

Durée : 5 jours

Objectifs :

- Etre capable de déplacer le robot en mode manuel en toute sécurité.
- Etre capable de créer un nouveau repère pièce et repère outil.
- Etre capable 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.
- Etre capable de visualiser et modifier les entrées-sorties du robot.
- Etre capable d'effectuer une calibration.

Public concerné

- Tous publics.

Pré-requis

- Aucun.

Moyens pédagogiques :

- Robot KUKA KRC1.

Documentations :

- KUK001 (A4)
- KUK002 (A6)

Programme :

Sécurité

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

Description générale

- Structure générale du robot
- L'armoire KRC1
- Le robot KR
- Le terminal de commande « KCP »

Déplacement manuel

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

Mesure d'un repère 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 repère pièce

- 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'un programme en mode manuel
- Procédures de lancement en mode automatique.

Modification de programme

- Création d'un programme.
- Les différentes instructions de mouvement
- Ajout d'une instruction.
- Modification d'une ligne d'instruction.

Sauvegarde Restauration

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

Gestions des entrées sorties

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

Calibrage / décalibrage

- Présentation du P.A.L.
- Procédure de décalibrage et calibrage

