

EXPLOITATION ROBOT KUKA - BAIE KRC4

Durée

3 jours.

Public concerné

Tout public.

Pré-requis

Aucun.

Méthodes pédagogiques

Méthodes démonstratives et participatives par alternance d'apports théoriques et pratiques.

Moyens pédagogiques

Maquette pédagogique
Robot KUKA KR5 équipé d'une baie KRC4
Documents techniques.

Evaluation des acquis

En continu.

Objectif

Manipuler un robot en axe par axe et en géométrie
Lancer en mode automatique
Repandre 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
- Réalisation de la coïncidence de blocs
- Sélection, démarrage et exécution des programmes robot
- Exécution d'un programme depuis un automate
- Relance d'un programme après un défaut.

Communication homme machine

- Affichage et filtrage du Logbook
- Affichage des infos robot (E/S, Timers, compteurs)
- Lecture et interprétation des messages du système.

Affichage de la position actuelle du robot
Affichage des variables et modification de leurs valeurs
Utilisation des Technologies Packages

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

Présentation des sauvegardes sur différentes unités.