

EXPLOITATION ROBOT KUKA - BAIE KRC2

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 KUKA KR16 équipé d'une baie KRC2
Documents techniques.

Evaluation des acquis

En continu.

Objectif

Manipuler un robot en axe par axe et en géométrie
Lancer en mode automatique
Reprendre un cycle après un défaut
Interpréter des défauts
Corriger un mouvement, une trajectoire
Diagnostiquer et lire des entrées/sorties.

Programme

Sécurité sur site robotisé
Présentation du robot, de la mécanique et de la baie
Descriptif des menus et présentation de l'interface du KCP
Manipulation du robot axe par axe et géométrique à l'aide du KCP
Présentation des référentiels (world, tool0, base)
Manipulation du robot à l'aide des référentiels (en linéaire et en orientation)
Principe de programmation d'un robot KUKA
Description et modification d'une instruction de mouvement, vitesse et zone
Création de trajectoire simple
Exécution de programmes en modes manuel et automatique

- Choix et sélection du mode de fonctionnement approprié
- Coïncidence de blocs
- Sélection, démarrage et exécution des programmes robot
- Exécution d'un programme depuis un automate
- Relancer un programme après un défaut.

Communication homme machine

- Afficher et filtrer le Logbook
- Afficher les infos robot (E/S, Timers, compteurs)
- Lire et interpréter les messages du système.

Afficher la position actuelle du robot
Afficher des variables et modifier leurs valeurs
Utiliser les Technologies Packages

- Commande de gripper (préhenseurs)
- Programmation de gripper avec les formulaires en ligne

Présentation des sauvegardes sur différentes unités.