50/60 Hz
Tempo garantido para interrupção momentânea de energia	10 ms ou menos
Capacidade nominal *1	Máx.: 2,5 kVA A capacidade nominal em utilização real depende do tipo de Manipulador e da sua operação e carga. Para a capacidade nominal aproximada de cada modelo, consulte os seguintes valores. LA3-A: 0,8 kVA LA6-A: 0,9 kVA Para a capacidade nominal do motor do Manipulador, consulte o seguinte manual. "Manual do Manipulador"
Corrente nominal	R137A/R137AN: 3,2 A
Corrente de carga total	15 A
Corrente de curto-circuito nominal	5 kA
Corrente de irrupção	Ao ligar: Aprox. 85 A (2 ms.) Com o motor ligado: Aprox. 75 A (2 ms.)
Corrente de fuga	Menos de 3,5 mA
Categoria de sobretensão	2

*1 Isto é calculado com base na corrente de pico durante o funcionamento do ciclo.

Instale um disjuntor (tipo interrupção de polo duplo) com uma corrente nominal de 15 A ou menos na linha de alimentação CA.

Se instalar um disjuntor, certifique-se de que usa um tipo de inversor que seja insensível a correntes de fuga em frequências acima de 10 kHz. Se instalar um disjuntor, selecione um que possa suportar a corrente de irrupção acima.

O recetáculo de alimentação deve ser instalado o mais próximo possível do equipamento e onde a tomada possa ser facilmente conectada e desconectada.

Este produto deve ser usado em ambientes de categoria de sobretensão 2, grau de poluição 2.

Ao instalar um transformador, selecione um que cumpra as especificações a seguir, consulte o seguinte para as ligações.

Cabo de alimentação CA

Item	Especificações
Capacidade	3,5 kVA ou menos

Item	Especificações
% Impedância	2,1% ou mais

Se instalado na América do Norte, a proteção contra sobrecarga do transformador deve estar de acordo com a NFPA 70.

Os requisitos da EN 60364-4-41 devem ser satisfeitos nas seguintes condições.

TN

Nome do produto	CB, CP, NFB Corrente nominal	Tensão do sistema
RC800L	15 A	200 V

Ao ligar o Controlador e o Manipulador, utilize o cabo MC especificado pela Epson.

TT *1, *2

Nome do produto	Disjuntor *3		Tensão do sistema	Impedância máxima da malha de defeito *4
	Corrente nominal	Corrente nominal de sensibilidade ($I\Delta n$)		
RC800L	15 A	30 mA	200 V	200 Ω

*1 A corrente de sensibilidade nominal e a impedância máxima da malha de defeito podem ser especificadas pelas autoridades reguladoras. Siga as instruções deles, se for o caso.

*2 Podem ser necessários disjuntores Tipo B.

*3 É necessário um disjuntor fora do Controlador. Avaliado utilizando o NV50-SVFU. Também pode ser usado um produto equivalente.

*4 Incluindo resistência ao solo.

4.4.3.2 Cabo de alimentação CA

AVISO

- Todas as operações de trabalho devem ser realizadas por pessoas com conhecimentos especializados e competências na área.
- O fio de terra (verde/amarelo) do cabo de alimentação CA deve ser ligado ao terminal de terra do sistema de distribuição de energia. Se o fio de terra estiver conectado incorretamente à terra, pode resultar em choque elétrico.
- Utilize sempre uma ficha de alimentação ou um dispositivo de desconexão para o cabo de ligação de alimentação. Nunca ligue o Controlador diretamente à fonte de alimentação de fábrica.
- Selecione uma ficha ou dispositivo de desconexão que esteja em conformidade com as normas de segurança do respetivo país.
- Ao conectar a um transformador, conecte os terminais N e PE do cabo de alimentação CA ao terminal neutro do transformador.

Ligue a fonte de alimentação conforme ilustrado na tabela abaixo.

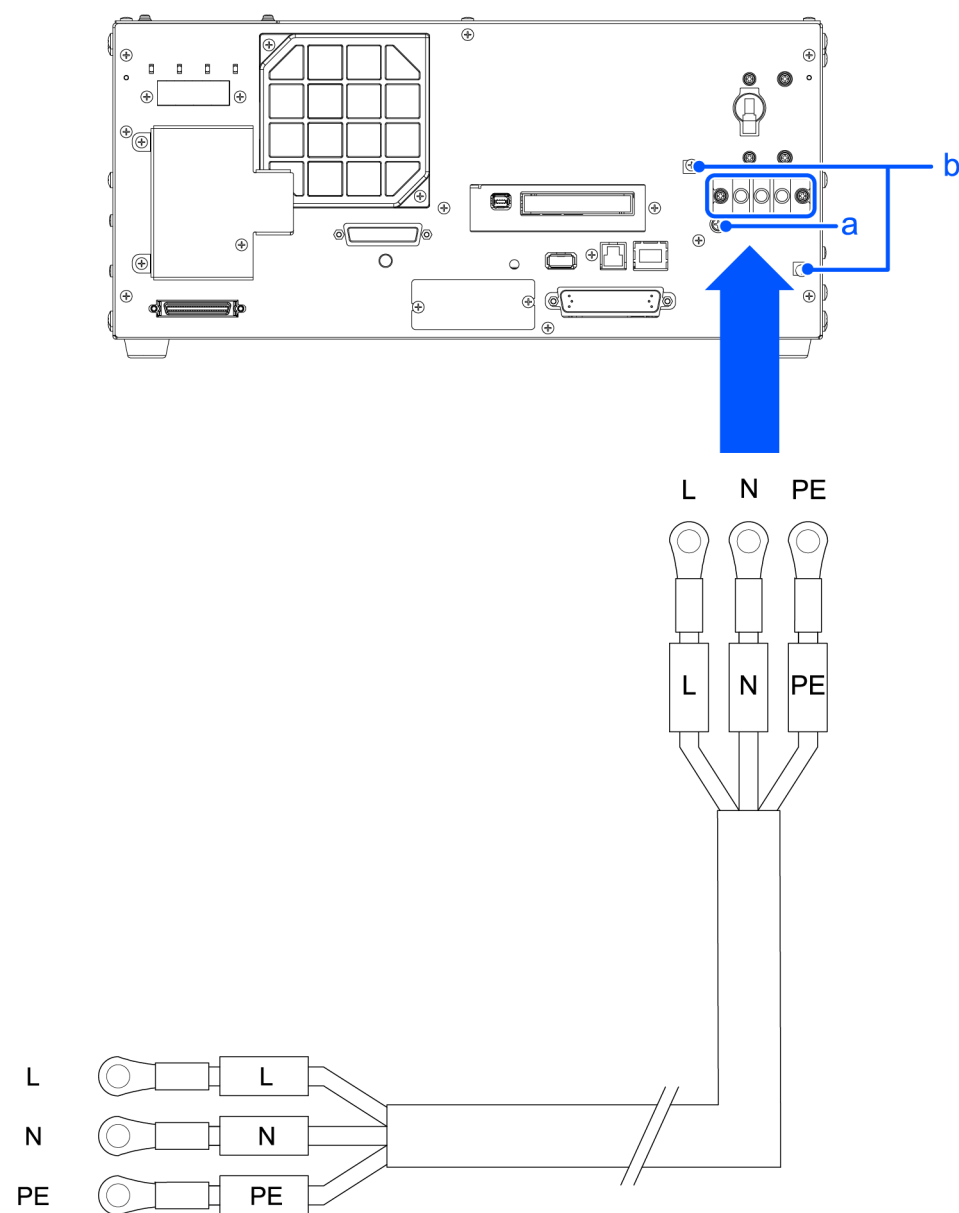
Etiqueta de identificação	Ponto de ligação
N	Neutral
L	Live
PE	Protective earth

Especificações

Item	Especificações
Comprimento do cabo	3 m
Diâmetro do fio	AWG14/2,5 mm ²
Terminal	Terminal redondo M4
Binário de aperto recomendado	1,8 N·m *

*: O binário de aperto deve ser determinado após a verificação das especificações da ficha a utilizar.

1. Fixe o cabo de alimentação CA ao bloco de terminais (em três locais). Ao ligar os cabos ao Controlador, faça corresponder os caracteres do Controlador com as etiquetas de identificação dos cabos. A ordem é L, N e PE a partir da esquerda.
2. Fixe a tampa de resina transparente (incluída) ao bloco de terminais.
3. Fixe o grampo no lugar (num lugar) e fixe o encaminhamento do cabo.
4. Fixe a tampa ao conector (em dois lugares).



a	Posição de fixação do grampo
b	Posição de fixação do conector

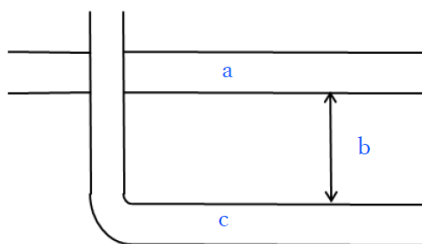
4.4.4 Pontos-chave para redução de ruído

O nosso Controlador de robô e o Manipulador são produtos concebidos com a premissa de serem incorporados em dispositivos mecânicos. A compatibilidade EMC dos dispositivos mecânicos que incorporam os nossos produtos varia consoante a estrutura do dispositivo, a cablagem e o posicionamento no ambiente do cliente. Por conseguinte, a avaliação da compatibilidade EMC como produto final deve ser realizada pelo cliente.

Segue-se a descrição dos aspetos a ter em atenção relativamente à estrutura, cablagem e localização do dispositivo, de modo a evitar ser afetado por ruído ou a não o gerar de todo.

Cabo de alimentação CA

- A fonte de alimentação deve ser aterrada a um aterramento de classe D (resistência à terra de 100 Ω ou menos).
A ligação à terra da estrutura do Controlador é importante não só para evitar choques elétricos, mas também para reduzir os efeitos de perturbações elétricas da área circundante. O fio de terra (verde/amarelo) do cabo de alimentação do Controlador deve ser ligado ao terminal de terra do sistema de distribuição de energia.
- A energia deve ser fornecida o mais longe possível de cabos elétricos conectados a equipamentos que podem ser uma fonte de ruído.
- Se o Controlador e o motor CA monofásico forem alimentados a partir da mesma linha de alimentação, altere a fase.
- Os cabos elétricos devem ser de par trançado.
- Os cabos CA e CC devem ser alojados em tubagens diferentes e o mais distante possível.
Por exemplo, os cabos de alimentação CA do motor e os cabos de alimentação do Controlador devem estar o mais longe possível das linhas de E/S para dispositivos como sensores e válvulas, e não devem ser agrupadas com braçadeiras.
Se os cabos se cruzarem, devem cruzar na perpendicularmente.



Símbolo	Descrição
a	Tubagem de linha CA dedicada
b	Mantenha tão longe quanto possível
c	Tubagem de linha CC dedicada

Cabos de sinal de comunicação

- Certifique-se de utilizar sempre cabos com blindagem para os cabos de sinal de comunicação, como I/O, I/O de segurança, USB, Ethernet, RS-232C e Fieldbus, e mantenha-os o mais afastados possível das fontes de ruído na área circundante.
- Ao usar componentes de carga indutiva, como relés e válvulas solenoides para E/S do Controlador, use componentes com proteção contra ruído.
Se o componente não estiver protegido contra ruído, certifique-se de que fixa um diodo ou outro componente de proteção contra ruído imediatamente antes da carga indutiva. Selecione componentes de proteção contra ruído que correspondam à tensão e corrente de resistência de acordo com a carga indutiva.

- Para motores CA, como transportadores (motores de indução, motores de indução trifásicos, etc.), certifique-se de que insere um supressor de faíscas entre os fios ao iniciar, comutar a rotação para a frente/para trás e assim por diante. Colocá-lo entre os cabos e o mais próximo possível do motor também aumentará a sua eficácia.
- As seguintes medidas de EMC devem ser implementadas para o cabo MC e, se necessário, para cada cabo de comunicação (Ethernet, Fieldbus, etc.). Seguem-se alguns exemplos:
 - Exemplo de contramedida para fio condutor

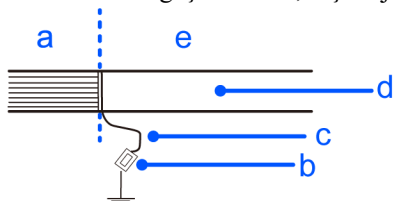
Remova parcialmente a cobertura externa do cabo perto do conector e deixe a blindagem exposta.

Revele a blindagem o mais próximo possível do conector.

Ligue à terra, com um fio condutor, a parte da blindagem exposta e o chassis.

Utilize fios condutores com menos de 5 cm.

Ao efetuar a ligação à terra, faça-o junto ao conector e não do lado do alívio de tensão.



Símbolo	Descrição
a	Lado do conector
b	Terminal de cravação
c	Fio condutor (5 cm ou menos)
d	Cabo blindado
e	Lado do alívio de tensão

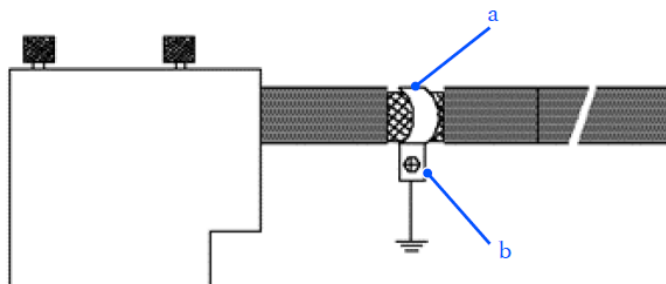
- Exemplo de contramedida com grampo

Remova parcialmente a cobertura externa do cabo perto do conector e deixe a blindagem exposta.

Revele a blindagem o mais próximo possível do conector.

Coloque a parte da blindagem exposta entre o grampo condutivo e fixe-a ao chassis com um parafuso.

A implementação em ambos os lados do cabo aumenta o efeito.

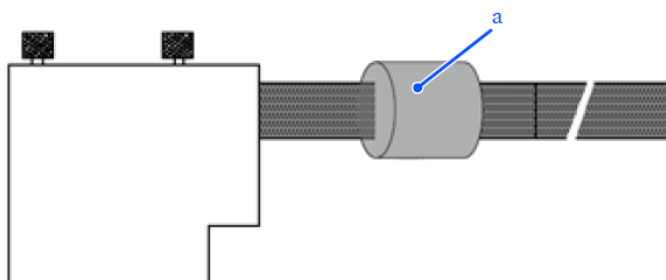


Símbolo	Descrição
a	Grampo de ligação à terra Seiwa Electric (E0808A, E0817AD)
b	Aparafuse no Controlador e ligue à terra

- Exemplo de contramedida com núcleo de ferrite

Insira o núcleo de ferrite o mais próximo possível do conector.

Se necessário, aumente o número de voltas ao inserir o núcleo de ferrite. A implementação em ambos os lados do cabo aumenta o efeito.



Símbolo	Descrição	Cabos de contramedida
a	Indústria Kitagawa: GTFC-41-27-16	Fieldbus, LAN
	Indústria Kitagawa: RFC-20 Indústria Kitagawa: MRFC-13 Indústria Takeuchi: NFT-20-20DK	Alimentação MC
	Indústria Kitagawa: NRFC-6 Indústria Kitagawa: MRFC-8 Indústria Takeuchi: NFT-8	Sinal MC

Manipulador

- Para fixar o Manipulador à mesa base, consulte o seguinte:
"Manual do Manipulador" - Mesa base
- Ligue à terra uma ou várias partes da mesa base com um fio condutor.
Utilize fios condutores o mais curtos possível.

4.5 Modos de funcionamento (TEACH, AUTO)

4.5.1 Visão geral dos modos de funcionamento

O sistema robótico tem três modos.

AVISO

- Aquando da aprendizagem, um supervisor deve ser posicionado fora das barreiras de proteção para que o robô possa ser parado imediatamente se ocorrer uma anomalia.

Antes de ensinar, confirme visualmente que não há riscos, como a presença de terceiros dentro das barreiras de proteção.

▪ **Modo TEACH**

Este modo é usado para abordar o robô e ensinar ou verificar dados de pontos usando uma Consola de controlo.

Neste modo, o robô funciona sempre num estado de baixa potência.

Além disso, a velocidade a 250 mm/s ou menos é monitorizada.

▪ **Modo AUTO**

Este modo destina-se à operação automática (execução do programa) do sistema robótico durante a operação de fábrica.

Neste modo, a operação do robô e a execução do programa são proibidas quando a proteção está aberta.

Para obter mais informações sobre Consolas de controlo, consulte os seguintes manuais.

"Manual da Consola de Controlo TP2 Opcional do Controlador do robô"

4.5.2 Comutar modos de funcionamento

AVISO

- O funcionamento é comutado entre o modo TEACH e o modo AUTO pelo interruptor de chave do seletor de modos na Consola de controlo. Ao mudar de modos, certifique-se de que só os muda quando estiver fora das barreiras de proteção para evitar perigos.
- Antes de seleccionar o modo AUTO, restaure quaisquer funções de proteção em pausa.

▪ **Modo TEACH**

Quando o interruptor de chave do seletor de modo é alterado para "TEACH" a operação é definida para o modo TEACH. Mudar para o modo TEACH durante a execução do programa aborta a execução do programa.

Além disso, se o robô estiver a trabalhar, para imediatamente. (Pausa rápida)

▪ **Modo AUTO**

Depois de fechar a proteção, coloque a chave seletora do modo na posição "AUTO" e ligue o sinal de entrada de libertação do trinco para definir para o modo AUTO.

AVISO

- Quando o modo é alterado de TEACH para AUTO, a mensagem "Workers must said the Safeguard area" (Os trabalhadores devem sair da área de proteção) é apresentada no ecrã da Consola de controlo. Priorize a segurança durante as operações de trabalho.

PONTOS-CHAVE

- O estado do modo TEACH é bloqueado pelo software.
Para mudar do modo TEACH para AUTO, é necessária uma entrada de libertação do trinco.
Consulte a secção seguinte.
Ligar como proteção
- Quando o modo é ligado utilizando a chave do seletor de modo, o motor desliga.
- Ao mudar do modo TEACH para o modo AUTO, o trinco deve ser libertado.
- Para mudar de modo utilizando a chave de ignição do seletor de modo, coloque o interruptor de ativação na posição OFF.

Ocorre um erro quando o modo é comutado utilizando a chave do seletor de modo e o motor é ligado enquanto o interruptor de ativação estiver ligado. Se isso acontecer, desligue o interruptor de ativação uma vez, ligue o interruptor de ativação novamente e, em seguida, ligue o motor.

4.5.3 Modo Program (AUTO)

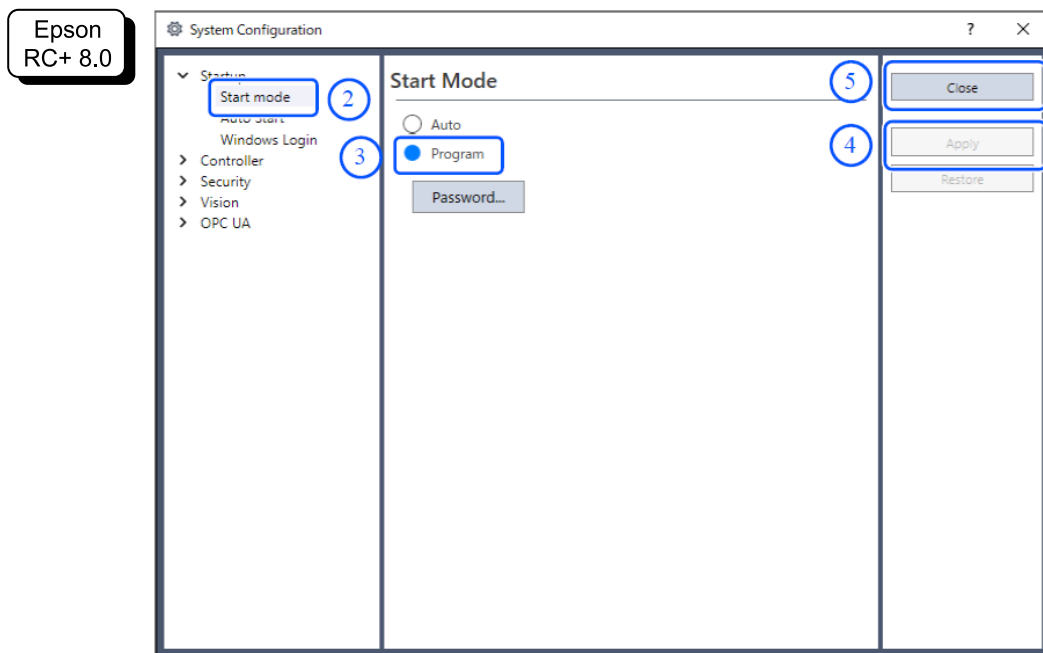
4.5.3.1 O que é o modo Program (AUTO)?

O modo Program é para programação, depuração, ajuste e realização de manutenção no sistema robótico. O procedimento a seguir é usado para entrar no modo Program.

4.5.3.2 Definições do Epson RC+

Esta secção descreve o procedimento para entrar no modo Program a partir do Epson RC+.

1. No menu do Epson RC+, selecione [Setup] - [System Configuration] para abrir a janela [System Configuration].



2. Selecione [Startup] - [Start Mode].
3. Selecione o botão [Program].
4. Clique no botão [Apply].
5. Clique no botão [Close].

4.5.4 Modo de funcionamento automático (AUTO)

4.5.4.1 O que é o modo de funcionamento automático (AUTO)?

O modo de operação automática é para a operação automática do sistema robótico. Existem duas formas de entrar no modo de funcionamento automático.

- A
Defina o modo de início do Epson RC+ para "Operator mode" e inicie o Epson RC+. (Definições do Epson RC+)
- B
Defina o Epson RC+ para offline.

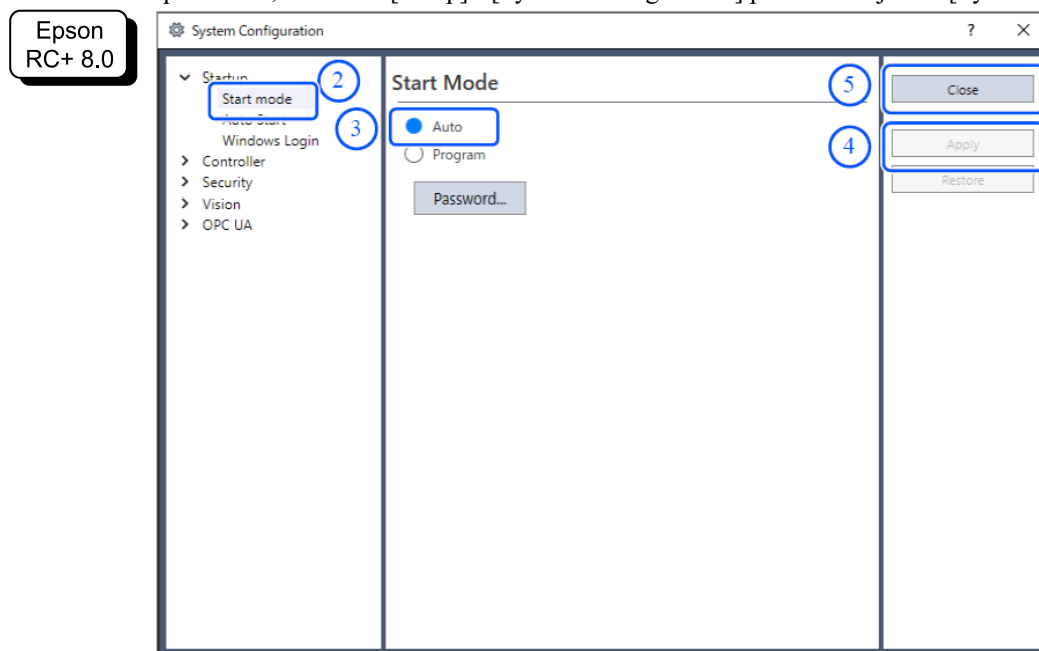
PONTOS-CHAVE

Os programas podem ser executados e parados pelo dispositivo de controlo especificado a partir do Epson RC+. (Definições do dispositivo de controlo)

4.5.4.2 Definições do Epson RC+

Esta secção descreve o procedimento para entrar no modo de funcionamento automático a partir do Epson RC+.

1. No menu do Epson RC+, selecione [Setup] - [System Configuration] para abrir a janela [System Configuration].

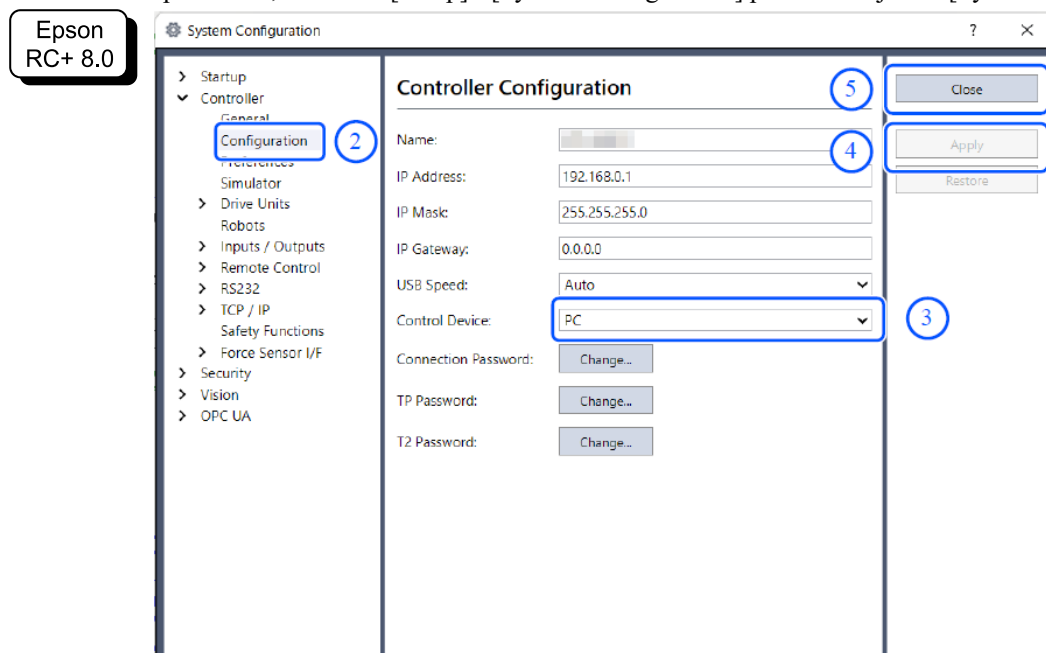


2. Selecione [Startup] - [Start Mode].
3. Selecione o botão [Auto].
4. Clique no botão [Apply].
5. Clique no botão [Close].

4.5.4.2.1 Definições do dispositivo de controlo

Esta secção descreve o procedimento para configurar um dispositivo de controlo a partir do Epson RC+.

1. No menu do Epson RC+, selecione [Setup] - [System Configuration] para abrir a janela [System Configuration].



2. Selecione [Controller] - [Configuration].

3. Em [Controller Configuration] - [Control Device], selecione um dos dois tipos seguintes.

- PC
- Remote I/O

4. Clique no botão [Apply].

5. Clique no botão [Close].

4.6 Porta de memória

A função "Cópia de segurança do Controlador" num dispositivo de memória USB pode ser utilizada inserindo um dispositivo de memória USB (comercialmente disponível) na porta de memória do Controlador.

4.6.1 O que é a cópia de segurança do Controlador?

Esta função permite que várias informações (dados) do Controlador sejam guardadas num dispositivo de memória USB premindo simplesmente um botão. Os dados guardados num dispositivo de memória USB podem ser carregados pelo Epson RC+ para determinar com precisão e facilidade o estado do Controlador e do programa. Os dados guardados também podem ser utilizados ao restaurar dados para o Controlador.

4.6.2 Antes de utilizar a função de cópia de segurança do Controlador

4.6.2.1 Notas

ATENÇÃO

- Independentemente do estado do Controlador, a função de cópia de segurança do Controlador pode ser executada a qualquer momento depois do Controlador ser iniciado.

No entanto, nenhuma operação da consola, incluindo abortar ou pausar, é aceite enquanto esta função estiver em curso.

Esta função também afeta o tempo de ciclo do robô e a comunicação com o Epson RC+. Se não for necessário, não execute a função de cópia de segurança do Controlador enquanto o robô estiver em funcionamento.

- Embora a porta de memória seja fisicamente uma porta USB de uso geral, nunca conecte outros dispositivos USB que não dispositivos de memória USB.
- O dispositivo de memória USB deve ser inserido diretamente na porta de memória do Controlador. O funcionamento não é garantido quando houver um cabo ou um concentrador entre o Controlador e o dispositivo de memória USB.
- Insira e remova o dispositivo de memória USB de forma cuidadosa e segura.
- Não modifique os ficheiros guardados com editores ou outro software. O funcionamento do sistema robótico não é garantido quando os dados forem restaurados no Controlador.

4.6.2.2 Dispositivos de memória USB suportados

Para obter os dispositivos de memória USB suportados, consulte a secção seguinte.

[Tabela de especificações](#)

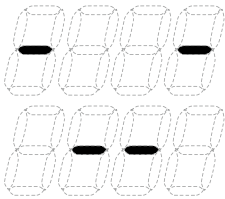
4.6.3 Utilizar a função de cópia de segurança do Controlador

4.6.3.1 Cópia de segurança do Controlador por meio do botão de ativação

Esta seção descreve o procedimento para fazer cópia de segurança das configurações do Controlador num dispositivo de memória USB.

1. Insira o dispositivo de memória USB na porta de memória.

2. Aguarde cerca de 10 segundos para que o Controlador reconheça o dispositivo de memória USB.
3. Prima o botão de ativação no Controlador.
4. Assim que a transferência de dados for iniciada, a seguinte apresentação é repetida. Aguarde até que a apresentação desta informação termine e regresse ao estado original. (O tempo de transferência varia consoante o tamanho do projeto e outros fatores.)



5. Se guardar com sucesso, o seguinte será apresentado durante 2 segundos.



Se ocorrer uma falha ao guardar, o seguinte será apresentado durante 2 segundos.



6. Retire o dispositivo de memória USB do Controlador.

PONTOS-CHAVE

- Recomenda-se que o dispositivo de memória USB inclua um LED que permita ao utilizador verificar a alteração de estado no passo 2.
- Se a gravação for executada com o motor ligado, a gravação pode falhar em casos raros. Utilize outro dispositivo de memória USB ou efetue a gravação com o motor desligado.

4.6.3.2 Carregamento de dados pelo Epson RC+

Para obter mais informações sobre o procedimento de utilização do Epson RC+ para carregar dados guardados num dispositivo de memória USB e para apresentar o estado do Controlador, consulte o seguinte manual.

"Manual do Utilizador do Epson RC+ - [Controller] Command (Tools Menu)"

4.6.3.3 Reencaminhamento por e-mail

Esta seção descreve o procedimento para transferir dados guardados num dispositivo de memória USB por e-mail.

1. Insira o dispositivo de memória USB num PC do qual possa enviar e-mails.
2. Certifique-se de que a seguinte pasta está no dispositivo de memória USB.
"BU_Controller type name_Serial number_Date and time"
3. Comprima a pasta identificada na etapa 2, anexe-a a um e-mail e envie-a.

PONTOS-CHAVE

- Se não quiser transferir ficheiros relacionados com o seu projeto, como ficheiros de programa, exclua-os antes de transferir.

- Esta função pode ser utilizada pelos utilizadores finais para enviar dados para a Epson ou para um integrador de sistemas para análise de um problema.

4.6.4 Detalhes dos dados guardados

Os seguintes ficheiros são criados pela Cópia de Segurança do Controlador.

Nome do ficheiro	Descrição
Backup.txt	Ficheiro de informações para restauro: Este ficheiro contém as informações necessárias ao restaurar o Controlador.
CurrentMnp01.PRM	Parâmetros do robô: As informações como ToolSet são guardadas aqui.
CurrentStatus.txt	Dados de salvaguarda de estado: O estado do programa e o estado E/S são guardados aqui.
ErrorHist.csv	Histórico de erros
InitFileSrc.txt	Definições iniciais: Várias definições do Controlador são guardadas aqui.
MCSys01.MCD	Definições do robô: As informações sobre os robôs ligados são guardadas aqui.
SrmeStat.txt	Informações de hardware: As informações sobre a instalação do hardware são guardadas aqui
Project_name.obj	Ficheiro OBJ: Isto é o resultado da compilação do projeto. Os ficheiro do projeto não são incluídos.
GlobalPreserves.dat	Variáveis da cópia de segurança: Os valores das variáveis da cópia de segurança (variáveis Global Preserve) são guardados aqui.
MCSRAM.bin MCSYSTEMIO.bin MCTABLE.bin MDATA.bin SERVOSRAM.bin VXDWORK.bin	Informações internas sobre o funcionamento do robô
WorkQueues.dat	Informações da fila de trabalho: As informações da fila de trabalho são guardadas aqui.
SFConfig.txt	Itens relacionados com o Quadro de Segurança: As informações do Quadro de Segurança são guardadas aqui.

Nome do ficheiro	Descrição
Todos os ficheiros relacionados com o projeto, exceto Nome do projeto.obj *1	Ficheiros relacionados com o projeto: No menu do Epson RC+, selecione [Setup] - [System Configuration] para abrir a janela [System Configuration]. O projeto é guardado quando a caixa [Include project files when status exported] é selecionada na janela - [Controller] - [Preferences] do Controlador. Os ficheiros do programa são incluídos.
X_Y.dat X=1-6 Y=1-10 *2	Dados para análise de erros: Os dados para analisar os erros que ocorreram são guardados aqui.
SRCIServerLog_0X.bin X=1-5	Uma captura dos dados de definição do controlo SRCI e o histórico de ocorrência de eventos são guardados aqui.

*1 Pode optar por não salvar "Todos os ficheiros relacionados com o projeto, exceto Nome do projeto.obj" desmarcando a opção na configuração.

*2 Pode seleccionar para incluir os dados para análise de erros em "X_Y.dat" nos dados a guardar de acordo com as Preferências ou as definições aquando da cópia de segurança.

4.7 Porta LAN (Comunicação Ethernet)

PONTOS-CHAVE

- Para outros detalhes sobre a ligação entre o PC de desenvolvimento e o Controlador, consulte o seguinte manual.
"Manual do Utilizador do Epson RC+ - [PC and Controller Communications] (Setup Menu)"
- Para informações sobre como utilizar a função de comunicação Ethernet (TCP/IP) a partir do software de aplicação do robô, consulte o seguinte manual ou a ajuda online.
"Manual do Utilizador do Epson RC+- TCP/IP Communications"

4.7.1 O que é uma porta LAN (Comunicação Ethernet)?

Para obter a porta de comunicação Ethernet suportada, consulte a secção seguinte.

[Tabela de especificações](#)

A porta tem dois propósitos.

- **Ligar ao PC de desenvolvimento**

Esta porta pode ser usada para ligar o Controlador ao PC de desenvolvimento.

Isto permite as mesmas operações que ao conectar o Controlador e o PC de desenvolvimento através da porta de conexão dedicada do PC de desenvolvimento.

Consulte a secção seguinte.

[Ligar o PC de desenvolvimento e o Controlador](#)

- **Ligação a outros Controladores e PCs**

Ao criar software de aplicação do robô, é possível a comunicação Ethernet (TCP/IP) entre vários Controladores.

4.7.2 Endereços IP

A partir da versão de firmware a seguir, a autenticação por palavra-passe foi adicionada para maior segurança ao conectar Controladores e PCs.

- F/W: Ver.7.4.8.x

PONTOS-CHAVE

Para mais informações sobre as definições da palavra-passe, consulte o seguinte manual.

"Manual do Utilizador do Epson RC+ - Setting Password for PC Ethernet Controller Connection"

Os sistemas robóticos da Epson foram concebidos para serem utilizados numa rede de área local fechada. Para garantir a segurança, a definição de um endereço IP global é agora considerada como acesso à Internet, pelo que é necessária uma palavra-passe para autenticar a ligação.

Tenha em atenção que a autenticação por palavra-passe não é efetuada para uma ligação USB.

Use os endereços IP privados nos seguintes intervalos:

- 10.0.0.1 a 10.255.255.254

- 172.16.0.1 a 172.31.255.254
- 192.168.0.1 a 192.168.255.254

O Controlador está predefinido de fábrica para os valores padrão.

- Endereço IP: 192.168.0.1
- Máscara de sub-rede: 255.255.255.0
- Gateway padrão: 0.0.0.0

O PC e o Controlador devem ser configurados com endereços IP separados dentro da mesma sub-rede.

- PC: 192.168.0.10
- Controlador: 192.168.0.1

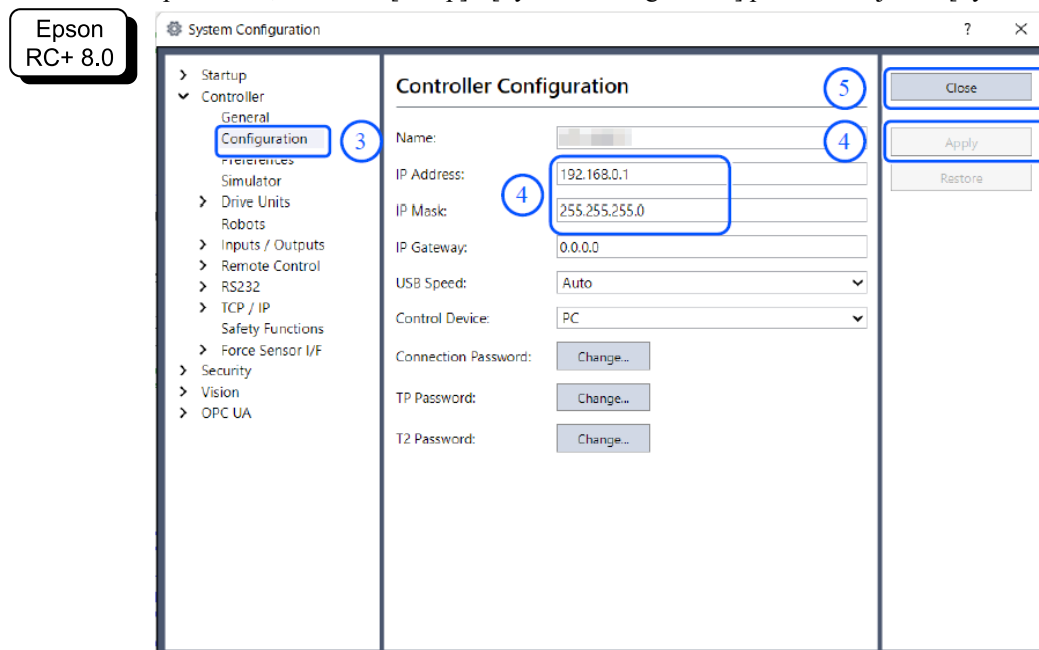
4.7.3 Procedimento de alteração do endereço IP do Controlador

Esta secção descreve o procedimento para alterar o endereço IP do Controlador.

1. Ligue o PC de desenvolvimento e o Controlador por meio de um cabo USB.
Consulte a secção seguinte.

Ligar o PC de desenvolvimento e o Controlador

2. No menu do Epson RC+, selecione [Setup] - [System Configuration] para abrir a janela [System Configuration].

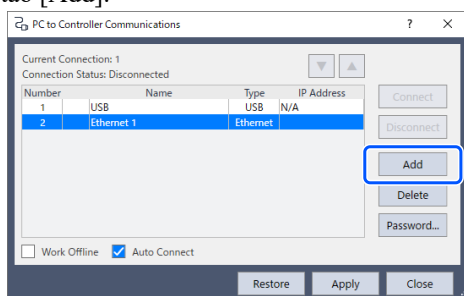


3. Selecione [Controller] - [Configuration].
4. Defina os valores apropriados para o endereço IP e a máscara de sub-rede e clique no botão [Apply].
5. Clique no botão [Close]. O Controlador é reiniciado automaticamente.
Quando a janela de reinicialização do Controlador deixar de ser apresentada, a configuração do endereço IP estará concluída.

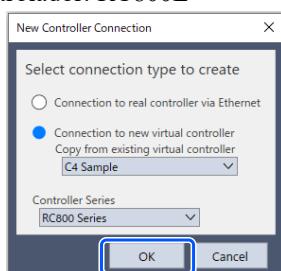
4.7.4 Ligar o PC de desenvolvimento e o Controlador através de Ethernet

Esta secção explica o procedimento para ligar o PC de desenvolvimento e o Controlador através de ligação Ethernet.

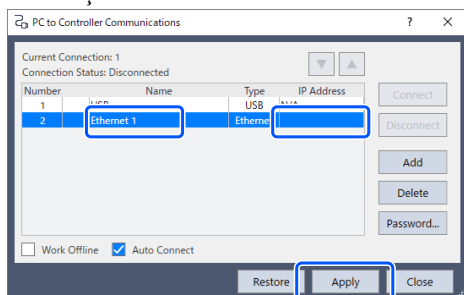
1. Ligue um cabo Ethernet ao PC de desenvolvimento e ao Controlador.
2. Ligue o Controlador.
3. Inicie o software Epson RC+.
4. No menu do Epson RC+, selecione [Setup] - [PC to Controller Communications] para apresentar a janela [PC to Controller Communications].
5. Clique no botão [Add].

Epson
RC+ 8.0

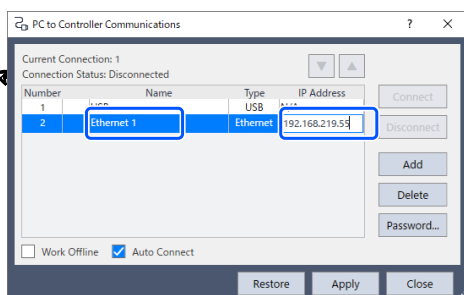
6. Efetue as seguintes definições e clique no botão [OK].
Método de ligação: Ligação ao Controlador através de Ethernet
Série do controlador: RC800L

Epson
RC+ 8.0

7. O N.º 2 é adicionado. Efetue as seguintes definições e clique no botão [Apply].
Nome: Valor válido para identificar o Controlador a ser conectado
Endereço IP: Endereço IP do Controlador a ser conectado

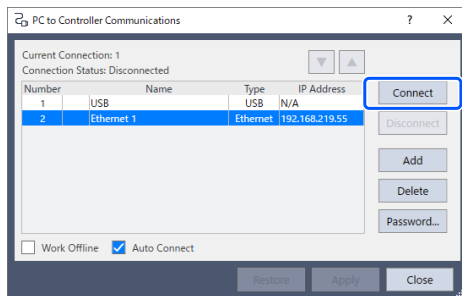
Epson
RC+ 8.0

8. São apresentados os dados para [Name] e [IP Address] definidos no passo 7.

Epson
RC+ 8.0

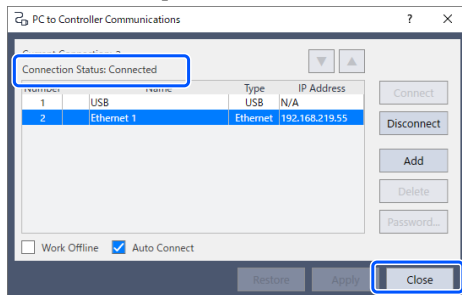
9. Confirme que o "No.2" está selecionado e clique no botão [Connect].

Epson
RC+ 8.0



10. Após a ligação do PC de desenvolvimento e do Controlador estar concluída, é apresentado "Connected" no campo [Connection Status:]. Verifique se "Connected" é apresentado e clique no botão [Close] para fechar a janela [PC to Controller Communications].

Epson
RC+ 8.0



Isto completa a ligação do PC de desenvolvimento e do Controlador. O sistema robótico pode ser usado a partir do Epson RC+ através de uma ligação Ethernet.

4.7.5 Desligar a ligação Ethernet do PC de desenvolvimento e do Controlador

Isto explica o procedimento para desligar o PC de desenvolvimento e o Controlador.

1. No menu do Epson RC+, selecione [Setup] - [PC to Controller Communications] para apresentar a janela [PC to Controller Communications].
2. Clique no botão [Disconnect].
Depois de clicar no botão [Disconnect], a ligação entre o Controlador e o PC de desenvolvimento é desligada e o cabo Ethernet pode ser removido.

PONTOS-CHAVE

Se o cabo Ethernet for removido enquanto o Controlador e o PC de desenvolvimento ainda tiverem a ligação ativa, o robô parará. Clique no botão [Disconnect] na janela [PC to Controller Communications] antes de remover o cabo Ethernet.

4.8 Porta TP

4.8.1 O que é uma porta TP?

Esta porta é usada para conectar a uma Consola de controlo. Podem ser usadas as Consolas de controlo TP2.

Para obter a posição do conector, consulte a secção seguinte.

Nomes das peças e respetivas funções

PONTOS-CHAVE

Se não estiver qualquer equipamento conectado à porta TP, o Controlador entra no estado de paragem de emergência. Quando não ligar uma Consola de controlo, coloque a ficha de derivação TP.

Não é possível ligar um interruptor de ativação externo à porta TP. Utilize o interruptor de ativação fornecido com a Consola de controlo.

4.8.2 Ligar uma Consola de controlo

As definições de comunicação são configuradas automaticamente. A consola de controlo pode ser usada por qualquer um dos seguintes métodos.

- A: Ligue a consola de controlo ao Controlador, e ligue o Controlador.
- B: Com o Controlador ligado, ligue o conector da consola de controlo.

AVISO

- A consola de controlo pode ser ligada e desligada enquanto a alimentação do Controlador está ligada.
- Quando o conector da consola de controlo é desligado do Controlador enquanto a chave seletora do modo da Consola de controlo está definida para "TEACH", a consola de controlo permanece no modo TEACH. A consola de controlo não pode ser mudada para o modo AUTO. Antes de desligar o conector da consola de controlo, mude o modo de funcionamento para "Auto".
- Ao mudar do modo TEACH para o modo AUTO, o trinco deve ser libertado.
- A desconexão e o armazenamento da Consola de controlo devem ser supervisionados por um gestor. Apenas as pessoas autorizadas pelo gestor podem manusear a Consola de controlo.
- Para evitar confusões entre dispositivos de paragem de emergência ligados e desligados, mantenha a consola de controlo ligada ao Controlador e a consola de controlo desligada em locais separados.
- Ao entrar nas barreiras de proteção para ensino ou outras operações, defina o modo da Consola de controlo para o modo TEACH, remova a chave do seletor de modo e entre na área das barreiras de proteção levando a chave consigo. Se a chave for deixada na Consola de controlo sem ser removida, um terceiro poderá acidentalmente mudar para a operação automática, o que é extremamente perigoso e pode levar a sérios problemas de segurança.
- As consolas de controlo devem ser instaladas de forma a reduzir o risco de tropeçar e cair devido aos cabos.

Para obter mais informações sobre Consolas de controlo, consulte os seguintes manuais.

"Manual da Consola de Controlo TP2 Opcional do Controlador do robô"

4.9 Conector de Entrada de Paragem de Emergência

PONTOS-CHAVE

Os detalhes sobre os requisitos de segurança nesta secção são fornecidos no seguinte manual. Leia em conjunto com este manual para garantir a segurança.

"Manual do Utilizador Epson RC+ - Safety"

ATENÇÃO

- Antes de utilizar, confirme que as funções de paragem de emergência e de proteção funcionam corretamente não só ao arrancar, mas também quando são efetuadas alterações a partir do estado de utilização anterior, como depois de as definições da função de segurança serem alteradas, de adicionar opções ou de substituir peças para manutenção.

Para garantir a segurança, ligue o interruptor de paragem de emergência e outros dispositivos de segurança ao Controlador. Dois tipos de conectores podem conectar interruptores de paragem de emergência: o conector de entrada de paragem de emergência e o conector E/S de proteção. Esta secção descreve o conector de entrada de paragem de emergência.

ATENÇÃO

- Antes de ligar um conector, verifique se o conector não está danificado. A ligação a um conector danificado pode provocar uma avaria do sistema robótico.

Conector de entrada de paragem de emergência

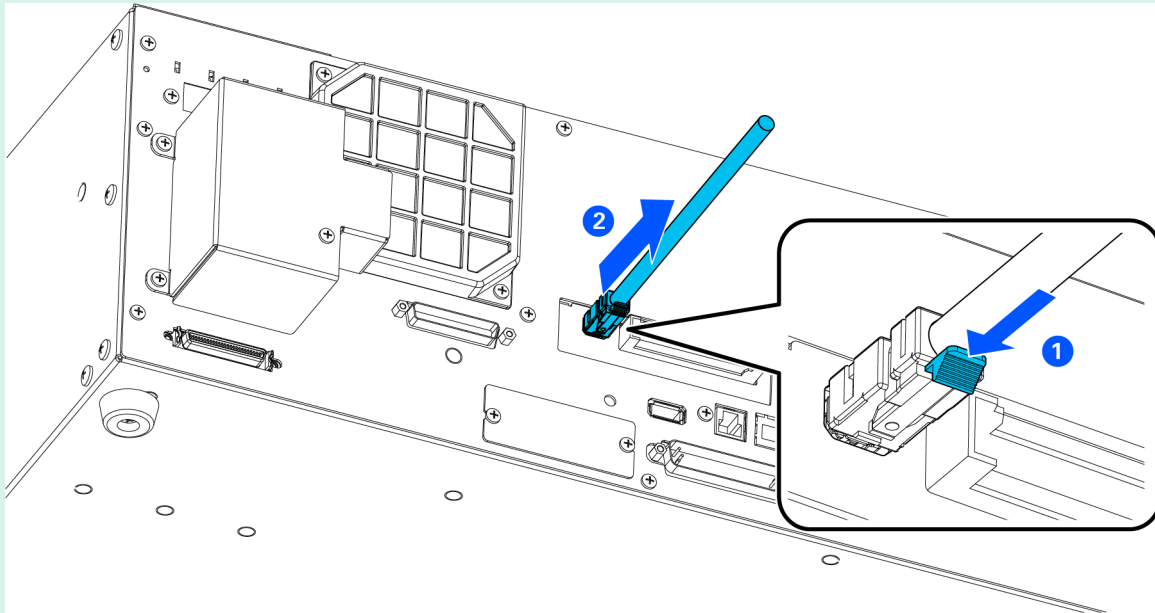
Para obter a posição do conector, consulte a secção seguinte.

[Nomes das peças e respetivas funções](#)

PONTOS-CHAVE

- Se não estiver qualquer equipamento conectado ao conector de entrada de paragem de emergência, o Controlador entra no estado de paragem de emergência. Quando este conector não for utilizado, conecte a ficha curta do conector de EMERGÊNCIA.

- Quando desligar o cabo, puxe-o para fora enquanto pressiona a alavanca no conector do lado do cabo.



4.9.1 Ligar um interruptor de paragem de emergência

4.9.1.1 Localizações de ligação para o interruptor de paragem de emergência

Um interruptor de paragem de emergência pode ser ligado aos seguintes locais:

- Interruptor de paragem de emergência ligado à consola de controlo
- Conector de entrada de paragem de emergência
- Porta configurada para paragem de emergência para conector E/S de proteção (predefinição: configurado)
Consulte a secção seguinte.

Ligações: **Conector E/S de proteção**

Configurações: "Manual de Funções de Segurança do Controlador do Robô"

4.9.1.2 Interruptor de paragem de emergência

Utilize um interruptor de paragem de emergência que satisfaça as seguintes condições e cumpra as normas de segurança relevantes (como a norma IEC 60947-5-5).

- Interruptor de pressão normalmente fechado
- Interruptor que não pode reiniciar automaticamente
- Interruptor vermelho do tipo cogumelo
- Alterne com dois contactos de forma B

PONTOS-CHAVE

A entrada de paragem de emergência tem um design de circuito redundante. Se o estado destes circuitos redundantes diferir em dois segundos ou mais, o sistema reconhece-o como um erro no circuito de paragem de emergência. Por este motivo, certifique-se de que o interruptor de paragem de emergência tem dois contactos de forma B e ligue-os de acordo com a secção seguinte.

Exemplos de cablagem

Todos os locais com capacidades de arranque devem ter uma função de paragem de emergência.

4.9.1.3 Verificação da funcionalidade do Interruptor de Paragem de Emergência

Quando o interruptor de paragem de emergência estiver ligado ao conector de entrada de paragem de emergência, certifique-se de que utiliza o seguinte procedimento para verificar a funcionalidade do interruptor para garantir a segurança antes de utilizar o Manipulador.

1. Com o interruptor de paragem de emergência premido, ligue a alimentação para ligar o Controlador.
2. Certifique-se de que o LED de 7 segmentos no Controlador apresenta o seguinte.



3. Certifique-se de que [EStop] é apresentado na barra de estado do Epson RC+.
4. Liberte o interruptor de paragem de emergência.
5. Execute a instrução RESET.
Selecione [Tools] - [Robot Manager], clique no botão [Reset] e execute a instrução RESET.
6. Certifique-se de que o LED apresentado abaixo se desliga e de que a apresentação de [EStop] desaparece da barra de estado.



4.9.1.4 Recuperar de um estado de paragem de emergência

Antes de recuperar de um estado de paragem de emergência, siga o procedimento de verificação de segurança especificado para o sistema.

Depois de concluída a verificação de segurança, efetue as seguintes operações para repor o estado de paragem de emergência.

- Repor o interruptor de paragem de emergência
- Executar a instrução RESET

4.9.2 Disposição do sinal e especificações elétricas

A disposição do sinal do conector de entrada de paragem de emergência é apresentada na tabela seguinte.

Número do pino	Nome do sinal	Função
1	24V para paragem de emergência	Saída interna de 24V
2	Entrada de paragem de emergência M *1	Entrada de emergência 1
3	N.C. *2	Não utilizado
4	24V para paragem de emergência	Saída interna de 24V
5	Entrada de paragem de emergência S *1	Entrada de emergência 2
6	N.C. *2	Não utilizado
7	N.C. *2	Não utilizado
8	N.C. *2	Não utilizado

*1 ocorre um erro se os tempos de entrada da entrada M da paragem de emergência e da entrada S da paragem de emergência forem diferentes em dois segundos ou mais. Ligue um interruptor com dois contactos idênticos.

*2 Não conecte nada a estes pinos.

Características elétricas do conector de EMERGÊNCIA

- Carga nominal de 24 V para paragem de emergência: 24 V 0,4 A ou menos
- Faixa de tensão de entrada de paragem de emergência: 24 V $\pm 10\%$
- Corrente de entrada de paragem de emergência: 37,5 mA $\pm 10\%$ na entrada de 24 V

ATENÇÃO

- A saída de 24 V para paragem de emergência destina-se à ligação a interruptores de paragem de emergência, relés, MOS-FETs e outros interruptores. Não a utilize para outros fins. Fazê-lo poderá resultar numa avaria do sistema.

PONTOS-CHAVE

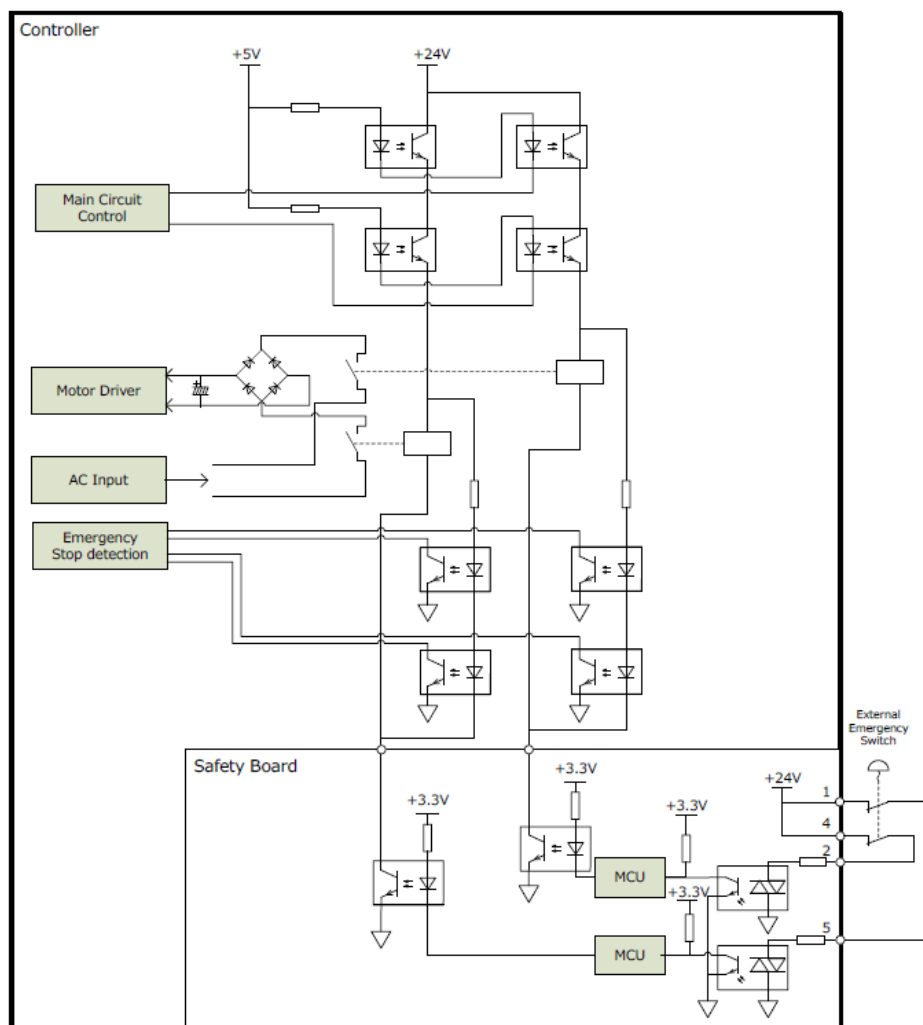
A resistência elétrica total dos interruptores de paragem de emergência e do respetivo circuito não deve exceder 1 Ω .

AVISO

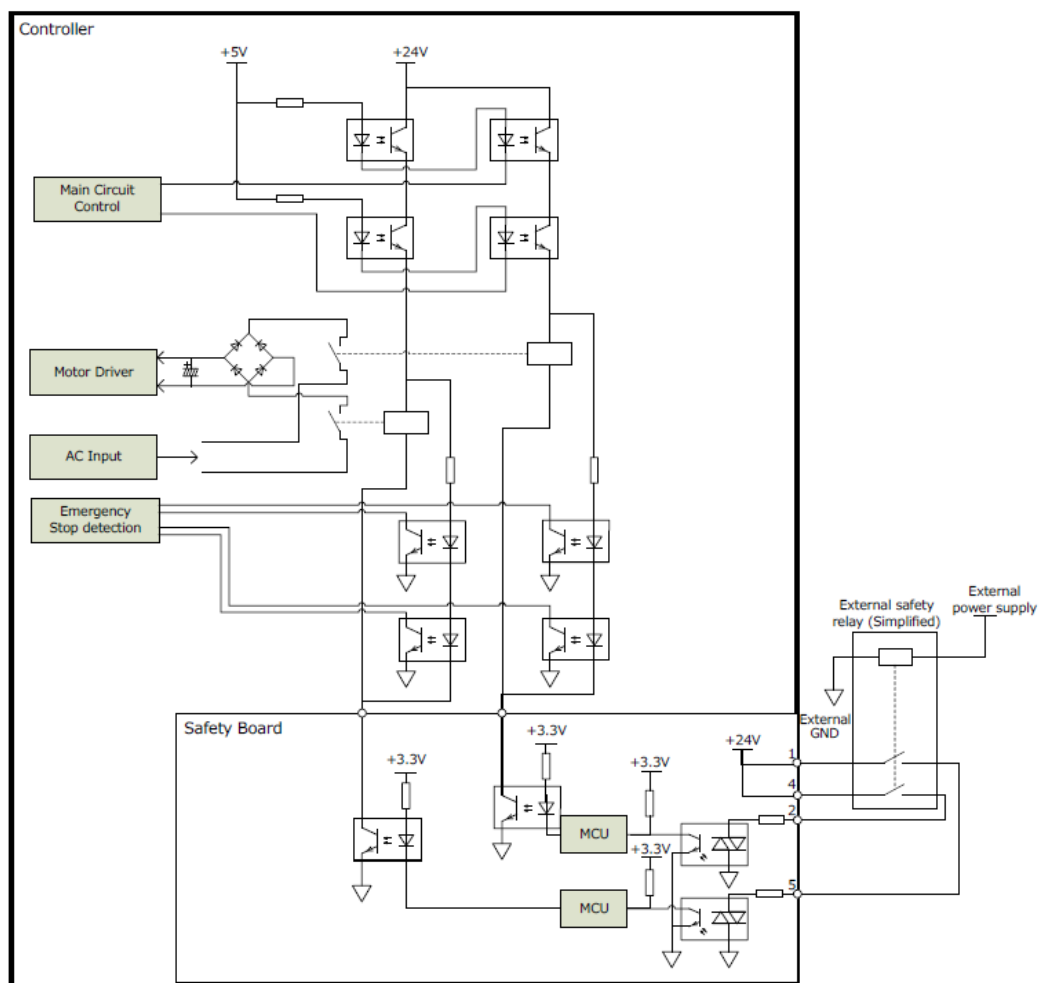
Os cabos devem estar sempre ligados. Utilize uma tampa de proteção para proteger os cabos. Não coloque objetos pesados sobre os cabos, não dobre nem puxe os cabos com força, nem permita que os cabos sejam apertados. Cabos danificados, fios partidos ou falha de contacto são extremamente perigosos e podem resultar em choque elétrico e/ou avaria do sistema robótico.

4.9.3 Exemplos de cablagem

4.9.3.1 Exemplo 1: Quando o Interruptor Externo de Paragem de Emergência está ligado



4.9.3.2 Exemplo 2: Quando o Relé Externo de Segurança está ligado



4.10 Conector E/S de proteção

4.10.1 E/S de proteção

Este Controlador tem entradas de segurança (5 canais) e saídas de segurança (3 canais) compatíveis com segurança.

- Entradas de segurança (categoria 3 PLd)
- Saídas de segurança (categoria 3 PLd)

Interruptores de paragem de emergência, proteções, cortinas a laser e dispositivos semelhantes podem ser conectados às entradas de segurança.

PLCs de segurança e dispositivos semelhantes podem ser conectados às saídas de segurança.

As entradas e saídas de segurança têm um design redundante e ocorre um erro se os circuitos redundantes forem incompatíveis por dois segundos. Se ocorrer um erro, o Controlador deve ser reiniciado.

É necessária uma fonte de alimentação externa para utilizar a E/S de proteção. Além disso, várias definições têm de ser configuradas utilizando o "Safety Function Manager" para utilizar a E/S de proteção. Para mais informações sobre o procedimento de configuração, consulte o seguinte manual.

"Controlador do robô - Manual da função de segurança"

Desligue a alimentação antes de ligar aos conectores E/S de proteção.

AVISO

Os cabos devem estar sempre ligados. Utilize uma tampa de proteção para proteger os cabos. Não coloque objetos pesados sobre os cabos, não dobre nem puxe os cabos com força, nem permita que os cabos sejam apertados. Cabos danificados, fios partidos ou falha de contacto são extremamente perigosos e podem resultar em choque elétrico e/ou avaria do sistema robótico.

4.10.2 Disposição do sinal



Verifique a orientação dos conectores antes de os ligar.

Disposição do sinal do conector E/S de proteção (macho XW4N-28D2)

Número do pino	Nome do sinal	Função	Número do pino	Nome do sinal	Função
A1	Ex-GND	Ligação GND externa	B1	SAFETY_IN_COM-M	Entrada de segurança comum 1
A2	Ex-24V	Ligação externa de 24 V	B2	SAFETY_IN5-M	Entrada de segurança 5-1
A3	SAFETY_OUT3-M	Entrada de segurança 3-1	B3	SAFETY_IN4-M	Entrada de segurança 4-1
A4	SAFETY_OUT2-M	Entrada de segurança 2-1	B4	SAFETY_IN3-M	Entrada de segurança 3-1
A5	SAFETY_OUT1-M	Entrada de segurança 1-1	B5	SAFETY_IN2-M	Entrada de segurança 2-1
A6	Não utilizado	*1	B6	SAFETY_IN1-M	Entrada de segurança 1-1
A7	Não utilizado	*1	B7	Não utilizado	*1
A8	Sinal do trinco 1	Sinal de libertação do trinco *2	B8	Não utilizado	*1
A9	Não utilizado	*1	B9	SAFETY_IN1-S	Entrada de segurança 1-2
A10	Sinal do trinco 2	Sinal de libertação do trinco *2	B10	SAFETY_IN2-S	Entrada de segurança 2-2
A11	Não utilizado	*1	B11	SAFETY_IN3-S	Entrada de segurança 3-2
A12	SAFETY_OUT1-S	Entrada de segurança 1-2	B12	SAFETY_IN4-S	Entrada de segurança 4-2
A13	SAFETY_OUT2-S	Entrada de segurança 2-2	B13	SAFETY_IN5-S	Entrada de segurança 5-2
A14	SAFETY_OUT3-S	Entrada de segurança 3-2	B14	SAFETY_IN_COM-S	Entrada de segurança comum 2

*1: Não conecte nada a estes pinos.

*2: O sinal do trinco não é um sinal de segurança. Ligue 24V e GND. Uma vez que é bipolar, não importa de que maneira está conectado.

4.10.3 Entradas de segurança

As entradas de segurança têm um design de circuito redundante e ocorre um erro se as entradas forem incompatíveis por dois ou mais segundos.

As entradas de segurança têm cinco canais, com terminais de entrada independentes e um terminal de 24 V/GND (COM) comum aos cinco canais.

Ao ligar os fios, verifique as atribuições dos pinos do conector de E/S de proteção na disposição do sinal.

4.10.3.1 Especificações da entrada de segurança

Especificações da interface

Para utilizar as entradas de segurança, é necessária uma fonte de alimentação externa com certificação SELV.

O fio a ligar deve ser AWG24 a 16 ou processado com terminais tubulares e o comprimento deve ser 20 m ou menos.

Verifique as especificações XW4M/XW4N para mais informações sobre os conectores e as ligações de fios.

Funções disponíveis

As seguintes funções estão disponíveis quando configuradas no "Safety Function Manager". Para mais informações sobre as definições, consulte o seguinte manual.

"Controlador do robô - Manual da função de segurança"

- Paragem de emergência
- Proteção (SG)

Especificações elétricas de entrada de segurança

Faixa de tensão de entrada: 12 a 24 V $\pm 10\%$

Tensão ligada: 11 V (Min.)

Tensão desligada: 5 V (máx.)

Corrente de entrada: Tip. 11 mA a 24 V

O circuito de entrada utiliza um fotoacoplador bidirecional, pelo que são possíveis dois tipos de ligações. Consulte os exemplos de ligação.

Periféricos ligados

Os dispositivos de segurança que podem ser ligados a entradas de segurança são apresentados na tabela seguinte.

Os dispositivos de segurança com impulsos de diagnóstico devem ter uma largura máxima de impulso de 500 μ s e um intervalo mínimo de impulso de diagnóstico de 20 ms.

Nome do dispositivo	Certificação
Cortina a laser	IEC61496-1 Type4
Scanner a laser	IEC61496-1 Type3
PLC de segurança	IEC61131-2
Interruptor de segurança	IEC60947-5-1

4.10.3.2 Ligar como paragem de emergência

Além do conector de entrada de paragem de emergência, também pode ser usado um interruptor de paragem de emergência com o conector de E/S de proteção. É necessária uma fonte de alimentação externa ao utilizar um interruptor de paragem de emergência com o conector de E/S de proteção.

Verificar o funcionamento do interruptor de paragem de emergência definido para a entrada de segurança

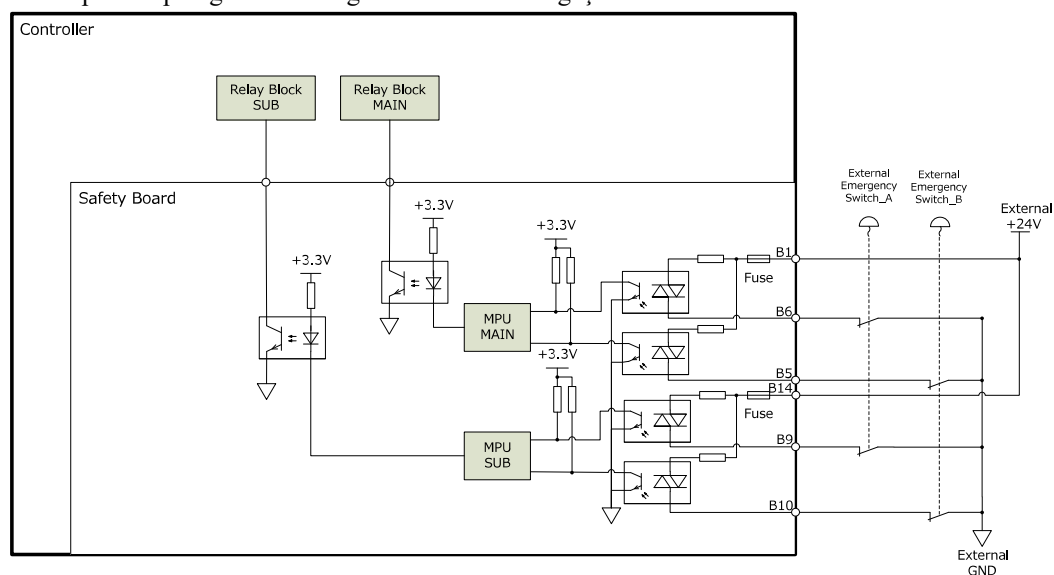
Verifique utilizando o mesmo procedimento que para o conector de entrada de paragem de emergência.

Recuperar de um estado de paragem de emergência

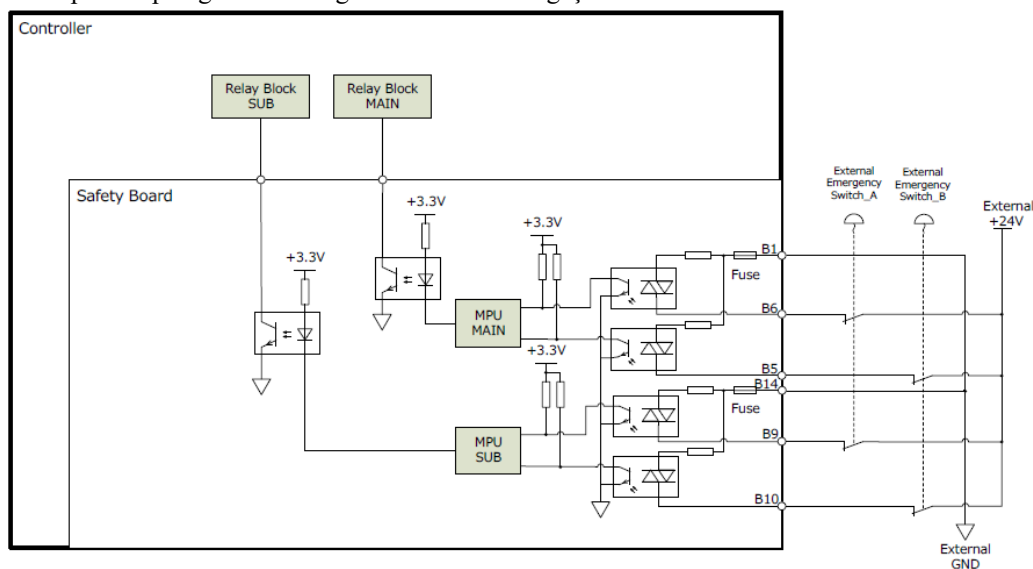
Recupere utilizando o mesmo procedimento que o conector de entrada de paragem de emergência.

Exemplos de ligação

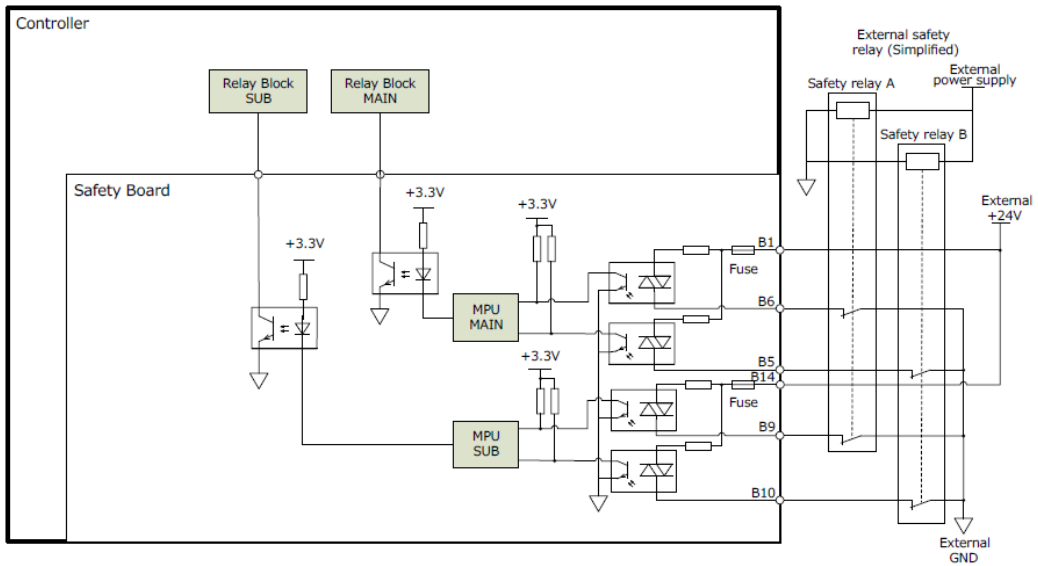
Interruptor de paragem de emergência: Padrão de ligação 1



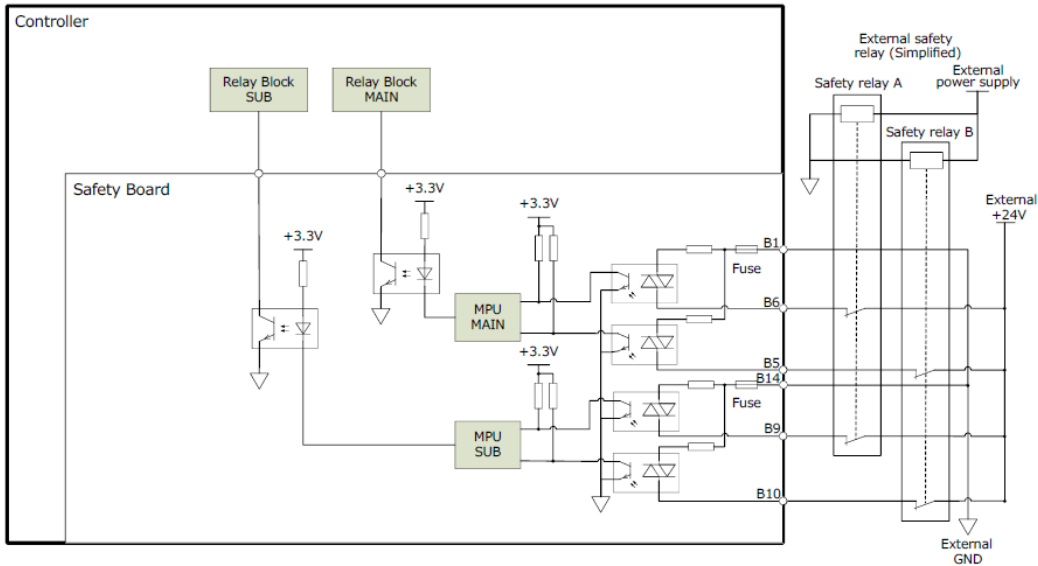
Interruptor de paragem de emergência: Padrão de ligação 2



Relé de segurança: Padrão de ligação 1



Relé de segurança: Padrão de ligação 2



4.10.3.3 Ligar como proteção

Para manter uma zona de trabalho segura, devem ser estabelecidas barreiras de proteção em torno do Manipulador. As barreiras de proteção devem ter dispositivos de segurança na entrada e saída da zona de trabalho. O termo "proteção" utilizado neste manual refere-se a um dispositivo de segurança com um bloqueio que permite a entrada nas barreiras de proteção. Mais especificamente, inclui interruptores de porta de segurança, barreiras de proteção, cortinas de luz, portas de segurança, tapetes de segurança, e assim por diante. Tem de atribuir pelo menos uma proteção (SG) no Safety Function Manager.

Condições de ligação

Projete as proteções de forma a satisfazerem as seguintes condições:

- Quando utilizar um dispositivo de proteção do tipo chave de ignição, utilize um interruptor que abra forçosamente os contactos de bloqueio. Não utilize interruptores que abram os seus contactos utilizando a força de mola do bloqueio.
- Quando utilizar um mecanismo de bloqueio, não desative o mecanismo de bloqueio.
- As E/S de proteção têm circuitos redundantes. Devem ser usados interruptores de proteção com dois contactos e cada contacto deve ser conectado a um circuito redundante.

PONTOS-CHAVE

A entrada de proteção tem um design de circuito redundante. Se o estado destes circuitos redundantes diferir em dois segundos ou mais, o sistema reconhece-o como um erro no circuito de proteção. Certifique-se de que a entrada de proteção tem circuitos redundantes.

Entrada de libertação do trinco

O estado de proteção e o estado de modo TEACH são bloqueados pelo software. O conector de E/S de proteção tem uma entrada de libertação do trinco para libertar estes estados bloqueados. (O termo "trinco" significa "bloqueio".)

Este sinal é um tipo de sinal único porque é um sinal não de segurança.

Ao ligar interruptores, utilize interruptores normalmente abertos.

- Entrada de libertação do trinco aberta (interruptor DESLIGADO)
O estado de proteção aberta e o estado do modo TEACH estão bloqueados.
- Fecho da entrada de libertação do trinco (interruptor LIGADO)
O estado de bloqueio é libertado.

PONTOS-CHAVE

Quando o estado bloqueado do modo TEACH é libertado enquanto a proteção está aberta, o funcionamento é proibido porque a proteção está aberta. Para iniciar o Manipulador, feche a proteção e, em seguida, feche a entrada de libertação do trinco.

Ao ligar, mantenha as seguintes características elétricas para a entrada de libertação do trinco.

A entrada de libertação do trinco usa componentes bipolares, por isso não importa se a fonte de alimentação está conectada ao pino A8 ou A10.

Tensão: 24 V $\pm$ 10%

Corrente: 10 mA / 24 V de entrada

 ATENÇÃO

Como o terminal de entrada de libertação do trinco tem apenas um canal, se for atribuído a várias proteções, estas funcionarão juntas. Por isso, se pretender colocar um interruptor de libertação do trinco em cada proteção, ligue os interruptores em série.

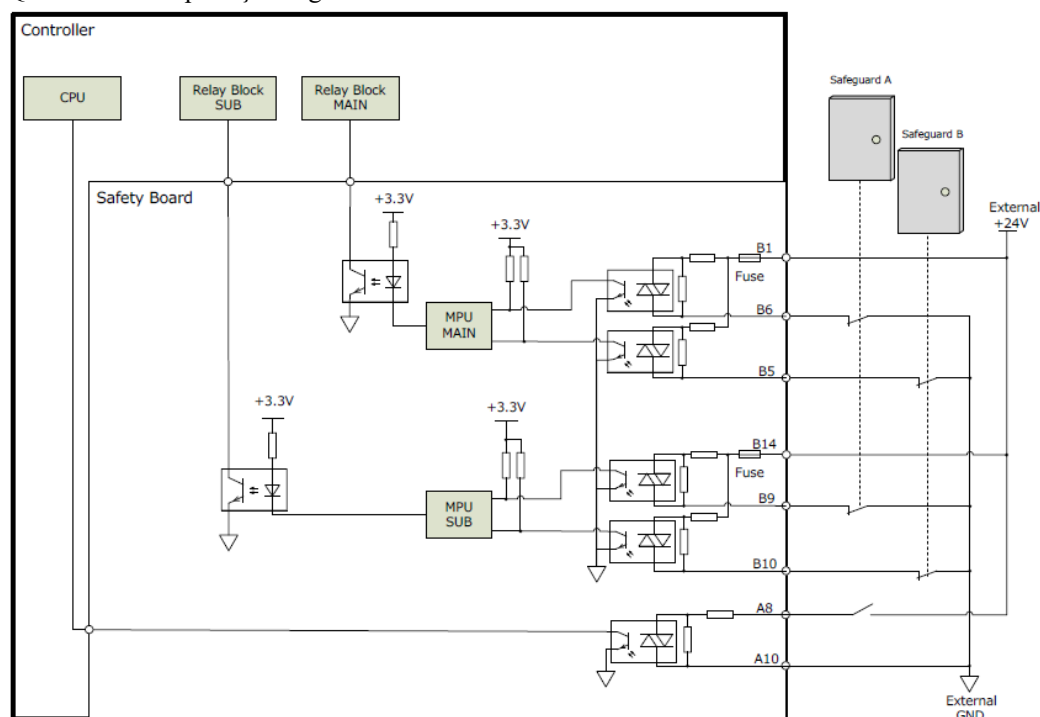
Verificar a funcionalidade do interruptor

Depois de ligar o interruptor de segurança e o interruptor de libertação do trinco ao conector de E/S de proteção, é necessário efetuar uma verificação de segurança. Utilize o seguinte procedimento para verificar o funcionamento do interruptor antes de utilizar o Manipulador.

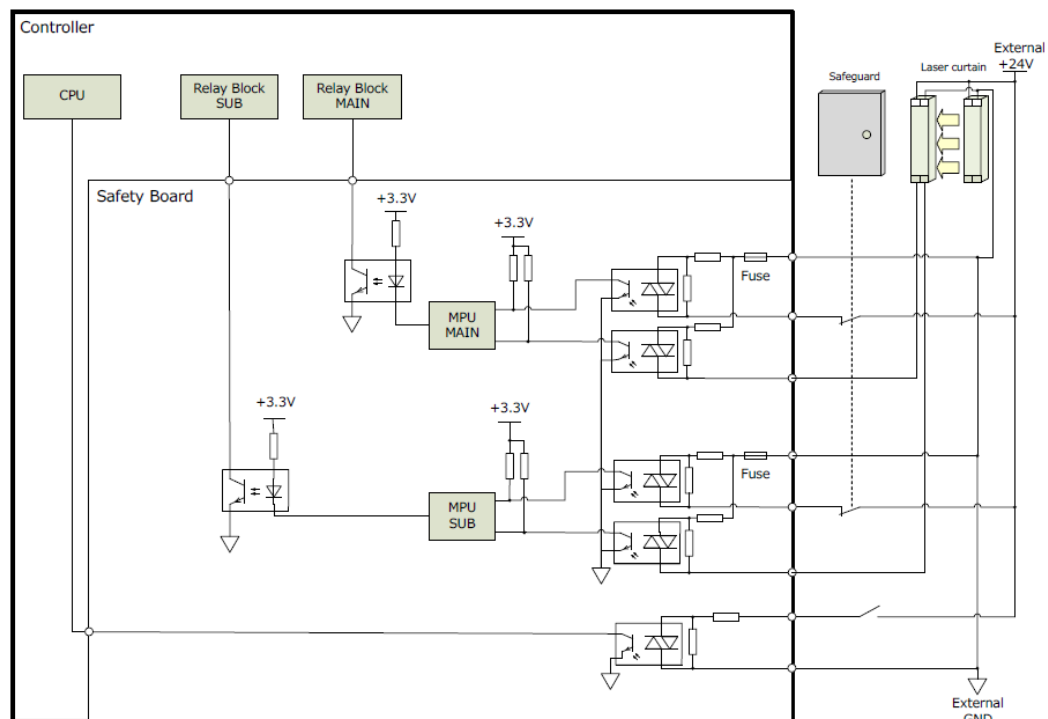
1. Com a proteção aberta, ligue a alimentação para ligar o Controlador.
2. Certifique-se de que "Safety" é apresentado na barra de estado do ecrã. Ou confirme que "SO" é apresentado no LED de 7 segmentos do Controlador.
3. Feche a proteção e ligue o interruptor ligado à entrada de libertação do trinco.
4. Certifique-se de que "Safety" já não aparece na barra de estado. Ou confirme que "SO" já não é apresentado no LED de 7 segmentos do Controlador.

Exemplos de ligação

Quando há duas proteções ligadas



Quando uma proteção e uma cortina de laser estão ligados



4.10.4 Saídas de segurança

As saídas de segurança têm um design de circuito redundante e ocorre um erro se as entradas forem incompatíveis por dois ou mais segundos.

Existem três canais para saídas de segurança, cada um com terminais de saída independentes. Para utilizar os terminais de saída, deve ser fornecida alimentação externa de 24 V e GND.

Ao ligar os fios, verifique as atribuições dos pinos do conector de E/S de proteção na disposição do sinal.

4.10.4.1 Especificações de saída de segurança

Especificações da interface

Para utilizar as saídas de segurança, é necessária uma fonte de alimentação externa com certificação SELV.

O fio a ligar deve ser AWG24 a 16 ou processado com terminais tubulares e o comprimento deve ser 20 m ou menos.

Verifique as especificações XW4M/XW4N para mais informações sobre os conectores e as ligações de fios.

Funções disponíveis

As seguintes funções estão disponíveis quando configuradas no "Safety Function Manager". Para mais informações sobre as definições, consulte o seguinte manual.

"Controlador do robô - Manual da função de segurança"

- Ativar ON/OFF
- Emergência ON/OFF
- Estado STO ON/OFF
- Estado SLS_T ON/OFF

Especificações elétricas da saída de segurança

Tensão de saída nominal: 24 V $\pm$ 10%

Corrente máxima de saída: Máx. 100 mA por saída

Resistência ligado: Tip. 5,5 Ω

O circuito de saída só pode emitir Origem. Não ligue ao contrário.

Ligue a fonte de alimentação a 24 V (A2) e GND (A1) e utilize a saída de cada terminal como saída de origem. Consulte os exemplos de ligação.

Periféricos ligados

Este dispositivo pode ser ligado a uma saída de segurança.

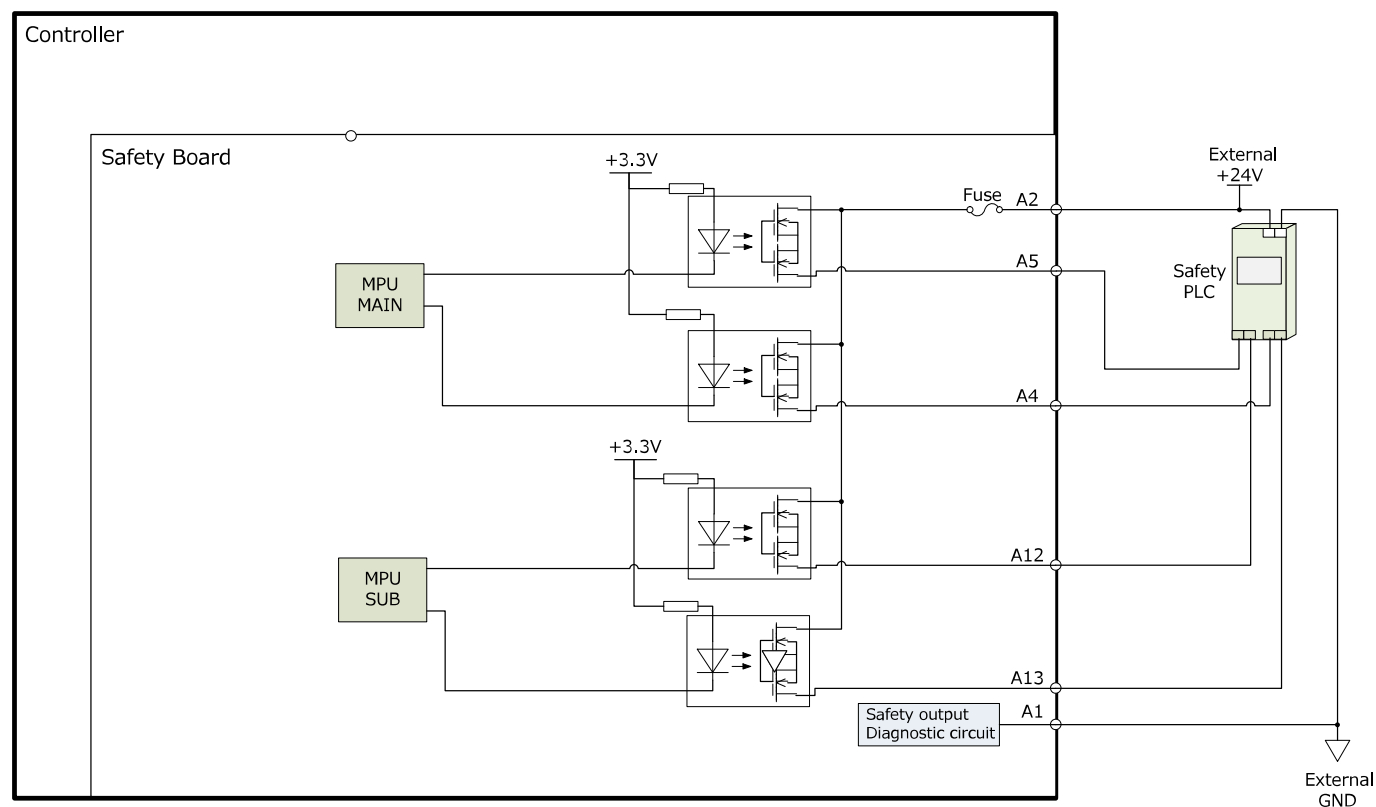
Nome do dispositivo	Certificação
PLC de segurança	IEC 61131-2
Relé de segurança	IEC 61801-3

4.10.4.2 Ligar saídas de segurança

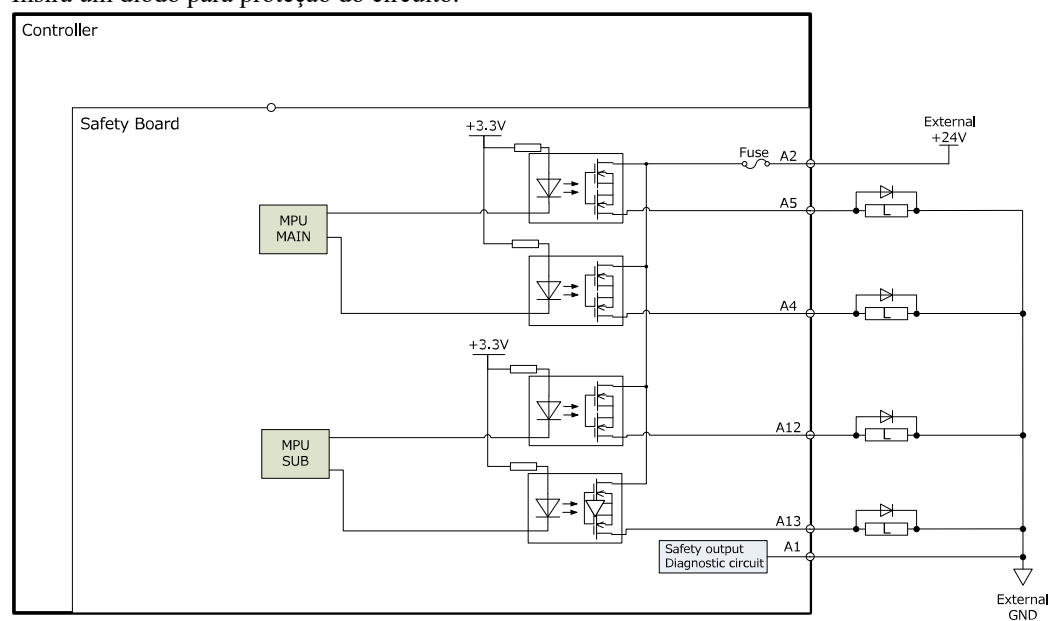
As saídas de segurança suportam apenas saídas de origem.

Exemplos de ligação

Quando o PLC de segurança está ligado



Quando o relé de segurança está ligado
Insira um diodo para proteção do circuito.



4.11 Conector de E/S

As E/S são conectores para dispositivos de entrada/saída do utilizador.

E/S	PONTOS	Número do pino
Entradas	24	0-23
Saídas	16	0-15

- Durante a cablagem, consulte a secção seguinte para evitar a geração de ruído.

Pontos-chave para redução de ruído

- Por padrão, as funções remotas são atribuídas à E/S dos números de bits de entrada de 0 a 7 e aos números de bits de saída de 0 a 8. Para mais informações, consulte a secção a seguir.

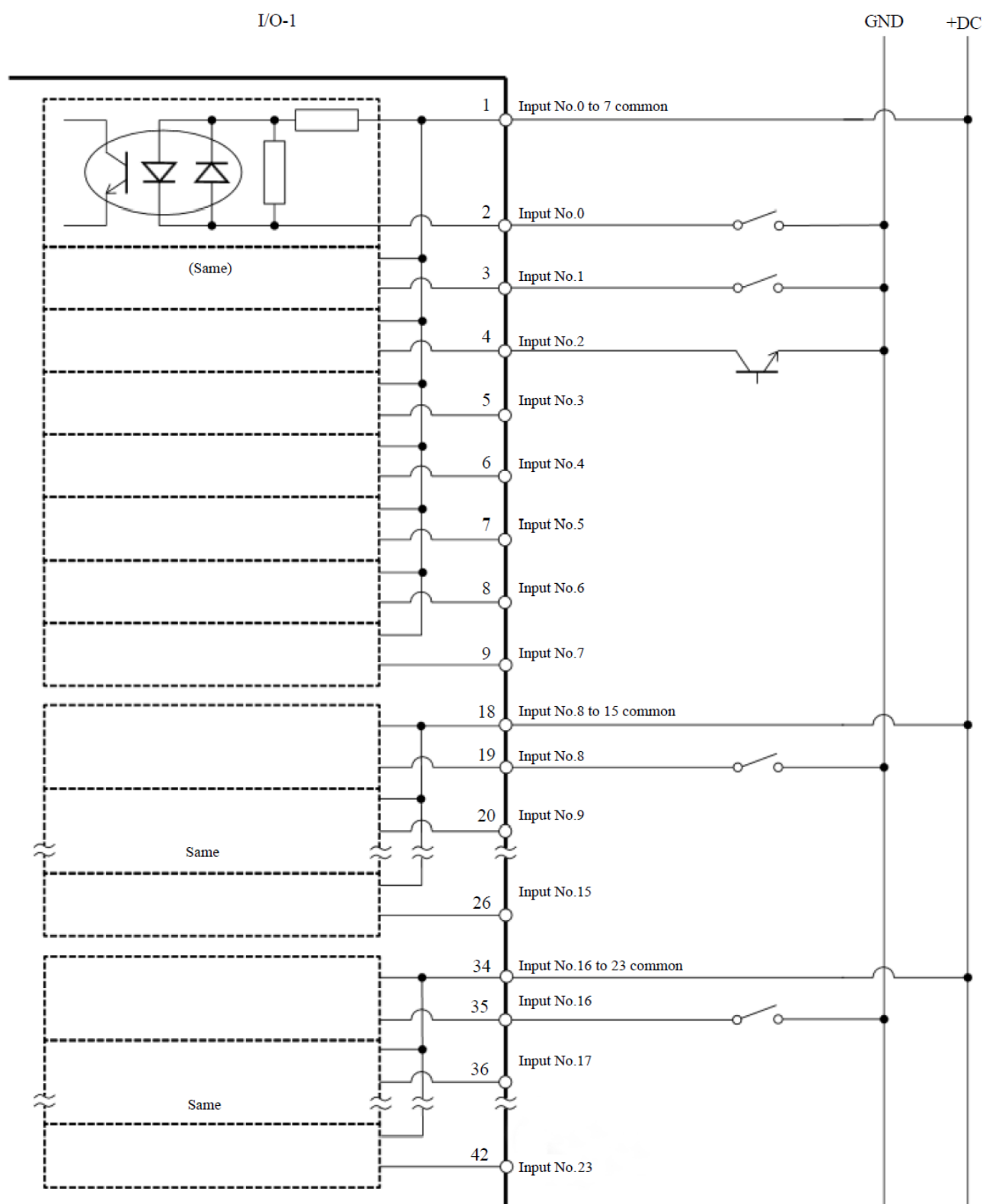
Definições remotas de E/S

4.11.1 Circuito de entrada

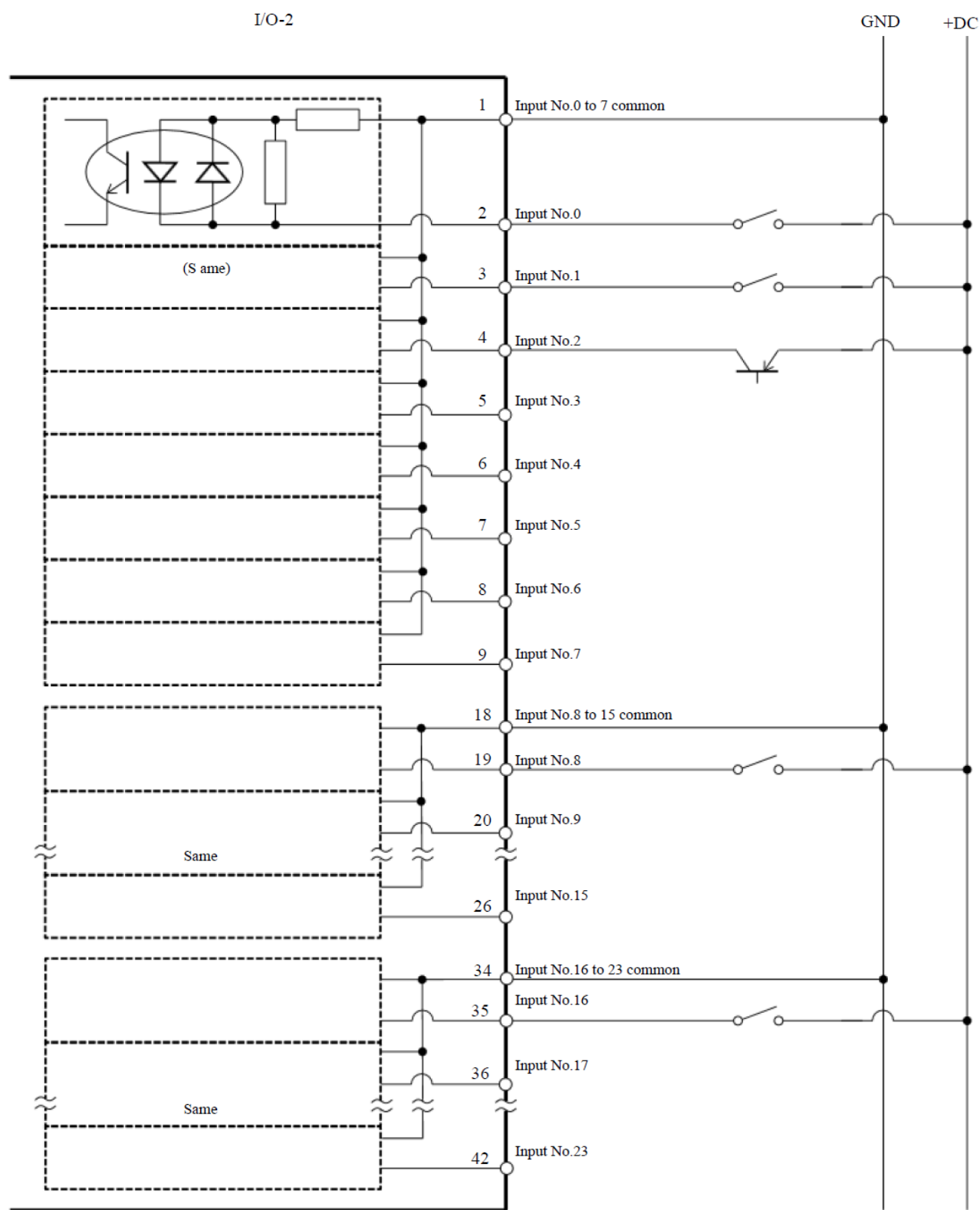
- Faixa de tensão de entrada: +12 a 24 V $\pm 10\%$
- Tensão ligada: $\geq 10,0$ V (Mín.)
- Tensão desligada: ≤ 1 V (Máx.)
- Corrente de entrada: 10 mA. Tip. a 24 V de entrada

O circuito de entrada utiliza um fotoacoplador bidirecional, que permite os dois tipos de cablagem seguintes.

4.11.1.1 Diagrama do Circuito de Entrada e Exemplo de cablagem 1



4.11.1.2 Diagrama do Circuito de Entrada e Exemplo de cablagem 2



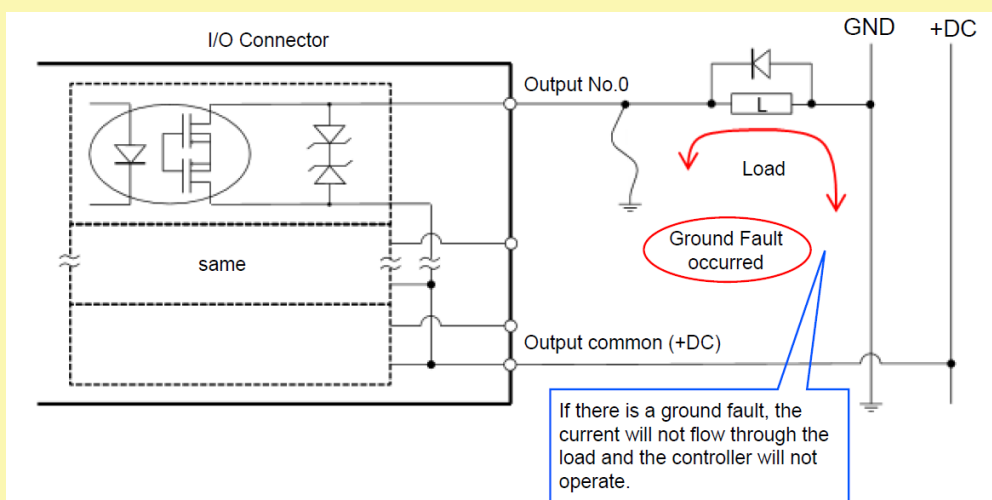
4.11.2 Circuito de saída

- Tensão nominal de saída: +12 V a 24 V $\pm 10\%$.
- Corrente máxima de saída: 100 mA por saída
- Driver de saída: Relé PhotoMOS
- Resistência ligado (média): 23,5 Ω ou menos

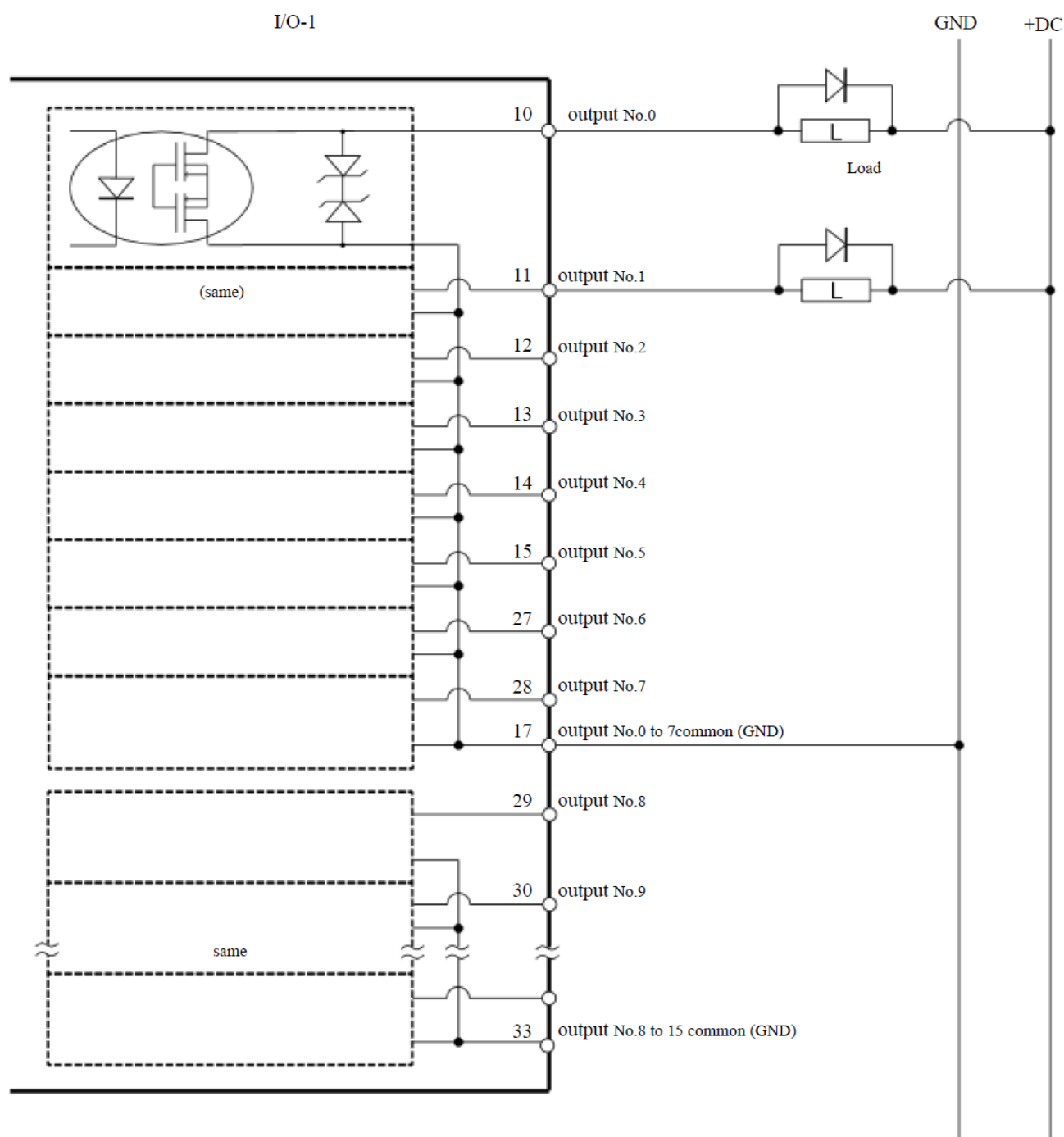
O circuito de saída utiliza um relé PhotoMOS não polarizado, que permite os dois tipos de cablagem seguintes.

ATENÇÃO

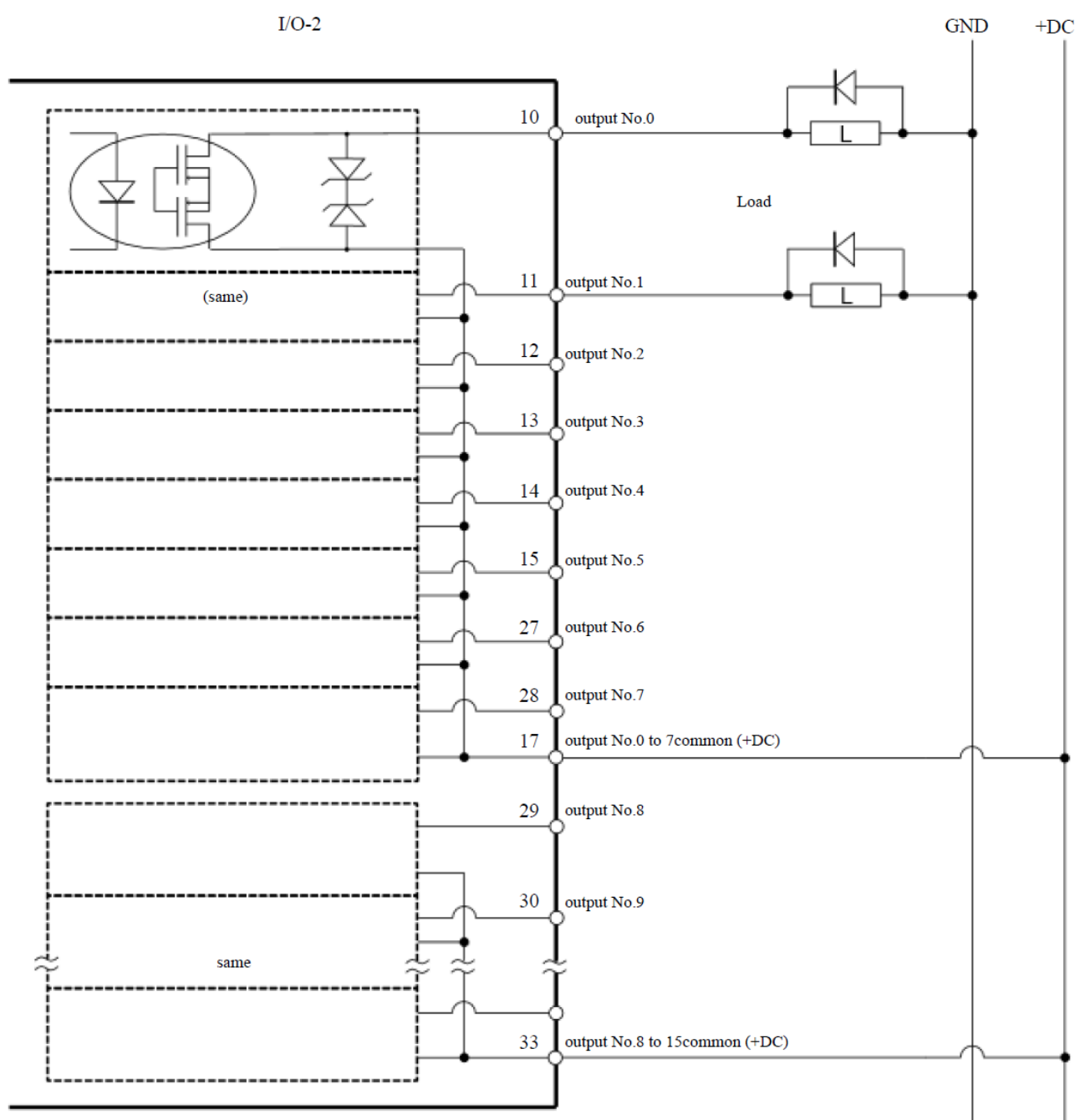
- Para cumprir a Diretiva de Máquinas da UE, use um positivo comum (PNP) para evitar o funcionamento não intencional da carga se ocorrer uma falha de aterramento nas ligações entre o Controlador e a carga.



4.11.2.1 Diagrama do circuito de saída e exemplo de cablagem 1: Tipo de absorção (NPN)



4.11.2.2 Diagrama do circuito de saída e exemplo de cablagem 2: Tipo de fonte (PNP)



4.11.3 Disposição do sinal

Número do pino	Nome do sinal	Número do pino	Nome do sinal
1	Entrada comum N.º 0 a 7	26	Entrada n.º 15
2	Entrada N.º 0 (Start)	27	Saída N.º 6 (SError)
3	Entrada N.º 1 (SelProg1)	28	Saída N.º 7 (Warning)
4	Entrada N.º 2 (SelProg2)	29	Saída N.º 8 (EstopOff)
5	Entrada N.º 3 (SelProg4)	30	Saída n.º 9

Número do pino	Nome do sinal	Número do pino	Nome do sinal
6	Entrada N.º 4 (Stop)	31	Saída n.º 10
7	Entrada N.º 5 (Pause)	32	Não utilizado
8	Entrada N.º 6 (Continue)	33	Saída comum N.º 8 a 15
9	Entrada N.º 7 (Reset)	34	Entrada comum N.º 16 a 23
10	Saída N.º 0 (Ready)	35	Entrada n.º 16
11	Saída N.º 1 (Running)	36	Entrada n.º 17
12	Saída n.º 2 (Paused)	37	Entrada n.º 18
13	Saída N.º 3 (Error)	38	Entrada n.º 19
14	Saída n.º 4	39	Entrada n.º 20
15	Saída n.º 5 (SafeguardOn)	40	Entrada n.º 21
16	Não utilizado	41	Entrada n.º 22
17	Saída comum N.º 0 a 7	42	Entrada n.º 23
18	Entrada comum N.º 8 a 15	43	Saída n.º 11
19	Entrada n.º 8	44	Saída n.º 12
20	Entrada n.º 9	45	Saída n.º 13
21	Entrada n.º 10	46	Saída n.º 14
22	Entrada n.º 11	47	Saída n.º 15
23	Entrada n.º 12	48	Não utilizado
24	Entrada n.º 13	49	Não utilizado
25	Entrada n.º 14	50	Não utilizado

Por padrão, as funções remotas mostradas entre parênteses () são atribuídas à E/S das entradas 0 a 7 e às saídas 0 a 8. Para atribuir funções remotas, consulte a secção seguinte.

Definições remotas de E/S

Nome do conector	Padrão
Conector de E/S (lado do Controlador)	D-Sub macho de 50 pinos Elemento de bloqueio peça #4 - 40

* Conectores de E/S, cabos de E/S e blocos de terminais estão disponíveis como opções.

4.12 Definições remotas de E/S

Esta secção descreve as funções e a temporização dos sinais de entrada/saída.

Ao atribuir funções remotas às E/S padrão, o sistema do robô pode ser controlado a partir de dispositivos operacionais ou sequenciadores fornecidos pelo utilizador.

Por padrão, as funções remotas são atribuídas à E/S dos números de entrada de 0 a 7 e aos números de saída de 0 a 8.

Para poder aceitar entrada remota de uma fonte externa, o dispositivo de controlo deve ser definido como remoto, além da atribuição da função remota.

Os números de E/S onde são atribuídas funções remotas podem ser alterados pelo utilizador.

Para mais informações sobre o procedimento de configuração, consulte o seguinte manual ou a ajuda online.

"Manual do Utilizador do Epson RC+ - Remote Control"

ATENÇÃO

- Ao utilizar E/S com definições remotas, preste atenção aos seguintes pontos. O uso de E/S com configurações remotas sem cumprir os requisitos pode levar a falhas no sistema ou problemas de segurança.
 - Este sinal não é um sinal de segurança. Não o utilize para funções relacionadas com a segurança.
 - Ao efetuar as definições, não cometa erros na relação entre atribuições de função e cablagem.
 - Certifique-se de que verifica a correspondência entre as funções e a cablagem antes de fornecer energia.
 - Ao verificar o funcionamento, tente antecipar erros de configuração ou cablagem. Se o Manipulador realizar uma operação anormal devido a um ajuste ou erro de cablagem, não hesite em parar imediatamente a operação do Manipulador através do interruptor de paragem de emergência ou por outros meios.

PONTOS-CHAVE

- A função remota é ativada mesmo quando o modo de E/S virtual está ativado.
- Ao efetuar as definições remotas para a E/S, efetue um registo das definições ou guarde-as como dados de ficheiro.
- Quando funções remotas são atribuídas a uma E/S fieldbus, a sua capacidade de resposta varia dependendo da velocidade de comunicação do fieldbus. Para detalhes sobre a capacidade de resposta do fieldbus, consulte o seguinte manual.

"Opção E/S Fieldbus do Controlador de Robô"

4.12.1 Funções do sinal de E/S

Por padrão, as funções remotas são atribuídas à E/S dos números de entrada de 0 a 7 e aos números de saída de 0 a 8.

Para alterar as atribuições de função a partir das configurações padrão, as configurações devem ser feitas usando o Epson RC+.

4.12.1.1 Entradas

A entrada remota permite a operação externa de Manipuladores e Controladores inserindo sinais quando são cumpridas condições válidas especificadas para cada função.

Para poder aceitar entrada remota de uma fonte externa, o dispositivo de controlo deve ser definido como remoto, além da atribuição da função remota. A "saída em Automode" é ativada quando a entrada remota pode ser aceite de uma fonte externa. Outros sinais que não "SelProg" executam as suas respetivas funções quando a condição de aceitação de entrada é satisfeita na

extremidade ascendente do sinal. As funções são executadas automaticamente e, portanto, não há necessidade de criar programas especiais.

PONTOS-CHAVE

- Se ocorrer um erro, execute a "Reset" para limpar o estado de erro antes de executar um comando de entrada remota. Utilize a "Saída de erro" e "Repor entrada" para permitir que o dispositivo remoto monitore e apague os estados de erro.
- Quando o comando de entrada remota não cumpre as condições de aceitação de entrada, é emitido o sinal CmdError. O sinal CmdError não está definido para a predefinição para sinais de saída E/S remota. Ao utilizar a função remota, defina o sinal CmdError para o sinal de saída E/S remota.

Nome da função	Predefinição	Descrição	Condição de aceitação de entrada (*1)
Start	0	Executar a função selecionada no SelProg (*2) (*3)	Saída Ready ON Saída Error OFF Saída EStopOn OFF Saída SafeguardOn OFF Saída EStopOff ON Entrada Pause OFF Entrada Stop OFF
SelProg1	1	Especificar o número da função principal a ser executada (*2)	-
SelProg2	2		
SelProg4	3		
SelProg8	Não definido		
SelProg16	Não definido		
SelProg32	Não definido		
Parar	4	Abortar todas as tarefas e comandos	-
Pausar	5	Pausar todas as tarefas (*4)	Saída Running ON
Continue	6	Retomar tarefa em pausa	Saída Paused ON Entrada Pause OFF Entrada Stop OFF
Reset	7	Reposição da paragem de emergência e reposição de erros (*5)	Saída Ready ON

Nome da função	Predefinição	Descrição	Condição de aceitação de entrada (*1)
Shutdown	Não definido	Desligar o sistema	-
Continue	6	Continuar tarefa pausada (*5)	Saída Paused ON Entrada Pause OFF Entrada Stop OFF
ContinueManualRecover	Não definido	Continuar tarefa pausada (recuperação manual) (*6)	-
Reset	7	Libertação da paragem de emergência e libertação de erros (*7)	Saída Ready ON
ForcePowerLow	Não definido	Operar sob uma função de baixa potência forçada O robô opera com baixa potência Não aceita o controlo de alta potência de comandos, etc. Executa as seguintes operações, dependendo das configurações do ambiente do Controlador Parar ou pausar todas as tarefas e comandos (*8)	Sempre Esta entrada é aceite mesmo quando a saída AutoMode está OFF.
SelRobot	Não definido	Alterar as condições de saída para MotorsOn, AtHome, PowerHigh e MCalReqd (*9)	-
SelRobot1 SelRobot2 SelRobot4 SelRobot8 SelRobot16	Não definido	Especificar o número do robô para executar o comando (*10)	-
SetMotorOn	Não definido	Ligar motores do robô (*10) (*11)	Saída Ready ON Saída EStopOn OFF Saída SafeguardOn OFF Saída EStopOff ON Entrada SetMotorOff OFF
SetMotorOff	Não definido	Desligar motores do robô (*10)	Saída Ready ON

Nome da função	Predefinição	Descrição	Condição de aceitação de entrada (*1)
SetPowerHigh	Não definido	Colocar o modo de potência do robô para Alta (*10)	Saída Ready ON Saída EStopOn OFF Saída SafeguardOn OFF Saída EStopOff ON Entrada SetPowerLow OFF
SetPowerLow	Não definido	Colocar o modo de potência do robô para Baixa (*10)	Saída Ready ON
Home	Não definido	Mova o braço do robô para a posição inicial definida pelo utilizador	Saída Ready ON Saída Error OFF Saída EStopOn OFF Saída SafeguardOn OFF Saída EStopOff ON Saída MotorsOn ON Entrada Pause OFF Entrada Stop OFF
ALIVE	Não definido	Sinal de entrada para a monitorização em tempo real do Controlador O mesmo sinal que a entrada é emitido para o lado de saída ALIVE. O dispositivo principal pode executar a monitoração em tempo real do Controlador comutando periodicamente entradas e verificando sinais de saída.	-

Nome da função	Predefinição	Descrição	Condição de aceitação de entrada (*1)
MCal	Não definido	Executar MCal (*10) (*12)	Saída Ready ON Saída Error OFF Saída EStopOn OFF Saída SafeguardOn OFF Saída EStopOff ON Saída MotorsOn ON Entrada Pause OFF Entrada Stop OFF
Recover	Não definido	Executar uma operação de recuperação para a posição quando a proteção foi aberta após ter sido fechada (*13) (*14)	Saída Paused ON Saída Error OFF Saída EStopOn OFF Saída SafeguardOn OFF Saída EStopOff ON Saída RecoverReqd ON Entrada Pause OFF Entrada Stop OFF
ExtCmdSet	Não definido	Este é um comando E/S remota de expansão. Para mais informações, consulte o seguinte manual. "Referência do Controle Remoto - Remote I/O to Be Used"	-
ExtRespGet	Não definido		-
ExtCmdReset	Não definido		-
ALIVE	Não definido	Introduza o sinal de entrada para realizar a monitorização em tempo real do Controlador O mesmo sinal que a entrada é emitido para o lado de saída ALIVE. O dispositivo principal pode executar a monitoração em tempo real do Controlador comutando periodicamente entradas e verificando sinais de saída.	-

Nome da função	Predefinição	Descrição	Condição de aceitação de entrada (*1)
ExtCmd_0-15	Não definido	Este é um comando E/S remota de expansão. Para mais informações, consulte o seguinte manual. "Referência do Controlo Remoto - Remote I/O to Be Used"	-
ExtCmd_16-31	Não definido		
ExtCmd_32-47	Não definido		
ExtCmd_48-63	Não definido		
ExtCmd_64-79	Não definido		
ExtCmd_80-95	Não definido		
ExtCmd_96-111	Não definido		
ExtCmd_112-127	Não definido		
SelAxis	Não definido	Especifique o robô aplicável	-
SelAxis1-4	Não definido	Especifique o eixo aplicável (*15)	-
ResetCtrlParts	Não definido	Apagar informações de manutenção (para o Controlador) (*16)	-
SelCtrlParts1-8	Não definido	Selecionar informações de manutenção (para o Controlador) (*16)	-
ResetRbParts	Não definido	Apagar informações de manutenção (para os robôs) (*17)	-
SelRbParts1-8	Não definido	Selecionar informações de manutenção (para os robôs) (*17)	-

(*1) "Saída AutoMode" ON é omitido porque é uma condição comum de aceitação de entrada para todos.

(*2) "Entrada Start" executa a função especificada pelos 6 bits "SelProg1, 2, 4, 8, 16, 32".

Nome da função	SelProg1	SelProg2	SelProg4	SelProg8	SelProg16	SelProg32
Principal	0	0	0	0	0	0
Main1	1	0	0	0	0	0
Main2	0	1	0	0	0	0
Main3	1	1	0	0	0	0
:						
Main60	0	0	1	1	1	1
Main61	1	0	1	1	1	1
Main62	0	1	1	1	1	1
Main63	1	1	1	1	1	1

0=OFF, 1=ON

(*3) Não execute o comando de reinício (Restart) do programa SPEL+ e o sinal de início (Start) de entrada remota ao mesmo tempo. Executar programas em duplicado pode causar a ocorrência de um erro 2503.

(*4) "Tarefa NoPause" e "tarefa NoEmgAbort" não pausam.

Para mais informações, consulte o seguinte manual ou ajuda online.

"Referência linguística do Epson RC+ - Pause"

(*5) Isto retoma a execução de uma tarefa pausada.

A definição de "Recuperação da posição de proteção automática" nas preferências do Controlador destina-se a controle a partir do Epson RC+ 8.0. Isto não é uma definição para ativar ou desativar a operação de recuperação deste comando.

Se pretender controlar o estado ativado/desativado da recuperação automática através de comando remoto, execute o comando Continue e o comando ContinueManualRecover separadamente, conforme necessário.

(*6) Isto retoma a execução de uma tarefa pausada. Com o comando Continue, também é efetuado um processamento equivalente ao comando Recover. Uma vez que este comando não inclui um processamento equivalente ao comando Recover, a operação para recuperar para a posição quando a proteção é aberta não é efetuada.

Tem de executar o comando Recover antes de executar este comando.

[Use case]

Utilize este comando para regressar à posição original (posição com a proteção aberta) com o comando Recover e retome o programa enquanto confirma que não irá ocorrer qualquer colisão durante a operação de recuperação.

[Recovery method]

- Proteção fechada->Recover->ContinueManualRecover
- Proteção fechada->Continue
- Proteção fechada->ContinueManualRecover->Continue

[Supplemental explanation]

Antes de executar este comando, certifique-se de que efetua uma operação de recuperação com o comando Recover. Utilize o comando Continue para efetuar a operação de recuperação e retome imediatamente a execução da tarefa. Ocorre um erro se executar o comando ContinueManualRecover sem executar o comando Recover.

(*7) Isto desativa as saídas E/S e inicializa os parâmetros do robô.

Para mais informações, consulte a ajuda online ou o seguinte manual.

"Referência Linguística do SPEL+ - Reset"

(*8) Isto executa todas as tarefas e comandos, modos de energia do robô e operações de comando PowerHigh de acordo com os valores definidos nas preferências do Controlador.

Definições de ambiente (1): "Baixa potência no sinal ForcePowerLow OFF"

Configurações de ambiente (2): "Pausa tarefas na mudança de sinal ForcePowerLow"

Para obter mais informações sobre as definições do ambiente do Controlador, consulte o seguinte manual.

"Manual do Utilizador do Epson RC+ - [Setup] - [System Configuration] - [Controller] - [Preferences]"

Configurações do ambiente (1)	Configurações do ambiente (2)	Mudança do sinal ForcePowerLow	Todas as tarefas e comandos	Modo de potência do robô	Comando PowerHigh
0	0	1->0	Parar	Apenas Baixa	Aceite
0	0	0->1	Parar	Apenas Baixa	Não aceite
0	1	1->0	A operação continua	Alta/Baixa	Aceite
0	1	0->1	Pausar	Apenas Baixa	Não aceite
1	0	1->0	Parar	Apenas Baixa	Não aceite
1	0	0->1	Parar	Apenas Baixa	Aceite
1	1	1->0	Pausar	Apenas Baixa	Não aceite

Configurações do ambiente (1)	Configurações do ambiente (2)	Mudança do sinal ForcePowerLow	Todas as tarefas e comandos	Modo de potência do robô	Comando PowerHigh
1	1	0->1	A operação continua	Alta/Baixa	Accite

(*9) Isto alterna as condições de saída para MotorsOn, AtHome, PowerHigh e MCalReqd.

As condições são selecionadas usando SelRobot-SelRobot16, e este sinal pode ser definido para mudar as condições de saída. Uma vez feita a seleção, a condição é mantida até que seja novamente comutada ou até o Controlador ser desligado e reiniciado. O valor predefinido é Seleciona todos os robôs.

(*10) Se vários robôs estiverem ligados ao Controlador, o valor especificado pelos 5 bits "SelRobot1, 2, 4, 8, 16" corresponde ao número do robô.

N.º do robô	SelRobot1	SelRobot2	SelRobot4	SelRobot8	SelRobot16
0 (Todos)	0	0	0	0	0
1	1	0	0	0	0
2	0	1	0	0	0
3	1	1	0	0	0
4	0	0	1	0	0

0=OFF, 1=ON

Na série RC800, é possível especificar de 0 a 4. Se especificar 5 ou mais, irá ocorrer um erro porque o robô não pode ser registrado.

(*11) Isto também inicializa os parâmetros do robô.

Para mais informações, consulte o seguinte manual ou ajuda online.

"Referência linguística do Epson RC+ - Motor"

(*12) Para mais informações, consulte o seguinte manual ou a ajuda online.

"Referência linguística do Epson RC+ - MCal"

(*13) Esta entrada destina-se aos utilizadores avançados. Certifique-se de que compreende totalmente as especificações de entrada antes da utilização.

A saída CmdRunning e a saída CmdError não alteram relativamente a esta entrada.

A "Tarefa NoEmgAbort" não é cancelada. Todas as tarefas e comandos são igualmente cancelados quando a entrada muda de ligada para desligada.

(*14) Após a proteção ser fechada, efetue a operação de recuperação na posição quando a proteção é aberta.

A definição de "Recuperação da posição de proteção automática" nas preferências do Controlador destina-se a controlar a partir do Epson RC+ 8.0. Isto não é uma definição para ativar ou desativar a operação de recuperação deste comando.

Se pretender controlar o estado ativado/desativado da recuperação automática através de comando remoto, execute o comando Continue e o comando ContinueManualRecover separadamente, conforme necessário.

(*15) As condições são selecionadas utilizando SelAxis1-SelAxis4 e o eixo é mudado utilizando SelAxis.

Nome da função	Valor inicial	Descrição	Condição de aceitação de entrada
SelAxis	Não definido	Altere as condições para refletir o comando Manutenção (*a)	Saída AutoMode ON

Nome da função	Valor inicial	Descrição	Condição de aceitação de entrada
SelAxis1 SelAxis2 SelAxis4	Não definido	Especifique o número do eixo para executar o comando (*b)	Saída AutoMode ON

(*a) Isto muda as condições para refletir a Manutenção.

As condições são selecionadas usando SelAxis1-SelAxis4, e este sinal pode ser definido para mudar as condições de saída. Uma vez feita a seleção, as condições são mantidas até que sejam novamente comutadas ou o Controlador ser desligado e reiniciado. Por predefinição, nenhum eixo está selecionado.

Os números de eixo selecionáveis variam consoante SelAxis.

Se for selecionado um eixo que não é aplicável, a execução do comando é ignorada.

(*b) O valor especificado pelos 3 bits de "SelAxis1, 2, 4" corresponde ao número de eixo do robô.

É possível especificar do Eixo 1 ao Eixo 6.

Número do eixo	SelAxis1	SelAxis2	SelAxis4
0 (Reservado)	0	0	0
1	1	0	0
2	0	1	0
:			
6	0	1	1
7 (Reservado)	1	1	1

0=OFF, 1=ON

(*16) As condições são selecionadas utilizando as condições de seleção SelCtrlParts1-SelCtrlParts8 e ResetCtrlParts apaga as informações de Manutenção do Controlador.

Nome da função	Valor inicial	Descrição	Condição de aceitação de entrada
ResetCtrlParts	Não definido	Apague as informações de Manutenção do Controlador (*a)	Saída AutoMode ON
SelCtrlParts1 SelCtrlParts2 SelCtrlParts4 SelCtrlParts8	Não definido	Especifique o número de dados de Manutenção a apagar (*b)	Saída AutoMode ON

(*a) As condições são selecionadas utilizando SelCtrlParts1-SelCtrlParts8 e isto apaga as informações de Manutenção especificadas. As informações são apagadas independentemente dos erros e avisos ocorridos.

(*b) As informações a apagar são especificadas por SelCtrlParts1-8 e executadas por ResetCtrlParts.

O valor especificado pelos 4 bits de "SelCtrlParts1, 2, 4, 8" é o número de designação das peças para repor as informações.

SelCtrlParts 1	SelCtrlParts 2	SelCtrlParts 4	SelCtrlParts 8	Peças (Controlador)
0	0	0	0	(Reservado)
1	0	0	0	Bateria

SelCtrlParts 1	SelCtrlParts 2	SelCtrlParts 4	SelCtrlParts 8	Peças (Controlador)
0	1	0	0	(Reservado)
:				
0	1	1	1	(Reservado)
1	1	1	1	(Reservado)

0=OFF, 1=ON

(*17) As condições são selecionadas utilizando SelRbParts1-SelRbParts8 e ResetRbParts apaga as informações de Manutenção do robô.

Nome da função	Valor inicial	Descrição	Condição de aceitação de entrada
ResetRbParts	Não definido	Apague as informações de Manutenção do Controlador (*a)	Saída AutoMode ON
SelRbParts1 SelRbParts2 SelRbParts4 SelRbParts8	Não definido	Especifique o número de dados de Manutenção a apagar (*b)	Saída AutoMode ON

(*a) Isto seleciona as condições em SelRbParts1-SelRbParts8 para apagar as informações de Manutenção especificadas. As informações são apagadas independentemente dos erros e avisos ocorridos.

(*b) As informações a apagar são especificadas por SelRbParts1-8 e executadas ResetRbParts. O valor especificado pelos 4 bits de "SelRbParts1, 2, 4, 8" é o número de designação das peças para repor as informações.

SelRbParts 1	SelRbParts 2	SelRbParts 4	SelRbParts 8	Peças (Robô)
0	0	0	0	(Reservado)
1	0	0	0	Bateria
0	1	0	0	Correia dentada
1	1	0	0	Lubrificante
0	0	1	0	Motor
1	0	1	0	Redutor
0	1	1	0	Eixo estriado do parafuso de esfera
1	1	1	0	(Reservado)
:				
0	1	1	1	Reservado
1	1	1	1	Reservado

0=OFF, 1=ON

4.12.1.2 Saídas

A saída remota é uma função que transmite o estado atual do Manipulador, o estado do Controlador e o modo de funcionamento para um dispositivo externo a partir do Controlador.

A saída remota emite sempre o estado da função atribuída externamente, independentemente das definições do dispositivo de controle. A saída é realizada automaticamente, e por isso não há necessidade de criar um programa especial.

Nome da função	Predefinição	Descrição
Ready	0	ON quando a inicialização do Controlador estiver concluída e nenhuma tarefa estiver em execução
Running	1	ON quando a tarefa está em execução No entanto, OFF quando a "Saída Paused" está ON
Paused	2	ON quando a tarefa em pausa está presente
Error	3	ON quando tiver ocorrido um erro A "entrada Reset" é necessária para recuperar de um estado de erro. (*1)
EStopOn	Não definido	OFF exceto no estado de paragem de emergência ON no estado de paragem de emergência OFF no estado de desativação do Controlador (*2)(*3)
SafeguardOn	5	ON quando a proteção está aberta
SError	6	ON quando tiver ocorrido um erro crítico Se tiver ocorrido um erro crítico, não é possível recuperar por meio da "entrada Reset". O Controlador deve ser reiniciado. (*1)
Warning	7	ON quando tiver ocorrido um aviso Mesmo que ocorra um aviso, a tarefa pode ser executada como de costume. No entanto, tome medidas corretivas para resolver a causa do aviso o mais rapidamente possível. (*1)
EStopOff	8	ON exceto num estado de paragem de emergência OFF no estado de paragem de emergência OFF no estado de desativação do Controlador (*3)
MotorsOn	Não definido	ON quando o motor do robô está ligado (*4)
AtHome	Não definido	ON quando o robô está na posição inicial (*4)
PowerHigh	Não definido	ON quando o robô está no modo de alta potência (*4)
MCalReqd	Não definido	ON quando o robô não tiver realizado Mcal (*4)
RecoverReqd	Não definido	ON quando mesmo um robô está à espera para a execução da operação de recuperação depois da proteção ter sido fechada
RecoverInCycle	Não definido	ON mesmo quando um robô está a executar a operação de recuperação
WaitingRC	Não definido	ON quando o Controlador está a aguardar ligação ao RC+
CmdRunning	Não definido	ON durante a execução do comando de entrada
CmdError	Não definido	ON quando não foi possível aceitar o comando de entrada

Nome da função	Predefinição	Descrição
CurrProg1 CurrProg2 CurrProg4 CurrProg8 CurrProg16 CurrProg32	Não definido	Emite o número da função principal em execução ou executado mais recentemente (*5)
AutoMode	Não definido	ON quando a entrada remota pode ser aceite (*6)
TeachMode	Não definido	ON quando no modo TEACH (*3)
TestMode	Não definido	ON quando no modo TEST
EnableOn	Não definido	ON quando o interruptor de ativação está ligado (*3)
ErrorCode1 a ErrorCode8192	Não definido	Saída do número de erro
InsideBox1 a InsideBox15	Não definido	ON quando o robô está dentro da área de detecção de entrada (*7)
InsidePlane1 a InsidePlane15	Não definido	ON quando o robô está no plano de detecção de entrada (*8)
PositionX	Não definido	Emite a coordenada X atual no sistema de coordenadas mundial. (*9) (*10)
PositionY	Não definido	Emite a coordenada Y atual no sistema de coordenadas mundial. (*9) (*10)
PositionZ	Não definido	Emite a coordenada Z atual no sistema de coordenadas mundial. (*9) (*10)
PositionU	Não definido	Emite a coordenada U atual no sistema de coordenadas mundial. (*9) (*10)
PositionV	Não definido	Emite a coordenada V atual no sistema de coordenadas mundial. (*9) (*10)
PositionW	Não definido	Emite a coordenada W atual no sistema de coordenadas mundial. (*9) (*10)
Torque1	Não definido	Emite o valor de binário atual da junta #1. (*9) (*10)
Torque2	Não definido	Emite o valor de binário atual da junta #2. (*9) (*10)
Torque3	Não definido	Emite o valor de binário atual da junta #3. (*9) (*10)
Torque4	Não definido	Emite o valor de binário atual da junta #4. (*9) (*10)
CPU	Não definido	Emite a taxa de carga da CPU do programa do utilizador. (*11)
ESTOP	Não definido	Emite o número de vezes que uma paragem de emergência foi executada.
ALIVE	Não definido	Sinal de saída para a monitorização em tempo real do Controlador Emite o sinal que foi introduzido pelo lado de entrada ALIVE. O dispositivo principal pode executar a monitoração em tempo real do Controlador comutando periodicamente entradas e verificando sinais de saída.
ForceControlOn	Não definido	ON quando o robô está a executar a função de controlo de força (*4)

Nome da função	Predefinição	Descrição
ExtCmdGet	Não definido	Este é um comando E/S remota de expansão. Para mais informações, consulte o seguinte manual. "Referência do Controle Remoto - Remote I/O to Be Used"
ExtRespSet	Não definido	
ExtCmdResult	Não definido	
ExtError	Não definido	
ExtResp_0-15	Não definido	
ExtResp_16-31	Não definido	
ExtResp_32-47	Não definido	
ExtResp_48-63	Não definido	
ExtResp_64-79	Não definido	
ExtResp_80-95	Não definido	
ExtResp_96-111	Não definido	
ExtResp_112-127	Não definido	
GetPartsStsCtrl0-15	Não definido	Estado da Manutenção (Controlador) (*12)
GetPartsStsRb0-15	Não definido	Estado da Manutenção (Robô) (*13)

(*1) A correspondência entre as saídas Error, SError e Warning e os números de estado/erro correspondentes são apresentados na tabela a seguir.

Nome da função de saída	Números de erro
Error	1000~8999
SErrror	9000~9999
Warning	410~999

Para mais informações sobre números de estado/números de erro, consulte o seguinte manual.

"Lista de códigos de estado/erro"

(*2) EStopOn não é recomendado porque as saídas para os estados de paragem de emergência e desativação do Controlador não correspondem. Para emitir o estado de paragem de emergência, atribua EStopOff.

As predefinições também foram alteradas para as especificações nas quais EStopOff está atribuído.

(*3) Não utilize os seguintes sinais para funções relacionadas com a segurança. Os sinais não cumprem a Cat 3&PLd.
EStopOn, EStopOff, TeachMode, EnableOn

(*4) A seguinte saída é emitida nas condições seleccionadas por SelRobot. Depois de mudar as condições por SelRobot, aguarde 40 ms antes de introduzir os dados.

Nome da função	Estado de SelRobot1-SelRobot16 na entrada SelRobot	
	0: Selecciona todos os robôs	1 a 16: Selecciona o número do robô
MotorsOn	ON mesmo quando um motor de robô está ligado	ON quando o motor do robô seleccionado está ligado

AtHome	ON quando todos os robôs estão na posição inicial	ON quando o robô selecionado está na posição inicial
PowerHigh	ON mesmo quando um robô está no modo de alta potência	ON quando o robô selecionado está no modo de alta potência
MCalReqd	ON mesmo quando um robô não tiver realizado MCal	ON quando o robô selecionado não tiver realizado Mcal
ForceControlOn	ON mesmo quando um robô está a executar uma função de controlo de força	ON quando o robô selecionado está a executar uma função de controlo de força

(*5) Emite o número da função que está a ser executada ou foi executada pela última vez usando os 6 bits de "CurrProg1, 2, 4, 8, 16, 32."

Nome da função	CurrProg1	CurrProg2	CurrProg4	CurrProg8	CurrProg16	CurrProg32
Principal	0	0	0	0	0	0
Main1	1	0	0	0	0	0
Main2	0	1	0	0	0	0
Main3	1	1	0	0	0	0
:						
Main60	0	0	1	1	1	1
Main61	1	0	1	1	1	1
Main62	0	1	1	1	1	1
Main63	1	1	1	1	1	1

0=OFF, 1=ON

(*6) A entrada remota pode ser aceite nos dois casos seguintes:

- Quando no modo de funcionamento automático e o dispositivo de controlo é remoto
- Quando no modo de programa e a E/S remota está ativada

(*7) Para mais informações, consulte o seguinte manual ou a ajuda online.

"Referência linguística do Epson RC+ - Box"

(*8) Para mais informações, consulte o seguinte manual ou a ajuda online.

"Referência linguística do Epson RC+ - Plane"

(*9) Se SelRobot1, SelRobot2, SelRobot4, SelRobot8 e SelRobot16 estiverem definidos, as informações sobre o robô selecionado serão emitidas. Se nada estiver definido, são emitidas as informações sobre o robô 1.

(*10) Esta é a saída no formato Real.

(*11) É emitida a relação de carga total das tarefas criadas pelo utilizador. Para a relação de carga da CPU, consulte o Gestor de Tarefas.

(*12) O estado de aviso de cada peça é indicado pelos bits.

Bit	Peças (Controlador)
0	(Reservado)

Bit	Peças (Controlador)
1	Bateria
2	(Reservado)
:	
14	(Reservado)
15	(Reservado)

(*13) O estado de aviso de cada peça é indicado pelos bits.

Bit	Peças (Robô)
0	(Reservado)
1	Bateria
2	Correia dentada
3	Lubrificante
4	Motor
5	Redutor
6	Eixo estriado do parafuso de esfera
7	(Reservado)
:	
14	(Reservado)
15	(Reservado)

4.12.2 Tabelas de temporização

4.12.2.1 Notas do sinal de entrada

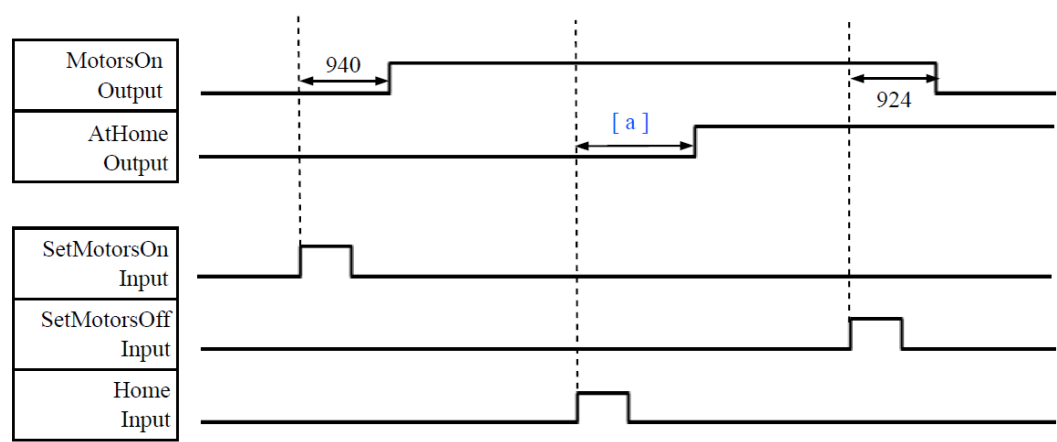
As tabelas de temporização mostram a temporização para as operações principais do Controlador. Certifique-se de que segue a tabela de temporização ao introduzir sinais.

No entanto, tenha em conta que os tempos nas tabelas são aproximados. O tempo varia consoante o número de Manipuladores, o número de tarefas em execução, a velocidade da CPU do Controlador e outros fatores.

Os sinais remotos devem ser gerados pela entrada de impulsos, e cada entrada deve ser projetada para evitar a sobreposição tanto quanto possível.

A largura de impulso de um sinal de entrada deve ser de pelo menos 25 mseg, e as entradas com sobreposição devem ser evitadas.

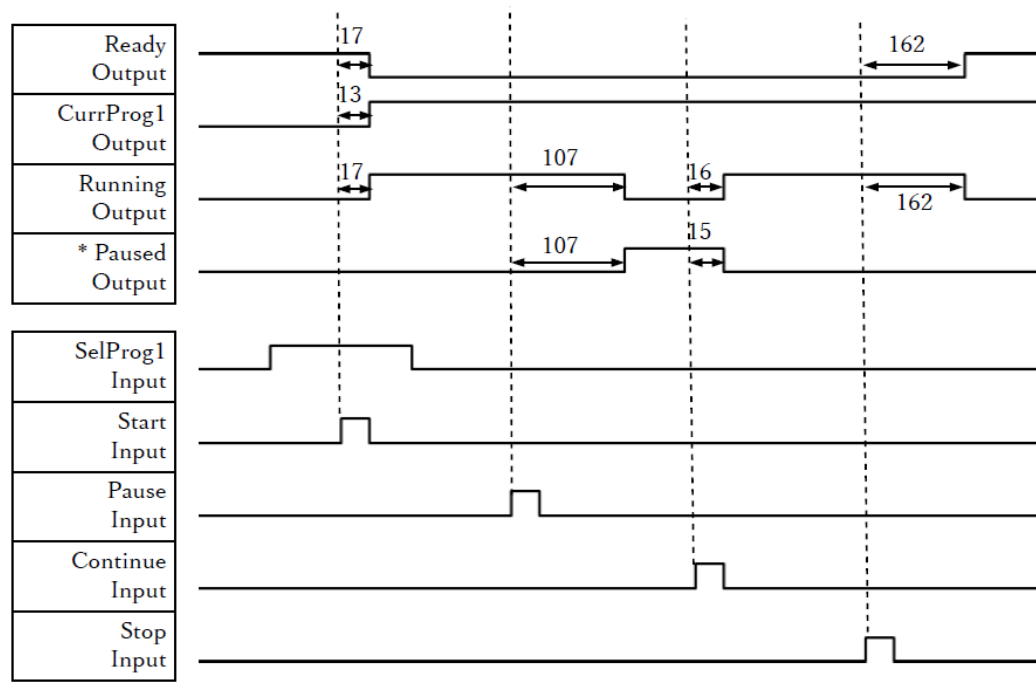
4.12.2.2 Temporização para a Sequência de Execução da Operação



(Unidades: Mseg)

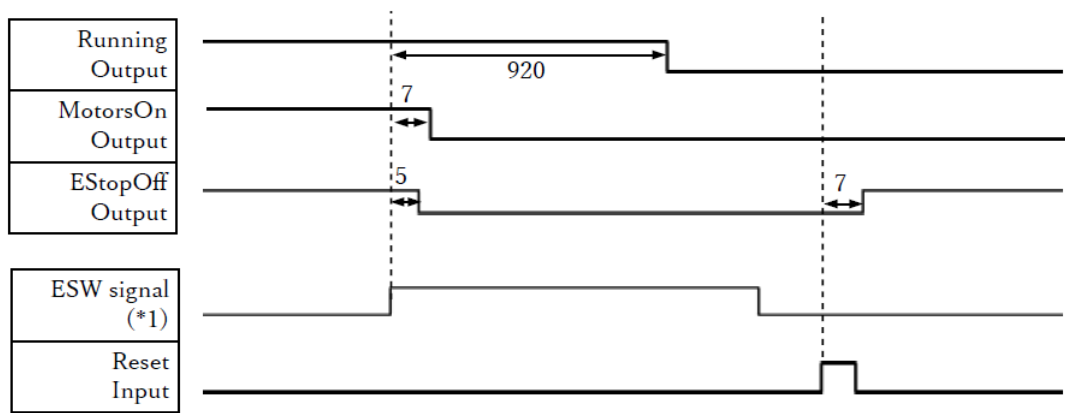
Símbolo	Descrição
a	Isto depende do comando de movimento para Home.

4.12.2.3 Temporização para a Sequência de Execução do Programa



(Unidades: Mseg)
* Varia consoante a definição de pausa rápida (QP) e o estado de funcionamento do programa na entrada PAUSE.

4.12.2.4 Temporização para a Sequência de Paragem de Emergência



(Unidades: Mseg)
(*1) Este é o sinal lógico que indica a temporização do processamento interno do Controlador.
Para mais informações sobre os nomes dos sinais de entrada e as condições de funcionamento, consulte a secção seguinte.
Disposição do sinal e especificações elétricas

4.13 E/S fieldbus

E/S fieldbus suporta os seguintes módulos.

- DeviceNet™
- PROFIBUS-DP
- PROFINET
- CC-LINK
- EtherNet/IP™
- EtherCAT®
- Modbus

Para mais informações, consulte os seguintes manuais.

Opção E/S Fieldbus do Controlador de Robô

"Manual do Utilizador do Epson RC+ - Fieldbus Slave I/O"

Para detalhes sobre a instalação do módulo E/S fieldbus, consulte o seguinte manual.

"Manual de Serviço RC800L - Módulo E/S Fieldbus"

5. Inspeção periódica

É necessário um trabalho de inspeção preciso para evitar avarias e garantir a segurança.

Esta seção explica quando as inspeções devem ser realizadas e o que deve ser inspecionado.

Realize inspeções de acordo com o cronograma predeterminado.

5.1 Inspeção periódica do RC800L

5.1.1 Itens a inspecionar e respetiva frequência de inspeção

Para os nomes das peças e respetivas localizações, consulte o seguinte.

Nomes das peças e respetivas funções

Item a inspecionar	Frequência	Método de inspeção	Método de verificação
Controlador	12 meses	Desligar e reiniciar	Inicia sem erros
Interruptor de paragem de emergência	12 meses	Prima o interruptor de paragem de emergência com o motor energizado	O LED de 7 segmentos no Controlador apresenta o seguinte: 
Proteção	12 meses	Opere a proteção com o motor energizado	O LED de 7 segmentos no Controlador apresenta o seguinte: 
Filtro da ventoinha	1 mês	Efetuar uma verificação visual e limpar	Sem sujidade
Ventoinha (frente)	1 mês	Verificar a existência de ruído de funcionamento, verificação visual do LED de 7 segmentos	Nenhum ruído incomum, nenhum aviso 515 aparece no LED de 7 segmentos
Interruptor de ativação	12 meses	Quando o motor está ligado no modo TEACH, segure ou solte o interruptor de ativação para verificar se a ação do motor é desligada	A luz indicadora no Manipulador desliga Para mais informações, consulte o seguinte manual. "Manual do Manipulador"
Codificador	12 meses	Confirmar a posição zero *Se desligar o Controlador, certifique-se de que verifica sempre a posição zero como inspeção de inicialização.	O Manipulador está na posição zero definida

5.2 Cópia de segurança e restauro

5.2.1 O que é a cópia de segurança do Controlador?

Várias definições configuradas com o Epson RC+ podem ser facilmente guardadas com a "Cópia de Segurança do Controlador".

Se as configurações foram feitas incorretamente ou o Controlador falhar, as configurações do Controlador podem ser facilmente recuperadas usando os dados guardados com a "Cópia de Segurança do Controlador".

Certifique-se de que executa sempre a "Cópia de Segurança do Controlador" depois de as definições do Controlador terem sido alteradas, antes da manutenção ou após o ensino.

Consoante o problema, pode não ser possível fazer uma cópia de segurança antes do trabalho de manutenção. Certifique-se de que faz sempre uma cópia de segurança dos dados mais recentes.

PONTOS-CHAVE

O RC800L tem uma função chamada "Exportação do Estado do Controlador". Esta função pode guardar os mesmos dados que a "Cópia de Segurança do Controlador".

Os dados guardados também podem ser usados como dados de cópia de segurança para restauro de dados. Existem várias formas de guardar a "Exportação do Estado do Controlador".

- A: Função Cópia de Segurança do Controlador para um dispositivo de memória USB
Consulte a secção seguinte.

Porta de memória

- B: Função de importação de configurações do Controlador
Para mais informações, consulte o seguinte manual.
"Manual do Utilizador do Epson RC+ - [Import] Command (Project Menu)"

5.2.2 Dados de cópia de segurança

Para obter mais informações sobre os ficheiros guardados, consulte a secção a seguir.

Detalhes dos dados guardados

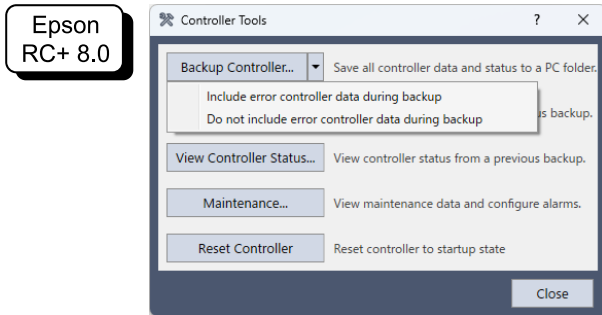
Quando a cópia de segurança é realizada a partir do Epson RC+, os seguintes ficheiros serão guardados.

- SimObjects.dat • SimObjects.jpg • CAD.zip
Dados do simulador: Isto inclui informações de esquema, imagens de captura de ecrã de toda a disposição e ficheiros CAD que estão a ser utilizados.

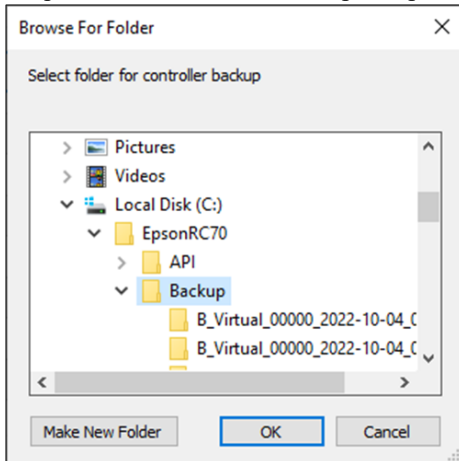
5.2.3 Cópia de segurança

As definições do Controlador podem ser guardadas a partir do Epson RC+.

1. No menu do Epson RC+, selecione [Tools] - [Controller] para apresentar a janela [Controller Tools].



2. Clique no botão do destino a copiar a partir de [Backup Controller...] e apresente o diálogo [Browse For Folder].



3. Especifique a pasta onde os dados da cópia de segurança serão armazenados. Crie uma nova pasta, se necessário.
4. Depois de clicar no botão [OK], é criada uma pasta para armazenar os dados da cópia de segurança na pasta especificada.
"B_Controller Type Name_Serial Number_Date and Time"

ATENÇÃO

Não modifique os ficheiros guardados com editores ou outro software. O funcionamento do sistema robótico não é garantido quando os dados forem restaurados no Controlador.

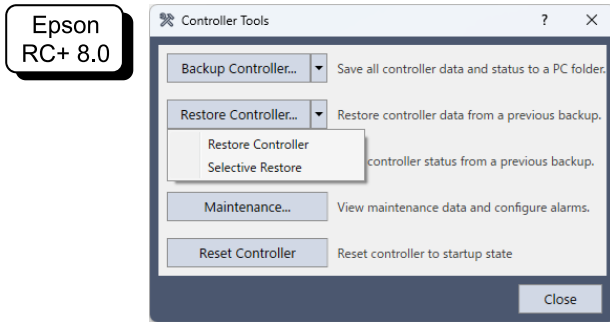
5.2.4 Restaurar

As definições do Controlador podem ser restauradas a partir do Epson RC+.

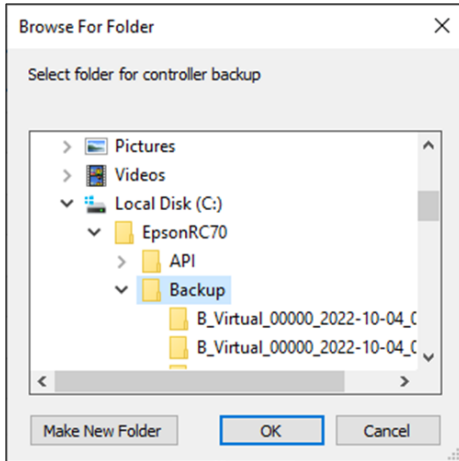
ATENÇÃO

- Ao restaurar, certifique-se de que usa os dados para o mesmo Controlador que foi usado ao fazer a cópia de segurança.
- Não modifique os ficheiros guardados com editores ou outro software. O funcionamento do sistema robótico não é garantido quando os dados forem restaurados no Controlador.

1. No menu do Epson RC+, selecione [Tools] - [Controller] para apresentar a janela [Controller Tools].



2. Clique no botão do destino a restaurar a partir de [Restore Controller...] e apresente o diálogo [Browse For Folder].

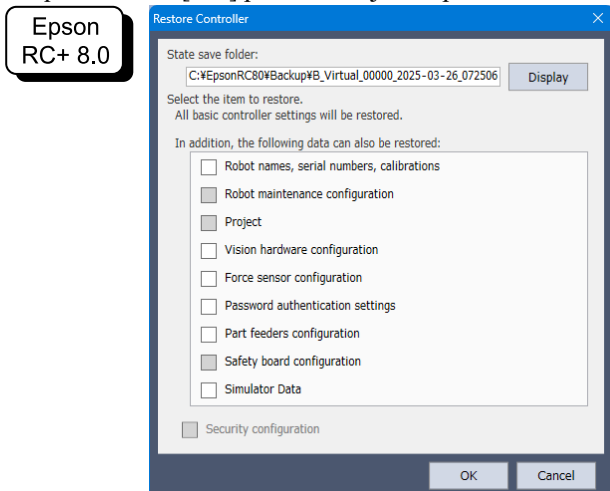


3. Especifique a pasta onde os dados da cópia de segurança estão armazenados.
"B_Controller Type Name_Serial Number_Date and Time"

PONTOS-CHAVE

A função "Cópia de Segurança do Controlador" para o dispositivo de memória USB também permite a seleção dos dados guardados.

4. Clique no botão [OK] para abrir a janela para selecionar os dados a serem restaurados.



■ Nomes de robôs, números de série, calibrações

Esta função também restaura o nome do robô, o número de série do robô, os dados Hofs e os dados CalPIs. Tenha em

atenção que o restauro de dados Hofs incorretos impedirá que o robô opere na posição correta.
Por predefinição, essa opção não está selecionada (marca de seleção removida).

■ **Configuração de manutenção do robô**

Os ficheiros com as informações de manutenção também são restaurados.

Consulte a secção seguinte.

Função de alarme

Por predefinição, essa opção não está selecionada (marca de seleção removida).

Para incluir os ficheiros com as informações de manutenção, no menu do Epson RC+, aceda a [Setup] - [System Configuration] - [Controller] - [Preferences] e selecione a caixa de verificação [Enable robot maintenance data]. Tenha em conta que se os dados da cópia de segurança adquiridos forem restaurados sem selecionar esta caixa de verificação, as informações de manutenção não serão aplicadas.

■ **Projeto**

Os ficheiros relacionados com projetos também são restaurados.

Por predefinição, essa opção não está selecionada (marca de seleção removida).

Quando um projeto é restaurado, todos os valores das variáveis da cópia de segurança (variável Global Preserve) são inicializados.

Para obter detalhes sobre como restaurar valores de variáveis da cópia de segurança, consulte o manual a seguir.

"Manual do Utilizador do Epson RC+ - [Display Variables] Command (Run Menu)"

■ **Configuração do hardware de visão**

A configuração do hardware de visão também é restaurada.

Para mais informações, consulte o seguinte manual.

"Epson RC+ Option Vision Guide"

Por predefinição, essa opção não está selecionada (marca de seleção removida).

■ **Configuração da segurança**

A configuração da segurança também é restaurada.

Para mais informações, consulte o seguinte manual.

"Manual do Utilizador Epson RC+ - Security"

Por predefinição, essa opção não está selecionada (marca de seleção removida).

■ **Definições de autenticação de palavra-passe**

As definições de autenticação da ligação ao PC também são restauradas.

As definições de desativação da autenticação da ligação ao PC e da autenticação da ligação são restauradas.

Por predefinição, essa opção não está selecionada (marca de seleção removida).

■ **Configuração do Quadro de Segurança**

O Safety Function Manager inicia e restaura o Quadro de Segurança. Para mais informações, consulte o seguinte manual.

"Controlador do robô - Manual da função de segurança"

Estes dados só podem ser verificados se estiver a utilizar o Controlador com um Quadro de Segurança instalado. Por predefinição, essa opção não está selecionada (marca de seleção removida).

■ **Dados do simulador**

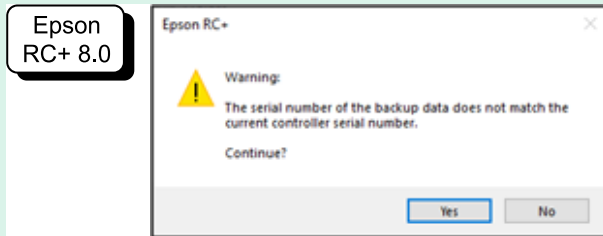
As definições dos dados do simulador serão restauradas. Por predefinição, não está assinalado. Isto pode ser selecionado quando os dados do simulador estiverem incluídos na cópia de segurança. Está disponível nas edições Standard e Premium.

5. Clique no botão [OK] para restaurar as informações do sistema.

PONTOS-CHAVE

- A configuração do sistema que foi guardada pela cópia de segurança das definições do Controlador deve ser restaurada apenas no mesmo sistema (restauro das definições do Controlador).

Se o utilizador tentar restaurar informações de um sistema diferente, é apresentada a janela de aviso a seguir.



Exceto em casos especiais, como a substituição de um Controlador, deve clicar no botão [Não] para não restaurar os dados.

- Restaurar uma cópia de segurança que contenha informações do robô não suportadas para o Controlador de destino resultará num erro.
- Restaurar separadamente "Nomes de robôs, números de série, calibrações" e "Configuração do Quadro de Segurança" pode causar um erro quando o Controlador é iniciado.

Quando ocorrer um erro, consulte o seguinte manual para o corrigir.

"Lista de códigos de estado/erro"

- Ao realizar uma restauração, o endereço IP não é restaurado para evitar interrupções inesperadas na comunicação devido à sobreposição do endereço IP. O endereço IP anterior definido no Controlador é mantido.
- Quando seleciona "Nomes de robôs, números de série, calibrações" ou "Configuração do Quadro de Segurança", necessita de introduzir a palavra-passe do Quadro de Segurança. Para mais informações, consulte o seguinte manual.

"Controlador do robô - Manual da função de segurança"

5.3 Função de alarme

As peças usadas em cada parte da articulação do robô podem deteriorar devido ao uso ao longo do tempo, resultando em perda de precisão e possíveis avarias. Quando um robô avaria devido à deterioração de peças ou por outras razões, isso implica tempo e despesas significativos na reparação do robô.

Para permitir a manutenção antes da ocorrência de erros de aviso, esta secção descreve os seguintes métodos (alarmes) que alertam o utilizador quando chega a altura de realizar a manutenção.

PONTOS-CHAVE

Ao utilizar o Epson RC+ 8.0, a versão de firmware do Controlador exige 7.5.4.x ou mais recente.

5.3.1 Manutenção

Os intervalos de substituição recomendados podem ser definidos para o lubrificante do robô, correias dentadas, motores, redutores, eixos estriados dos parafusos de esferas e baterias dos robôs.

ATENÇÃO

Verifique se a data e a hora do Controlador estão definidas corretamente. Se forem definidas data e hora incorretas, a função de alarme não funcionará corretamente.

PONTOS-CHAVE

A manutenção é ativada no envio de fábrica.

Se ativado, a informação de manutenção para o lubrificante, correias dentadas, motores, redutores, baterias dos robôs e eixos estriados dos parafusos de esferas é definida automaticamente quando o robô é configurado ou alterado.

A massa lubrificante é aplicada na seguinte localização.

- Unidade estriada do parafuso de esfera da junta #3

Quando um robô é eliminado, as informações de manutenção são automaticamente eliminadas.

Para mais informações sobre como configurar o robô, consulte o seguinte manual.

"Manual do Utilizador do Epson RC+ - Setting the Robot Model"

ATENÇÃO

Tenha cuidado ao fazer alterações no robô. As alterações ao robô repõem o alarme.

PONTOS-CHAVE

As informações de manutenção variam consoante o Controlador que configurou o robô. Se o robô for substituído por um robô com um número de série diferente, as informações de manutenção não funcionarão corretamente. Depois de substituir um robô, edite as informações de manutenção.

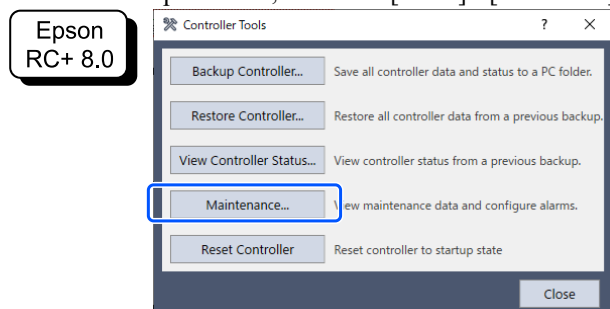
Consulte a secção seguinte.

[Editar as informações de manutenção](#)

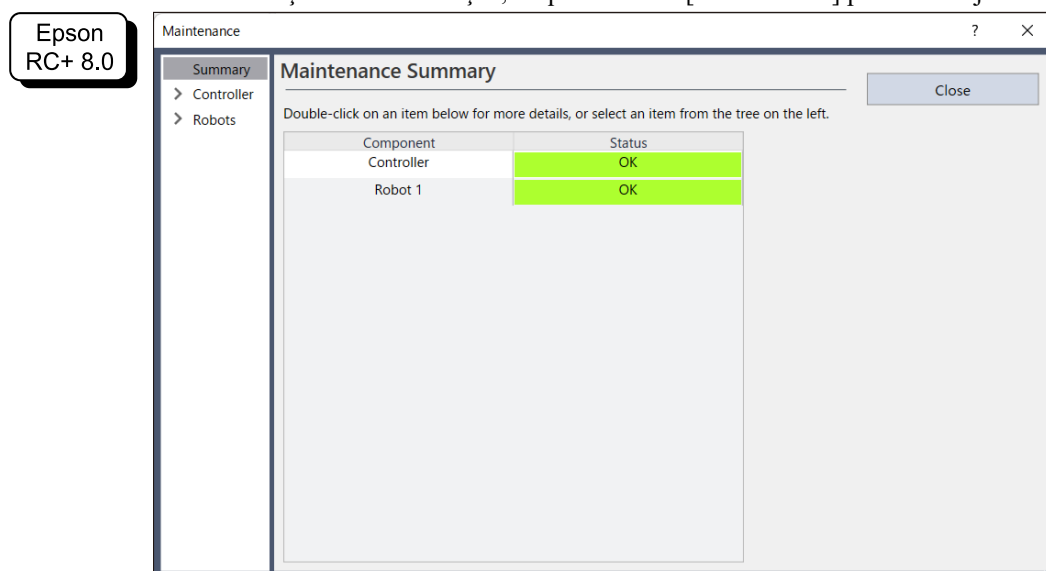
5.3.2 Visualizar as informações de manutenção

Esta secção descreve o procedimento para visualizar as informações de manutenção definidas.

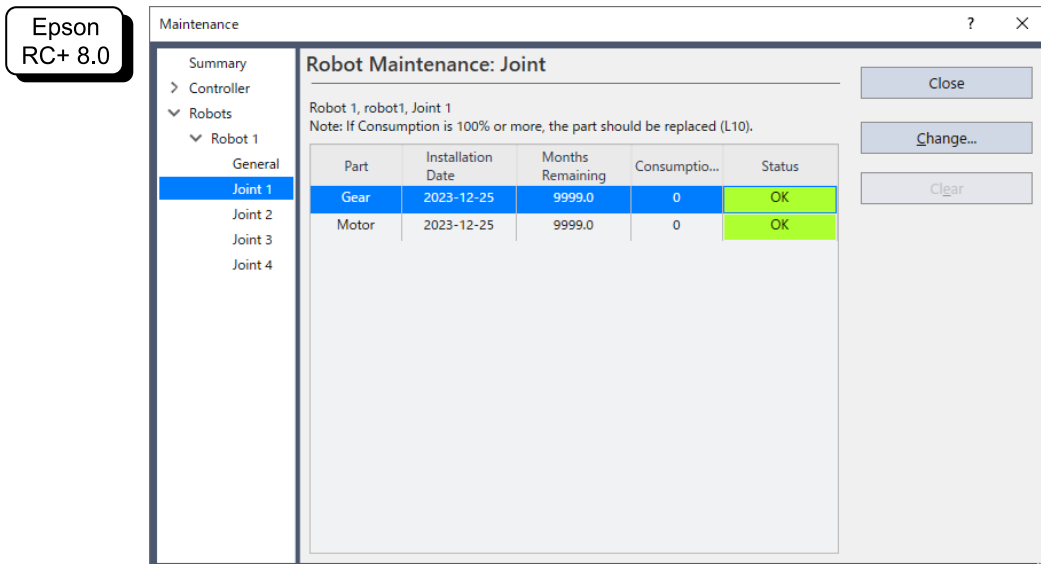
1. No menu do Epson RC+, selecione [Tools] - [Controller] para apresentar a janela [Controller Tools].



2. Para visualizar as informações de manutenção, clique no botão [Maintenance] para abrir a janela [Maintenance].



3. Selecione um eixo comum ou especificado na árvore para exibir informações sobre a peça de destino.



PONTOS-CHAVE

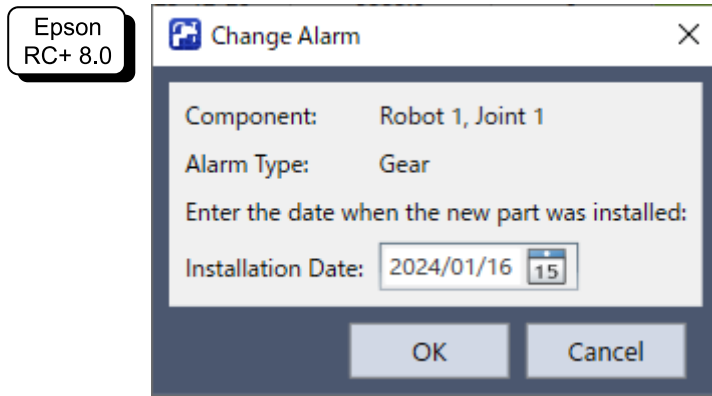
- O intervalo de substituição de massa lubrificante recomendado baseia-se no número de dias que passaram desde a última data de aplicação de massa lubrificante. O intervalo de substituição pode variar consoante a carga do cliente e outros métodos de utilização.
- O intervalo de substituição recomendado para itens de manutenção (correia dentada, motor, engrenagem de redução, eixo estriado do parafuso de esfera) é vida útil L10 (período de até 10% de probabilidade de avaria). Na janela [Maintenance], a vida útil L10 é apresentada como 100%.
- O número de meses restantes é calculado com base nas condições de operação anteriores.
O período usado para o cálculo pode ser definido usando o comando "HealthCalcPeriod". (Predefinição: Controlador em funcionamento 7 dias)
O número de meses restantes não pode ser calculado corretamente até que o período utilizado para o cálculo tenha decorrido uma vez.
- O intervalo recomendado para a substituição da bateria do robô é estimado com base no armazenamento da bateria e no tempo em que o Controlador está energizado. Se o intervalo de substituição recomendado for ultrapassado, a bateria pode ficar sem carga.

5.3.3 Editar as informações de manutenção

Esta secção descreve o procedimento para editar as informações de manutenção definidas.

1. No menu do Epson RC+, selecione [Tools] - [Controller] para apresentar a janela [Controller Tools].
2. Para editar as informações de manutenção, abra a janela [Maintenance].
3. Selecione um eixo comum ou especificado na árvore para exibir informações sobre a peça de destino.
4. Selecione o alarme a alterar e clique no botão [Change].

5. Abra a janela [Change Alarm] e introduza uma das seguintes datas.



- Data em que foi aplicada massa lubrificante
- Data de compra ou substituição da correia dentada
- Data de compra ou substituição do motor
- Data de compra ou substituição da engrenagem de redução
- Data de compra ou substituição do eixo estriado do parafuso de esfera
- Data de compra ou substituição da bateria

6. Clique no botão [OK] para alterar as informações de alarme especificadas.

PONTOS-CHAVE

É possível definir um desvio para a taxa de desgaste de uma peça existente.

Os cálculos a seguir devem ser usados como orientação para definir o desvio.

1. Meça o número de meses disponíveis para operações anteriores usando o comando "HealthRBAalysis".
2. Verifique o tempo de ativação do motor passado no visualizador de gravação de estado.
3. A seguinte fórmula é utilizada para calcular o desvio aproximado.

$$\text{Offset} = 100 \times \frac{\text{Motor On time}}{24 \times 30.4375 \times \text{Usable months}}$$

Para mais informações, consulte o seguinte manual.

"Referência Linguística do SPEL+ do Epson RC+"

5.3.4 Procedimento de notificação de alarme

Quando o intervalo de substituição recomendado ou o intervalo de lubrificação recomendado for atingido para qualquer peça, o Controlador entra num estado de aviso e apresenta uma mensagem de aviso.

Para mais informações, consulte o seguinte manual.

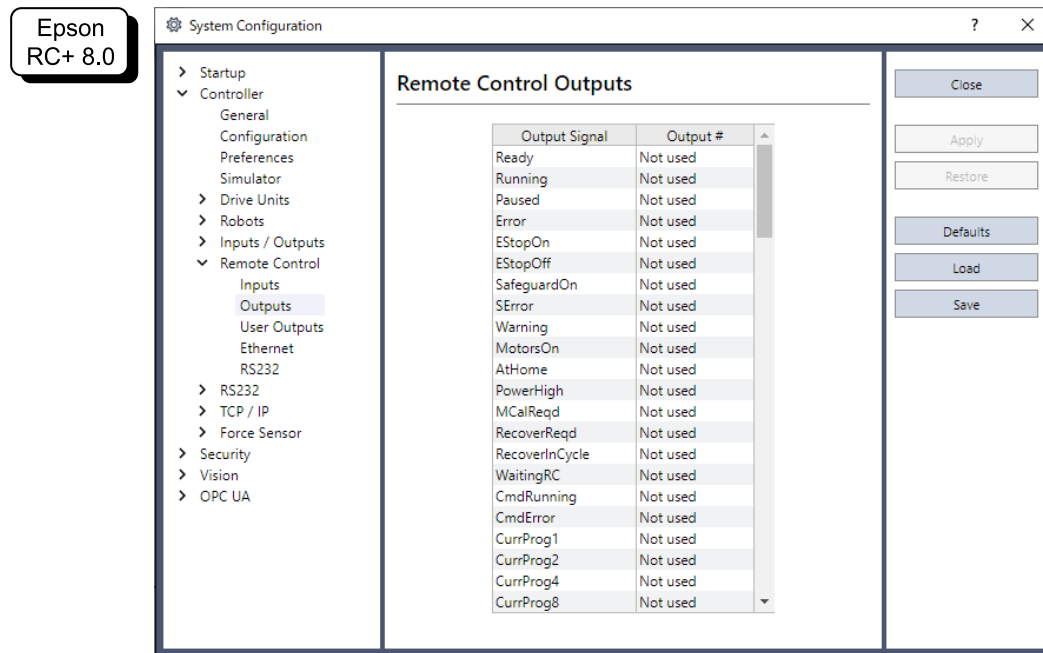
"Lista de códigos de estado/erro"

Um método de notificação de alarme é definir o alarme para um bit de saída da E/S remota.

A E/S remota pode ser definida a partir de [Setup] - [System Configuration] - [Controller] - [Remote Control] no Epson RC+.

Para mais informações, consulte o seguinte manual.

"Manual do Utilizador do Epson RC+ - Remote I/O"



PONTOS-CHAVE

- Se ocorrer um alarme, o Controlador entra num estado de aviso.
- Alarm1 a Alarm9, que são definidos para os bits de saída da E/S remota, monitorizam a ocorrência de avisos em ciclos de cinco minutos.
- O tempo de ocorrência de alarme e a respetiva saída no Controlador são diferentes. O alarme pode ser emitido para a E/S remota até 5 minutos após o alarme ter ocorrido no Controlador.

5.3.5 Repor um alarme

Os alarmes podem ser redefinidos de uma das seguintes formas.

- Reponha a operação a partir da janela [Maintenance] do Epson RC+
- Comando HealthCtrlReset
- Comando HealthRBReset

O botão [Clear] executa os comandos acima.

Para repor a apresentação do alarme, tem de reiniciar o Controlador. Um alarme ocorre quando a taxa de desgaste do componente definido atinge 100%. Substitua os componentes assim que possível. Atente que se o alarme for repostado sem substituir os componentes, o alarme não irá disparar até a taxa de desgaste atingir o valor especificado (500%) ou ocorrer um erro.

6. Anexo

6.1 Anexo A: Lista de peças opcionais

Nome da peça	Código	Notas
Módulo CC-Link	R12NZ901LC	-
Módulo DeviceNet	R12NZ901L7	-
Módulo PROFIBUS-DP	R12NZ901L8	-
Módulo PROFINET	R12NZ901LB	-
Módulo EtherNet/IP	R12NZ901LA	-
Módulo EtherCAT	R12NZ901L9	-
Opção de montagem na parede do Controlador	R12NZ901L5	-
Placa de montagem em bastidor	R12NZ901HR	-
Conector D-SUB de 50 pinos para E/S padrão	R12NZ901HT	-

6.2 Anexo B: Acessórios incluídos

- Ficha de derivação TP2: 1 un.
- Conector de EMERGÊNCIA com ficha curta: 1 un.
- Conector E/S de proteção: 1 un.
- Cabo de alimentação: 1 un.
- Suporte do cabo USB: 1 un.

6.3 Anexo C: Resolução de problemas

Este capítulo descreve o procedimento de atualização do firmware e o procedimento de inicialização do firmware e do ficheiro de dados necessário quando erros nas informações de configuração do firmware ou do robô fazem com que o Controlador não inicie corretamente ou não se conecte ao PC de desenvolvimento.

6.3.1 Atualizar o firmware

O software (firmware) e os ficheiros de dados necessários para controlar o Controlador e o robô estão pré-instalados no Controlador. As informações de configuração do Controlador que foram definidas pelo utilizador a partir do software de desenvolvimento também são guardadas no Controlador conforme necessário.

Se necessário, o firmware está disponível em CD-ROM e noutras fontes. Para mais detalhes sobre como obter o firmware, entre em contacto com o fornecedor.

Para atualizar o firmware, um PC de desenvolvimento onde o software de desenvolvimento Epson RC+ está instalado deve ser ligado a um Controlador por meio de um cabo USB ou um cabo Ethernet. (O firmware não pode ser inicializado através de uma ligação Ethernet.)

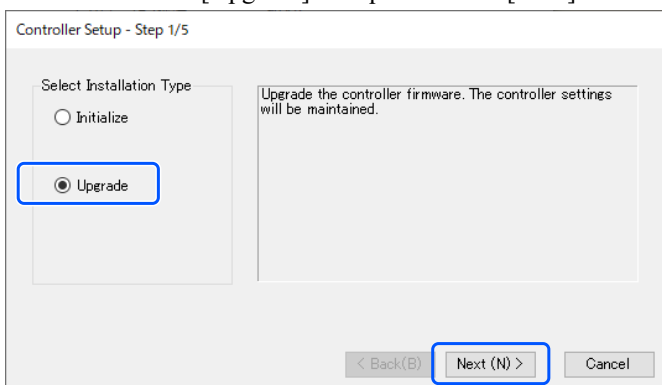
PONTOS-CHAVE

Ao instalar a versão de firmware 7.5.0.x ou posterior, certifique-se de que utiliza um PC onde O EPSON RC+ 7.0 Ver. 7.5.0 ou posterior está instalado.

6.3.2 Procedimento de atualização do firmware

Esta secção explica o procedimento de atualização do firmware.

1. Ligue o PC de desenvolvimento e o Controlador por meio de um cabo USB ou cabo Ethernet.
(O firmware não pode ser inicializado através de uma ligação Ethernet.)
2. Ligue o Controlador.
(Não inicie o software de desenvolvimento Epson RC+ até que o processo de atualização do firmware esteja concluído.)
3. Obtenha o assistente de instalação do Epson RC+ a partir do DVD ou Assistente de instalação do software para robôs Epson.
4. Execute "Ctrlsetup80.exe" na pasta do assistente de instalação.
É apresentada a seguinte janela.
5. Selecione o botão [Upgrade] e clique no botão [Next].



6. Certifique-se de que o PC de desenvolvimento está ligado ao Controlador por meio de um cabo USB ou um cabo Ethernet e selecione [Connection] correspondente ao ambiente de ligação. Quando seleciona Ethernet, especifique o Endereço IP definido para o Controlador.

Clique no botão [Connect].

Controller Setup - Step 2/5

This installer can only execute on the controller.

Caution!!
Do not turn off controller power during the installation.

Connection

☒ USB

☐ Ethernet 192.168.0.1

< Back(B) Connect Cancel

7. Verifique a versão atual do firmware e a nova versão do firmware e clique no botão [Install].

Controller Setup - Step 3/5

	Current	New
Version :		
Name :	RC800	RC800
Serial No. :	99999	99999
MAC Address :		
IP Address :		192.168.0.1
Subnet Mask :		255.255.255.0

< Back(B) Install Cancel

8. A transferência e instalação do firmware são iniciadas. O processo demora vários minutos a concluir.

Controller Setup - Step 4/5

Copying data file to the controller.

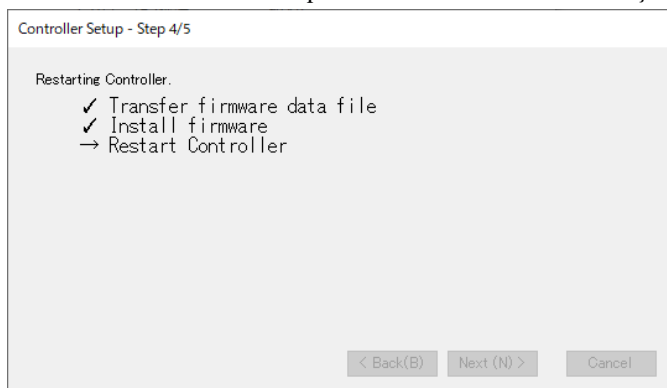
→ Transfer firmware data file
Install firmware
Restart Controller

< Back(B) Next (N) > Cancel

PONTOS-CHAVE

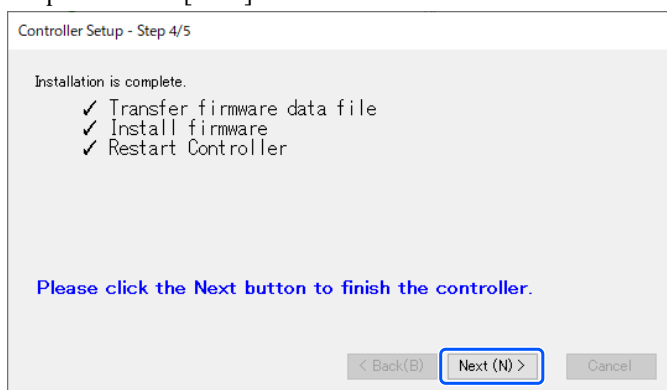
Durante a transferência, não desligue os cabos de ligação nem desligue o Controlador ou o PC de desenvolvimento.

9. O Controlador é reiniciado quando a transferência e instalação do ficheiro de dados tiverem sido concluídas.



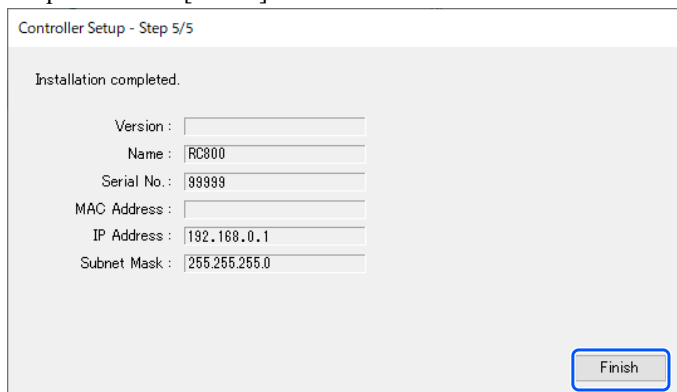
10. A janela a seguir aparece depois de o Controlador reiniciar.

Clique no botão [Next].



11. É apresentada a seguinte janela.

Clique no botão [Finish].



Isto conclui a atualização do firmware.

PONTOS-CHAVE

Se "S-20" for apresentado no LED de 7 segmentos quando o Controlador terminar o reinício após uma atualização de firmware, faça um ciclo de energia no Controlador e reinicie-o.

6.3.3 Inicialização do Controlador

Se o Controlador ficar inoperacional por qualquer motivo, execute a inicialização.

PONTOS-CHAVE

É recomendado efetuar uma cópia de segurança do sistema previamente para garantir que o sistema possa ser facilmente restaurado ao seu estado operacional.

Consulte a secção seguinte.

Cópia de segurança e restauro

Se não conseguir inicializar, contacte o fornecedor.

6.3.4 Procedimento de inicialização do firmware

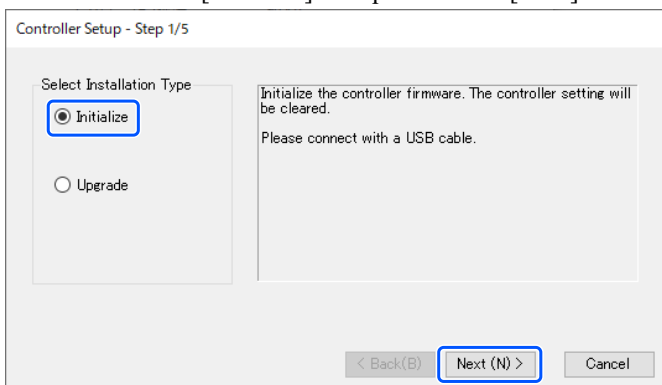
Esta secção explica o procedimento de inicialização do firmware.

PONTOS-CHAVE

Nos casos a seguir, não podem ser estabelecidas ligações com um conector Ethernet (PC) ou por Ethernet remota.

- O endereço IP do Controlador é definido para um endereço IP global

1. Ligue o PC de desenvolvimento e o Controlador por meio de um cabo USB.
(O firmware não pode ser inicializado através de uma ligação Ethernet.)
2. Ligue o Controlador.
(Não inicie o software de desenvolvimento Epson RC+ até que o processo de atualização do firmware esteja concluído.)
3. Obtenha o assistente de instalação do Epson RC+ a partir do DVD ou Assistente de instalação do software para robôs Epson.
4. Execute "Ctrlsetup80.exe" na pasta do assistente de instalação.
5. Selecione o botão [Initialize] e clique no botão [Next].



6. Certifique-se de que o PC de desenvolvimento está ligado ao Controlador por meio de um cabo USB e clique no botão [Connect].

Controller Setup - Step 2/5

This installer can only execute on the controller.
Caution!!
Do not turn off controller power during the installation.

Connection

☒ USB
☐ Ethernet 192.168.0.1

< Back(B) Connect Cancel

7. Verifique as informações da versão e clique no botão [Install].

Controller Setup - Step 3/5

Current	New
Version :	
Name :	RC800
Serial No. :	99999
MAC Address :	
IP Address :	192.168.0.1
Subnet Mask :	255.255.255.0

< Back(B) Install Cancel

8. A transferência e instalação do firmware são iniciadas. O processo demora vários minutos a concluir.

Controller Setup - Step 4/5

Copying data file to the controller.

→ Transfer firmware data file
Install firmware
Restart Controller

< Back(B) Next (N) > Cancel

9. O Controlador é reiniciado quando a transferência e instalação dos dados tiverem sido concluídas.

Controller Setup - Step 4/5

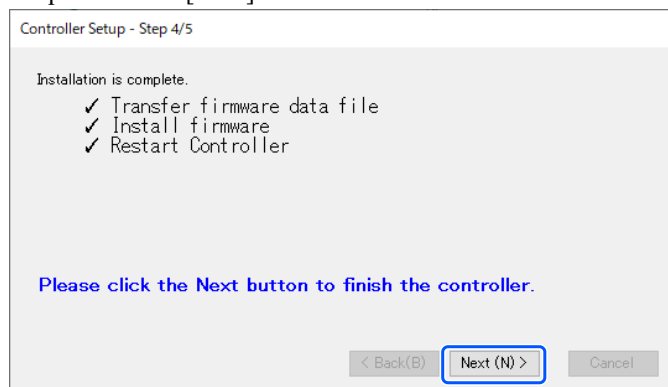
Restarting Controller.

✓ Transfer firmware data file
✓ Install firmware
→ Restart Controller

< Back(B) Next (N) > Cancel

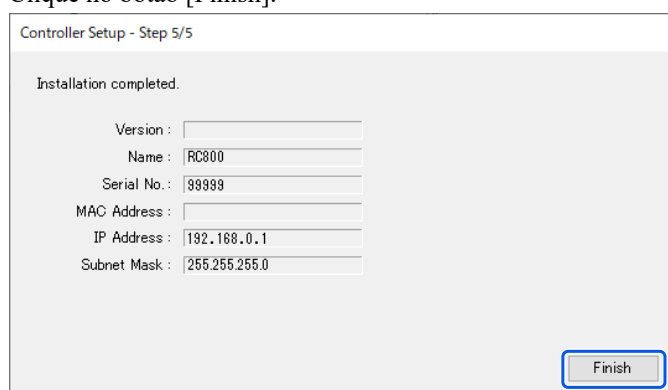
10. A janela a seguir aparece depois de o Controlador reiniciar.

Clique no botão [Next].



11. É apresentada a seguinte janela.

Clique no botão [Finish].



Isto conclui o processo de inicialização do firmware.

Inicie o Epson RC+ e restaure o sistema.

Consulte a secção seguinte.

Cópia de segurança e restauro

PONTOS-CHAVE

Se "S-20" for apresentado no LED de 7 segmentos quando o Controlador terminar o reinício após a instalação inicial, desligue o cabo de alimentação, faça um ciclo de energia no Controlador e reinicie-o.