

## ROBOT KUKA KRC2

◇ <b>Objectifs opérationnels</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>✚ Lire et interpréter les schémas électriques</li> <li>✚ Programmer une trajectoire</li> <li>✚ Déclarer et visualiser les entrées/sorties</li> <li>✚ Analyser les dysfonctionnements et y remédier</li> <li>✚ Effectuer une calibration et sauvegarder la configuration</li> </ul>	Durée : 35 heures			
	Intra	Inter	✘	
	Découverte			✘
	Amélioration			✘
	Recyclage			✘
	Etudes/méthodes			✘
	Intégration			✘
	Exploitation			✘
	Maintenance			✘
◇ <b>Programme</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>✚ Description et caractéristiques du robot</li> <li>✚ Création de trajectoires, de programmes</li> <li>✚ La boucle d'asservissement</li> <li>✚ Dialogue DES/RDC et anneau de sécurité ESC</li> <li>✚ Interprétations de différents Leds et messages d'alarmes</li> <li>✚ Procédures de remplacement des modules KPS, KSD et RDC</li> <li>✚ Remplacement du disque dur et du calculateur</li> <li>✚ La calibration</li> <li>✚ Visualisation et modifications de variables</li> <li>✚ Les sauvegardes et restaurations</li> <li>✚ Exercices de démontage/remontage des différents constituants de l'armoire de commande et du porteur</li> </ul>				
◇ <b>Moyens pédagogiques</b>				
Pratique sur robot KUKA KR16 piloté par la baie de commande KRC2 Un micro-ordinateur par personne pour la prise de note et exercices de simulation Supports de cours en couleur				