

## EXPLOITATION ROBOT FANUC BAIE RJ3-RJ3i\_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 RJ3-RJ3i  
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, de la mécanique et de la 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

Utilisation des 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 d'une position

Relance du robot après un défaut

Visualisation des signaux d'entrées et de sorties

Calibration rapide du robot.