

PUBLIC CONCERNE

Techniciens et ingénieurs

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.

PRÉREQUIS

Connaître les bases de l'automatisme

OUTILS ET MOYENS

- **Moyens techniques :**
 - Une documentation par stagiaire.
 - PC, vidéoprojecteur,
- **Moyens humains :**
 - Formateur expérimenté
- **Moyens pédagogiques :**
 - Un robot FANUC SCARA SR3IA et sa baie R30IB PLUS COMPACT

MODALITE D'EVALUATION

- Grille de positionnement
- Evaluation à chaud

VALIDATION

Certificat de réalisation

MODALITES DE FORMATION

Présentiel

DELAI D'ACCES

- Inter : selon le calendrier annuel
- Intra : à définir conjointement

TARIF

Nous consulter

www.avenirformation.com

 Durée de la formation : 35h

PROGRAMME DE FORMATION

- **Sécurité**
 - Sécurité de l'installation
 - Sécurité du personnel
 - Sécurité utilisateur du Teach Pendant
 - Présentation ZONE SAFETY « DCS »
- **Description du matériel**
 - Description du robot SCARA
 - Description de la baie R30IB PLUS COMPACT
 - Description de l'interface IRPROGRAMMEUR / TEACH PENDANT
 - Connexion à l'interface IRPROGRAMMEUR
- **Déplacement manuel**
 - Pilotage manuel du robot suivant sur les différents modes de déplacement
 - Position du robot dans l'espace
- **Gestions des repères**
 - Création d'un repère outil
 - Création d'un repère utilisateur
- **Création/Édition de Programme TPE**
 - Création d'un programme
 - Test d'un programme (manuel et automatique)
 - Instructions du langage TPE
 - Les registres et registres de position
- **Les macros commandes et entrées-sorties**
 - Configuration d'une touche macro
 - Visualisation / configuration des E/S
 - Pilotage des sorties
- **Gestion des fichiers**
 - Organisation de la mémoire FANUC
 - Types de sauvegardes
 - Restauration des sauvegardes
- **Configuration**
 - Les butées logicielles
 - Gestion des charges
 - La calibration rapide « QUICK MASTER »
- **Fonctions avancées**
 - Position de référence
 - Décalage de trajectoire
 - Trajectoires symétriques
- **Messages d'erreurs**
 - Visualisation et description des alarmes