

Durée : 5 jours

### Objectifs :

- Etre capable de déplacer un robot en mode manuel.
- Etre capable de créer un nouvel outil et une nouvelle base.
- Etre capable de créer une trajectoire complexe, de l'exécuter dans les différents modes de marche et de la modifier.
- Savoir effectuer un changement d'outil et de référentiel pièce.

### Public concerné / pré-requis

- Conducteurs d'installation et techniciens de maintenance travaillant sur des robots. Personne non initiée à la robotique.

### Moyens pédagogiques :

- Un robot polyarticulé multi- fonctions série RV.
- Un contrôleur de robot CR.
- Une Teaching Box.
- Un simulateur d'entrées/sorties.
- Un PC ordinateur comprenant le logiciel COSIROP et RT ToolBox.

### Documentations :

- MITR003 (Teach R28TB)

### Programme :

#### Sécurité

- L'îlot robotisé
- Mise en service du poste

#### Description générale

- Structure générale d'un robot
- La gamme des manipulateurs
- La gamme des contrôleurs
- La Teaching Box

#### Le pilotage manuel

- Principe
- Sélection du mode de marche manuel
- Sélection de la vitesse de déplacement
- Sélection du type de déplacement
- Le mode Joint
- Notions sur les référentiels
- Le mode XYZ
- Le mode TOOL
- Le mode 3 axis- XYZ
- Le mode cylinder

#### Les référentiels outil

- Définition du repère outil
- Principe de création
- Paramètres relatifs aux repères outils

#### Les référentiels pièce

- Définition du repère pièce
- Principe de création
- Paramètres relatifs aux repères pièces

#### Programmation

- Introduction
- Spécifications détaillées
- Création d'un programme
- Les instructions relatives à un déplacement
- Exécution d'un programme en manuel
- Modification d'un programme
- Exécution d'un programme en automatique

#### Les entrées-sorties

- Introduction
- Visualisation des signaux d'entrées-sorties
- Instructions relatives aux entrées-sorties

#### Sauvegarde et restauration

- Sauvegarde globale
- Présentation du contenu d'une sauvegarde
- Restauration d'une sauvegarde
- Les paramètres

#### Présentation des logiciels COSIROP et RT ToolBox

- Connexion avec le robot
- Récupération des programmes
- Modification d'un programme
- Transfert d'un programme vers le robot
- Visualisation des entrées-sorties
- Sauvegarde et restauration des programmes

