








EXPLOITATION ET PROGRAMMATION

TPE DU ROBOT FANUC TYPE RJ3



❖ Objectifs opérationnels

-  Piloter le robot en respectant les règles de sécurité
-  Créer un programme en langage TPE
-  Tester, modifier, optimiser le programme
-  Gérer les entrées/sorties
-  Calibrer et sauvegarder les données

Durée : 35 heures

Intra Inter

Découverte

Amélioration

Recyclage












Etudes/Méthodes

Intégration

Exploitation

Maintenance

❖ Programme

-  Les consignes de sécurité
-  Description logicielle et matérielle du porteur, de l'armoire et du teach pendant
-  Les déplacements manuels : articulaire, linéaire, orientation
-  Les repères de travail : outil, pièce
-  Création, test et modification d'un programme
-  Les instructions de mouvement
-  Les autres instructions : registres, tests et sélection, temporisation, saut, étiquettes
appel de programmes, charge outils, gestion des tâches, contrôle anticollision...
-  La gestion des entrées / sorties
-  La calibration rapide
-  Interprétation des messages d'erreurs
-  La sauvegarde et la restauration des données

❖ Moyens pédagogiques

Robot FANUC type LR Mate 50 piloté par une armoire de commande RJ3ib

Un micro-ordinateur par personne pour la prise de note et les exercices de simulation

Supports de cours en couleur