

UTILISATION ET PROGRAMMATION DE BASE YUMI

ROBOTIQUE

PUBLIC

- Toute personne impliquée dans l'utilisation et la programmation basique d'un système automatisé collaboratif YUMI.

OBJECTIFS

- Etre capable d'utiliser les principales fonctions et possibilités de programmation de base d'un robot YUMI

ORGANISATION

Durée : 5 jours

PROGRAMME

Vue d'ensemble

La sécurité avec un robot collaboratif

Utiliser un robot IRC5

Présentation des fenêtres de base
Pilotage du robot avec le syntaxeur
Pilotage des mains de préhension
Présentation des fenêtres liées au YUMI

Présentation robot YUMI

Installation et câblage
Géométrie et axes
Particularités de conception

Travailler aux côtés de YUMI

Mise en production du robot
Départ suite à collision
Dé-freinage du robot

Programmation de mouvements

Tâches robots, modules et routines
Instructions de base
Programmation de mouvements synchronisés
Repères objets embarqués et mouvements coordonnés

Utilisation des mains de préhension

Initialiser les mains de manière manuelle / logicielle
Piloter les mains avec ou sans contrôle d'

Utilisation de la vision

Détails des instructions vision
Adapter les exemples pré-chargés
Utiliser les résultats de la vision dans le RAPID
Sauvegarder et restaurer la configuration de la caméra

Sauvegarde et rechargement

Faire un back-up
Restaurer un back-up