

Durée : 3 jours

Objectifs :

- ▶ Etre capable de déplacer le robot en mode manuel en toute sécurité.
- ▶ Etre capable d'exécuter un programme en mode automatique.
- ▶ Etre capable de créer et modifier une trajectoire complexe, et de l'exécuter dans les différents modes de marche.
- ▶ Etre capable d'effectuer une sauvegarde et une restauration.

Public concerné

- ▶ Conducteurs d'installation et technicien de maintenance travaillant sur les robots.

Pré-requis

- ▶ Aucun

Moyens pédagogiques :

- ▶ Robot sur site industriel

Documentations :

- ▶ STA006

Programme :

Sécurité

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

Description générale

- ▶ Structure générale du robot
- ▶ Le robot
- ▶ Utilisation du terminal de commande «Pendant ».

Déplacement manuel

- ▶ Les différents types de déplacement
- ▶ Les référentiels (Tool, World)
- ▶ Sélection du mode de marche manuel
- ▶ Sélection du type de déplacement

L'environnement de l'éditeur V+

- ▶ Utilisation de l'éditeur V+
- ▶ Les touches de raccourci

Les trajectoires

- ▶ Création et modification des positions.
- ▶ Les instructions de déplacement d'un robot
- ▶ Création de trajectoire
- ▶ Modification de trajectoire

Gestion des programmes

- ▶ Listage des programmes existant
- ▶ Exécution d'une trajectoire ou d'un programme en automatique
- ▶ Visualisation de l'état d'un programme

Gestions des entrées sorties digitales

Sauvegarde et restauration des données programmes

- ▶ Gestion de la mémoire robot
- ▶ Comprendre les commandes de sauvegarde et de restauration
- ▶ Etre capable de lancer un programme de sauvegarde ou de restauration

