

FANUC-Roboter mit RJ3IB-Steuerung – Betrieb

REFERENZ: TECH067

Trainer: SEF - SOCIETE EUROPEENNE DE FORMATION

4.0 Tag(e)



Beschreibung

Diese Schulung ist derzeit nicht in deutscher Sprache verfügbar.

Ziele

- Etre capable de déplacer le robot en mode manuel en toute sécurité
- Acquérir la maîtrise du langage TPE et son environnement
- Etre capable de créer un nouveau repère utilisateur et repère outil
- Etre capable de créer une trajectoire complexe, de l'exécuter dans les différents modes de marche et de la modifier
- Etre capable d'effectuer une sauvegarde et une restauration
- Etre capable de visualiser et modifier les entrées-sorties du robot
- Etre capable de calibrer le robot

Zielpublikum

Conducteurs d'installation et techniciens de maintenance travaillant sur les robots

Inhalt

SECURITE

- Sécurité de l'installation
- Sécurité du personnel
- Sécurité utilisateur du Teach Pendant

DESCRIPTION DU MATERIEL

- Description de l'unité mécanique
- Description de la baie
- Description du Teach Pendant

DEPLACEMENT MANUEL

- Pilotage manuel du robot suivant les différents modes de déplacement
- Position du robot dans l'espace

GESTION DES REPERES

- Création d'un repère outil
- Création d'un repère utilisateur

CREATION / EDITION DE TRAJECTOIRE TPE

- Création d'un programme
- Test d'un programme
- Instructions de programmation
- Les registres

LES MACRO COMMANDES ET ENTREES SORTIES

- Configuration d'une touche macro
- Visualisation des E/S
- Pilotage des sorties

GESTION DES FICHIERS

- Organisation de la mémoire FANUC
- Types de sauvegardes
- Sauvegarde utilisateur
- Chargement utilisateur

CONFIGURATION

- Les butées logicielles
- La calibration

FONCTIONS AVANCEES

- Gestion des charges
- Position de référence
- Décalage de trajectoire
- Trajectoires symétriques

MESSAGES D'ERREUR

- Visualisation et description des alarmes

Pädagogik

Exposés théoriques et travaux pratiques sur Robot FANUC Baie RJ3IB.

Angaben

Pas de prérequis nécessaires