

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 géométrie
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 géométrie 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.