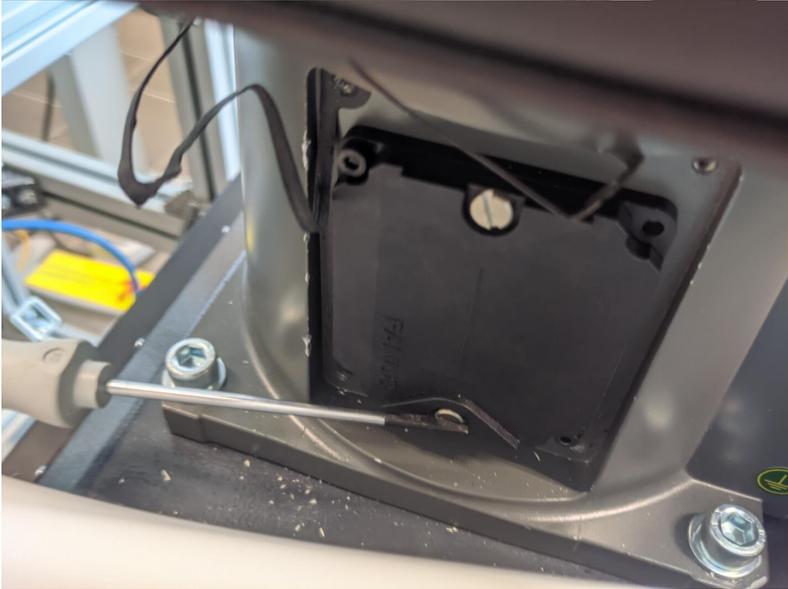


# Maintenance et utilisation experte

## Maintenance

### Changement des piles

- Une fois par an en Juillet
- Démonter le cache métallique (4 vis alènes). Le joint a été mis de côté dans l'armoire bleue pour simplifier le démontage
- Démonter les vis avec un tournevis plat (les clés alènes servent à extraire le boîtier de piles)
- Commencer par dévisser la vis du bas et bien plaquer le boîtier pour faciliter le vissage/dévisage



- 4 piles C2 à demander au service technique. Respecter la polarité qui est marquée avec + et -

## Calibration des moteurs

Suivre la doc' <https://seafiler.unistra.fr/f/334ef5b14e02461eb4ba/>

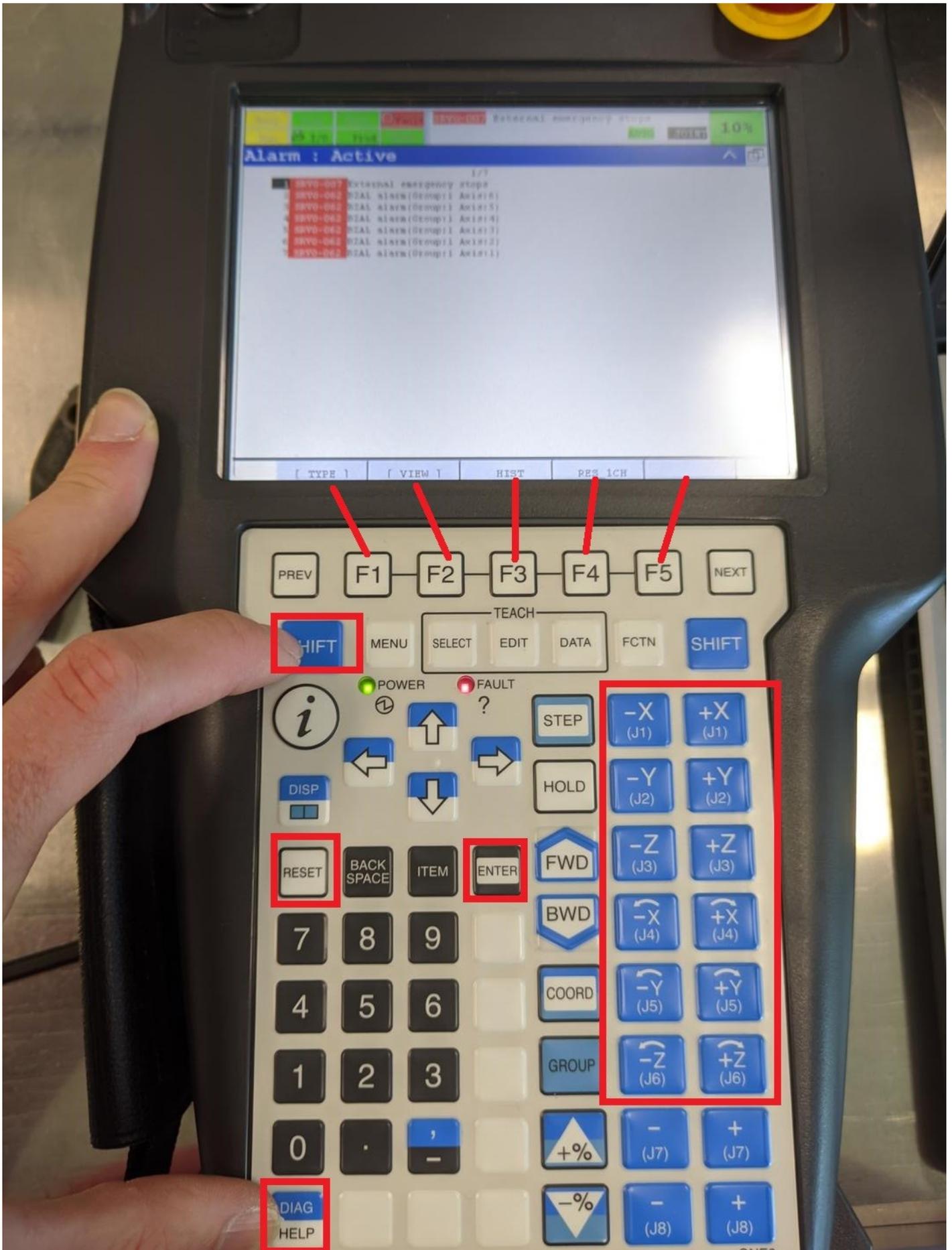
Récupérer et brancher le teach pendant si le robot n'en a pas.

- Dans l'armoire électrique sur la gauche du robot (face au panneau Bosch) :
  - Passer le robot en mode Manuel (T1, contrôleur et Teach Panel). Mode Auto / Manuel (T1)
  - Contrôleur ON/OFF
  - Prise Teach Pendant



#### Etape 4 : Teach Panel

- Les boutons F1-F5 permettent de sélectionner les options qui apparaissent en bas de l'écran
- Afficher les Alarmes Actives en cliquant sur **SHIFT** + **DIAG**
- Laisser appuyé le bouton homme-mort en position intermédiaire
- Démarrer le contrôleur (bouton I sur panneau Bosch)
- Essayer de désactiver les Alarmes en cliquant sur **RESET**
- Cliquer sur **RESET** (teach panel) jusqu'à ce qu'il n'y ait plus d'erreur
- Pour bouger le robot Appuyer sur **SHIFT** + boutons bleus des axes



Calibration

- Avant de mettre les axes à 0
- Bien bouger les 6 moteurs sur une grande distance pour que l'alarme `SRV0-062 (group 1, axis X)` se quitte

Etape 3.2 :

- Les boutons F1-F5 permettent de sélectionner les options qui apparaissent en bas de l'écran
- Cliquer sur F3 puis F4/F5

## Architecture du robot

- Communication Beckhoff TwinCat entre le PC Windows embarqué et le contrôleur du robot
- Teach panel Fanuc dans le coffret électrique

---

Revision #5

Created 26 March 2025 16:04:28 by admin\_idf

Updated 1 April 2025 10:47:32 by admin\_idf