

**Durée : 3 jours**

**Objectifs :**

- Connaître les différents composants de la baie.
- Etre capable d'analyser et de trouver l'origine d'une panne.
- Etre capable de remplacer un organe défectueux.
- Etre capable d'effectuer les différentes sauvegardes et rechargement.
- Etre capable d'effectuer les différentes calibrations.

**Public concerné**

- Techniciens de maintenance.

**Pré-requis**

- Habilitation électrique B1V minimum
- Avoir suivi le module conduite ou exploitation

**Moyens pédagogiques :**

- Un robot FANUC et sa baie RJ3 $\beta$

**Documentation :**

- FANR207

**Programme :**

**Sécurité**

- Sécurité de l'installation
- Sécurité du personnel
- Sécurité utilisateur du Teach Pendant

**Procédures de sauvegardes**

- Organisation de la mémoire FANUC
- Types de sauvegarde
- Sauvegarde et rechargement de fichiers
- Sauvegarde et rechargement d'un BACKUP IMAGE

**Modes de démarrage**

- Démarrage initial
- Démarrage contrôlé
- Démarrage à chaud
- Démarrage à froid

**Topologie de la baie RJ3 $\beta$**

- Désignation des éléments du système RJ3 $\beta$
- Synoptique de fonctionnement d'une baie Standard

**Description des éléments du système RJ3 $\beta$**

- Sectionneur et filtre
- Le transformateur
- La carte PSU
- La carte principale
- Le rack entrées –sorties
- Le servo amplificateur
- Le panneau opérateur
- Le bloc sécurité

**Outils de diagnostic**

- Les étapes de mise sous tension
- La carte alimentation PSU
- Carte panneau opérateur
- Le bloc d'arrêt d'urgence
- Le servo amplificateur
- Dysfonctionnement carte CPU baie
- Etat des axes robot
- Ecran de diagnostic
- Visualisation et description des alarmes

**Procédures de calibration**

- Calibration rapide
- Calibration d'un seul axe
- Calibration 0° mécanique
- Calibration à l'outil

**Description des variables systèmes**

- Format d'une table de variable système
- Variables systèmes

