

## EXPLOITATION

## FAN\_R\_EXP\_R3iC

**Durée : 5 jours**

**Programme :**

### Objectifs :

- 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.

### Public concerné

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

### Pré-requis

Aucun

### Moyens pédagogiques :

- Un robot FANUC et sa baie.

### Documentations :

- FANR403

#### Sécurité

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

#### Description du matériel

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

#### Déplacement manuel

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

#### Gestion des repères

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

#### Création / Edition de trajectoire TPE

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

#### Les macro commandes et entrées 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 avancées

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

#### Messages d'erreur

- Visualisation et description des alarmes

