

UTILISATION ROBOT ET PROGRAMMATION DE BASE MITSUBISHI

ROBOTIQUE

PUBLIC

- Intégrateur, maintenance

OBJECTIFS

- Acquérir les compétences permettant de déplacer un robot MITSUBISHI en toute sécurité, de créer ou modifier une trajectoire simple sur un robot.

PRE-REQUIS

- Savoir situer un objet dans l'espace par rapport à différents repères orthonormés

ORGANISATION

Durée : 4 jours

PROGRAMME

Vue d'ensemble

Description du robot, de l'armoire, du pupitre de programmation
Etude des différents modes de marches

Pilotage manuel

Déplacement manuel du robot en axe/axe, linéaire et réorientation
Déverrouillage de la supervision de mouvement

Les repères

Création et utilisation d'un référentiel outil
Création et utilisation d'un référentiel objet
Utilisation de fonctions de décalage

Programmation

Principe de base : architecture et création d'un programme
Exécution du programme
Sauvegardes et chargements totaux ou partiels
Vérification de la bonne géométrie robot

Trajectoire

Les différentes instructions de mouvement
Création et modification de trajectoire
Optimisation des paramètres de mouvement

Les entrées/sorties

Configuration et visualisation des signaux
Utilisation des instructions de base permettant l'activation, désactivation des signaux

Instructions de base

Attentes, choix, répétition, affectation...

Rttoolbox

Incitation à l'utilisation