

Robot KUKA Baie KRC4 – Exploitation et programmation

REFERENCE: TECH053

Formateur: SEF - SOCIETE EUROPEENNE DE FORMATION

4.0 Jour(s)



Description

Etre capable de déplacer le robot en mode manuel en toute sécurité, de créer un nouveau repère pièce et repère outil, de créer une trajectoire complexe, de l'exécuter dans les différents modes de marche, de la modifier. Etre capable d'effectuer une sauvegarde et une restauration globale, de visualiser et modifier les entrées-sorties du robot et d'effectuer une calibration.

Objectifs

- Etre capable de déplacer le robot en mode manuel en toute sécurité, de créer un nouveau repère pièce et repère outil, de créer une trajectoire complexe, de l'exécuter dans les différents modes de marche, de la modifier
- Etre capable d'effectuer une sauvegarde et une restauration globale, de visualiser et modifier les entrées-sorties du robot et d'effectuer une calibration

Public cible

Conducteurs d'installations et techniciens

Contenu

SECURITE

- Sécurité du personnel
- Sécurité sur l'installation
- Organes de sécurité
- Consignes de sécurité

DESCRIPTION GENERALE

- Structure générale du robot
- L'armoire KRC4
- Le robot KRxx
- Le terminal de commande « SMARTPAD »

DEPLACEMENT MANUEL

- Principe
- Sélection du mode de marche manuel
- Sélection du type de déplacement

MESURE D'UN REPERE OUTIL

- Définition d'un outil
- Principe de création d'un outil
- Choix de la méthode de mesure
- Principe de mesure
- Données de l'outil

MESURE D'UN REPERE PIECE

- Définition d'un repère pièce
- Principe de création du repère pièce
- Données du repère pièce

GESTION DES PROGRAMMES

- L'organisation de la mémoire
- Le mode programmation
- Exécution d'une routine en mode manuel
- Procédures de lancement en mode automatique
- Création d'un programme
- Les différentes instructions de mouvement
- Ajout d'une instruction
- Modification d'une ligne d'instruction

SAUVEGARDE RESTAURATION

- Synoptique des mémoires
- Synoptiques des sauvegardes restaurations
- Sauvegarde globale
- Restauration d'une sauvegarde globale

GESTIONS DES ENTREES SORTIES

- Généralités

- Visualisation des cartes et des signaux
- Modification d'une sortie digitale

CALIBRAGE / DECALIBRAGE

- Présentation de l'E.M.D.
- Procédure de décalibrage et calibrage

TRAVAUX PRATIQUES SUR ROBOT KUKA BAIE KRC4

Pédagogie

Exposés théoriques et travaux pratiques

Indications

Pas de prérequis nécessaires