

PUBLIC

Technicien – Automaticien - Ingénieur

OBJECTIFS

Connaître la gamme robot (RV, RH, RP), les différentes architectures (tracking, vision...) et leur fonctionnement
Maîtriser le logiciel de programmation avec simulation (RT Toolbox2)
Maîtriser la programmation des robots Mitsubishi Electric

PRE-REQUIS

Connaissances de base

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

- Simulation avec un et deux robots
- Création d'un environnement
- Création de programme
- Calcul de temps de cycle
- Optimisation du temps de cycle
- Transfert de programmes

Teaching Box

- Manipulation du robot (Jog,...)
- Création de programme
- Mode debug
- Visualisation des données
- Outils de calibrations + 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