

Robot Staubli – Programmation VAL3

Référence :
TECH062

Catégories :
TECHNIQUE

Sous-catégories: **Robotique**

LANGUE(S) :



FR

DURÉE :

5 JOUR(S)

ORGANISME DE FORMATION :

S.E.F.

OBJECTIFS

Etre capable d'utiliser et naviguer dans les menus du boîtier manuel, de déplacer le robot en mode manuel en toute sécurité, de créer une trajectoire complexe, de l'exécuter dans les différents modes de marche, de la modifier, d'effectuer une sauvegarde et une restauration d'une application, de visualiser les entrées-sorties du robot.

Personnes concernées :

Personnes en charge de créer, modifier, une application à l'aide du langage de programmation VAL 3 du robot et ayant des connaissances en programmation d'automate ou informatique.

CONTENU

SECURITE

Sécurité du personnel

Sécurité sur l'installation

Organes de sécurité

Consignes de sécurité

DESCRIPTION GENERALE

Structure générale du robot

La gamme contrôleurs CS8

Le robot

Le boîtier de commande manuelle SP1

DEPLACEMENT MANUEL

Les différents types de déplacement

Les référentiels (Tool, Frame)

Sélection du mode de marche manuel

Sélection du type de déplacement

GESTION DES PROGRAMMES

Le mode programmation

Exécution d'une application en mode manuel

Procédures de lancement en mode automatique

STRUCTURE D'UNE APPLICATION

Présentation du gestionnaire d'application

Les variables globales

Les données géométriques

Création d'un programme

Vue détaillée de la fenêtre programme

LES TRAJECTOIRES

Création du repère outil

Les différentes instructions de mouvement

Paramètres spécifiques aux mouvements

Création d'une trajectoire

Modifications des positions

Instructions spécifiques aux contrôles des mouvements

GESTIONNAIRE DE TACHES ET DEBOGUEUR

Présentation du gestionnaire de tâches

Présentation du débogueur

Visualisation des variables

GESTIONS DES ENTREES / SORTIES DIGITALES

Différents types d'entrées / sorties digitales

Accès logiciel aux entrées / sorties

Forçage des entrées /sorties

Configuration des touches programmables (1 à 3)

Importer et exporter les entrées/sorties

Instructions spécifiques aux entrées / sorties

DECALAGE DE POINTS CARTESIENS

Variable de point

Création repère pièce par programmation

Instructions liées aux décalages de points

PROGRAMMATION STRUCTUREE

Les principales boucles de programme (IF, FOR, SWITCH...)

Les différents sous programmes

FENETRE UTILISATEUR ET DIALOGUE OPERATEUR

Instructions liées au dialogue opérateur

PASSAGE DE PARAMETRES

LIBRAIRIES

Introduction aux librairies pour gérer plusieurs références de pièces

SAUVEGARDE ET RESTAURATION D'UNE APPLICATION

Synoptique des mémoires

Sauvegarde d'une application

Restauration d'une application

STAUBLI ROBOTICS SUITE 2013

Utilisation du logiciel Staubli Robotics Suite 2013

TRAVAUX PRATIQUES

Robot STAUBLI Contrôleur CS8C

Logiciel de simulation Staubli Robotics Suite

PÉDAGOGIE

Exposés théoriques et travaux pratiques sur Robot Staubli.

PRÉREQUIS

Il n'y a pas de prérequis pour cette formation

Cette formation est disponible en formule intra-entreprise