

Durée : 3 jours

Objectifs :

- Savoir reconnaître les caractéristiques d'un robot. Savoir se mettre en sécurité en présence d'un robot.
- Connaître les différentes parties d'un robot. Etre capable de déplacer un robot en mode manuel.
- Etre capable d'exécuter un programme en mode automatique.

Public concerné / pré-requis

Personne non initiée à la robotique.

Moyens pédagogiques :

- Un robot polyarticulé multi- fonctions série RV
- Un contrôleur de robot CR1
- Une Teaching Box
- Un simulateur d'entrées/sorties

Documentations :

- Support de cours

Programme :

Sécurité

- L'ilot 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

Gestion des programmes

- Exécution d'un programme en manuel
- Les instructions relatives aux mouvements
- Modification d'une position robot
- Lancement en mode automatique

