

## EXPLOITATION ROBOT FANUC BAIE RJ3-RJ3i\_TPE B

### Durée

5 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**  
**Proposer des améliorations de trajectoires**  
**Calibrer le robot.**

## 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  
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 ".

Création et modification des référentiels outils, utilisateurs et de déplacement  
Architecture d'un programme TPE  
Intérêt et rôle des variables robot

- Différents types
- Utilisations.

Rôle et fonction des instructions TPE

- Instructions de déplacement
- Instructions de tests
- Instructions d'attentes
- Instructions d'entrées-sorties
- Instructions de sauts
- Instructions de multitâches.

Création d'un programme TPE comprenant les différentes instructions de ce langage

**EXPLOITATION ROBOT FANUC BAIE RJ3-RJ3i\_TPE B****Durée**

5 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.

Lancement en automatique d'un programme  
Modification d'une position  
Relance du robot après un défaut  
Visualisation et déclaration des signaux d'entrées et de sorties  
Sauvegardes et restaurations sur différentes unité  
Les différents types de calibration du robot.