

PUBLIC

Débutant

OBJECTIFS

Connaître la gamme robot (RV, RH, RP), les différentes architectures (tracking, vision...) et leur fonctionnement

Savoir utiliser le logiciel de programmation avec simulation (RT Toolbox2)

Etre capable de créer et lancer un programme depuis la Teaching Box et le contrôleur robot

PRE-REQUIS

Aucun

POSITIONNEMENT

Lien de positionnement

DUREE

Durée : 2 jours

Lieu : Site de Dijon ou en entreprise

EVALUATION DES ACQUIS

MOYENS PEDAGOGIQUES

Robot poly articulé RV-2FB-Q

Contrôleur robot CR-750-Q

Automate série Q

Teaching Box R56TB

Logiciel RT Toolbox2 avec simulation

NOMBRE DE STAGIAIRES/SESSION

Mini : 2 / Maxi : 4

PROGRAMME

Présentation

- Les différents types de robot
- Les différentes architectures
- Les principaux applicatifs

Logiciel RT Toolbox2

- Descriptions de toutes les fonctionnalités
- Création de programmes en mode Offline et Online
- Mode debug
- Simulation (création d'objet...)
- Calcul de temps de cycle

Teaching Box

- Description de toutes les fonctionnalités
- Manipulation du robot (Jog,...)
- Création de programme
- Mode debug
- Visualisation des données
- Outils de calibrations

Mode automatique

- Interface du contrôleur robot
- Lancer un programme depuis la Teaching Box ou le contrôleur en mode automatique

Fonctionnalités du robot

- Fonction Collision
- Fonction Compliance
- Fonction Multi Mécanisme
- Fonction Palettisation
- Fonction Multitâche