

ROBÔ MOTOMAN NX100

Básico

- 🔧 Backup de todo sistema
- 🔧 Calibração dos eixos
- 🔧 Configuração da Ferramenta (TCP)
- 🔧 Configuração do USER FRAME
- 🔧 Criação de programas
- 🔧 Sistemas de coordenadas
- 🔧 Ajustes de Movimentos
- 🔧 Ajustes de Velocidade
- 🔧 Configuração da precisão do movimento.
- 🔧 Inserir e editar entradas e saídas digitais
- 🔧 Funções de controle (CALL_IF_VARIAVEIS)
- 🔧 Exercícios Práticos



ROBÔ MOTOMAN NX100

Avançado

- 🔧 Motoman NX100 Avançado
- 🔧 Fazer e restaurar backup
- 🔧 Ligação da placa de segurança
- 🔧 Calibração dos eixos
- 🔧 Configuração do tcp(peso/tamanho/orientação)
- 🔧 Configuração da rede (devicenet)
- 🔧 Configuração de módulos i/os externos
- 🔧 Programação ladder
- 🔧 Criação de programas simultâneos
- 🔧 Gerar mensagens e alarmes de sistemas/usuários
- 🔧 Zonas de interferências (segurança do robô)
- 🔧 Uso e configuração de entradas e saídas físicas
- 🔧 Espelhar programas
- 🔧 Exercícios práticos

