## **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

- 👺 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**

