

## MAINTENANCE ELECTRIQUE ROBOT FANUC BAIE R30iB

### Durée

3 jours.

### Public concerné

Agent de maintenance, technicien, ingénieur devant assurer la maintenance électrique d'une installation robotisée.

### Pré-requis

Avoir suivi le module « Exploitation robot FANUC Baie R30iB\_TPE A » et posséder des bases en électricité.

### Méthodes pédagogiques

Méthodes démonstrative et participative avec alternance d'apports théoriques et pratiques : Les apports théoriques seront mis en pratique par le dépannage de la baie qui aura été volontairement mise en panne.

### Moyens pédagogiques

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

### Evaluation des acquis

En continu.

### Objectif

**Identifier les éléments de la baie et du robot**  
**Démonter et remplacer les cartes de la baie**  
**Configurer et tester les entrées/sorties**  
**Sauvegarder et restaurer les programmes, les paramètres robot et les défauts**  
**Calibrer le robot.**

### Programme

Règles de sécurité et conduite à tenir sur une installation robotisée  
Réactualisation des connaissances sur l'exploitation du robot  
Déplacements axe/axe et géométriques  
Création et modification d'un référentiel outil, d'un référentiel utilisateur  
Rappels des instructions de déplacement du langage TPE  
Création de trajectoires simples en TPE  
Présentation de l'architecture matérielle de la baie R30iB  
Lecture et utilisation des plans constructeurs et de ceux de l'application  
Rôle, diagnostic des pannes et dépannage des différents modules qui constituent la baie :

- Panneau de commande et sa carte
- Amplificateur
- Carte d'arrêt d'urgence
- Rack informatique
- Bloc « EUROPE »
- Rack Entrées et Sorties.

Fonctionnement et diagnostic d'un dysfonctionnement de la chaîne de sécurité  
Utilisation des signaux d'entrées/sorties :

- Visualisation
- Forçage
- Déclaration.

Réinstallation du système d'exploitation du robot  
Sauvegardes et restaurations  
Réalisation des différentes calibrations du robot :

- A l'outil
- Grossière
- Rapide
- Mono axe.

Etude des axes par le câblage des moteurs, codeurs et freins  
Réalisation des trajectoires pointe pour le contrôle du robot et de ses référentiels.