

Durée : 5 jours

Objectifs :

- Etre capable d'intégrer un robot dans une application donnée.
- Etre capable de développer un programme pour une application donnée.

Public concerné / pré requis

Personne ayant de bonnes connaissances sur les robots ou ayant suivi le stage "Exploitation".

Moyens pédagogiques :

- Un robot polyarticulé multi- fonctions série RV
- Un contrôleur de robot CR1
- Une Teaching Box
- Un simulateur d'entrées/sorties
- Un PC ordinateur comprenant le logiciel COSIROP

Documentations :

- Support de cours

Programme :

Structure de la mémoire de travail

Les différentes structures de programme

- Séquentielle
- Conditionnelle
- Répétitive
- Sélective

Les instructions de mouvement

Les différents types de routine

Les interruptions de programme

Programmes de recherche

Protection des programmes contre les effacements et les modifications

Décalage d'une trajectoire (modification des référentiels, activation de données de décalage)

Les gestionnaires d'erreur

Symétrie de trajectoire

Les entrées-sorties systèmes

Déplacements avec actions synchronisées

Programmation des zones universelles

Les paramètres systèmes (modification et sauvegarde)

Rechargement du système d'exploitation

Détermination de charge robot

