

EXPLOITATION ROBOT FANUC BAIE R30iB_TPE A

Durée

3 jours.

Public concerné

Tout public.

Pré-requis

Aucun.

Méthodes pédagogiques

Méthodes démonstrative et participative avec alternance d'apports théoriques et pratiques.

Moyens pédagogiques

Maquette pédagogique
Robot FANUC M6i équipé d'une baie R30iB
Documents techniques.

Evaluation des acquis

En continu.

Objectif

Manipuler un robot axe par axe et géométrique
Créer des trajectoires et des cycles,
Modifier des points
Lancer en automatique.

Programme

Sécurité sur site robotisé
Présentation du robot, mécanique et baie
Descriptif des menus et présentation de l'interface du Teach pendant
Manipulation du robot axe par axe et géométrique à l'aide du Teach pendant
Les différents déplacements du robot

- Déplacement axe/axe
- Déplacement linéaire
- Déplacement en orientation.

Utilité et importance des différents référentiels :

- Référentiel universel " world frame "
- Référentiels outils " tool frame "
- Référentiels utilisateurs " user frame "
- Référentiels de déplacement " jog frame ".

Architecture d'un programme TPE
Création d'un programme TPE simple
Lancement en automatique d'un programme
Modification de position
Relance du robot après un défaut
Visualisation des signaux d'entrées et de sorties
Calibration rapide du robot.