

PUBLIC

Programmeurs – Intégrateurs

OBJECTIFS

Première étape d'un cursus dédié et adapté aux programmeurs de robots, cette formation permet d'acquérir les compétences de base pour la programmation de trajectoire d'un robot KUKA.

PRÉ-REQUIS

Formation professionnelle technique

POSITIONNEMENT

Aucun

DURÉE

Durée : 5 jours

LIEU

Lieu : Site de Dijon ou en entreprise

ÉVALUATION DES ACQUIS

Test de fin de stage
Certificat remis à l'issue de la formation

MOYENS PÉDAGOGIQUES

Version logicielle KSS 8.x (KR C4) et (KR C5)

NOMBRE DE STAGIAIRES/SESSION

Mini : 3 / Maxi : 6

PROGRAMME

Structure et fonctionnement d'un robot KUKA

Aperçu de l'ensemble mécanique d'un robot KUKA
Aperçu du contrôleur de robot KR C4
Aperçu du smartPAD KUKA
Sécurité du robot

Déplacement du robot

Lecture et interprétation des messages du Smartpad
Sélectionner un mode
Déplacement en mode axe par axe
Systèmes de coordonnées
Déplacement robot dans le système de coordonnées universel
Déplacement robot dans le système de coordonnées de l'outil
Déplacement manuel avec un outil fixe

Opérations de mise en service sur le robot

Principe de la calibration
Procéder à la calibration du robot
Charges sur le robot
Données de charge de l'outil
Charges supplémentaires sur le robot
Mesure d'un outil
Mesure d'une base (système de coordonnées de la pièce)
Mesure d'un outil fixe
Mesure d'une pièce guidée par robot
Mode de mise en service

Exécuter des programmes robot

Effectuer une course d'initialisation COI
Sélectionner et lancer des programmes robot

Utilisation de fichiers de programmes

Créer des programmes
Éditer des programmes
Archiver et restaurer des programmes robot
Suivre des modifications de programmes et d'état à l'aide du protocole

Création et modification de déplacements programmés

Création de nouvelles instructions de déplacement
Création de déplacements optimisés
Créer un déplacement sur trajectoire
Modifier des instructions de déplacement
Programmation de déplacement avec TCP externe

PUBLIC

Programmeurs – Intégrateurs

OBJECTIFS

Première étape d'un cursus dédié et adapté aux programmeurs de robots, cette formation permet d'acquérir les compétences de base pour la programmation de trajectoire d'un robot KUKA.

PRÉ-REQUIS

Formation professionnelle technique

POSITIONNEMENT

Lien de positionnement

DURÉE

Durée : 5 jours

LIEU

Lieu : Site de Dijon ou en entreprise

ÉVALUATION DES ACQUIS

Test de fin de stage
Certificat remis à l'issue de la formation

MOYENS PÉDAGOGIQUES

Version logicielle KSS 8.x (KR C4)

NOMBRE DE STAGIAIRES/SESSION

Mini : 3 / Maxi : 6

SUITE PROGRAMME

Programmation de la détection de collisions

Programmer des déplacements avec détection de collisions

Utilisation des fonctions logiques dans le programme de robot

Initiation à la programmation logique
Programmation de fonctions d'attente
Programmation de fonctions de commutation sur trajectoire

Utilisation des progiciels technologiques

Utilisation du préhenseur avec KUKA.GripperTech
Configuration de KUKA.GripperTech

Utilisation de variables

Affichage et modification de valeurs de variables
Interrogation des états du robot

Variables et conventions

Gestion des données en KRL
Travailler avec des données de types simples

Programmation correcte en KRL

Structure et construction de programmes robot
Structurer des programmes robot
Relier des programmes robot

Utilisation de contrôles de traitement de programme
Programmer des appels ou des embranchements
Programmer des distributeurs
Programmer une instruction de saut
Programmer des boucles

Programmer des fonctions d'attente

Fonction d'attente en fonction du temps
Fonction d'attente en fonction du signal

Travailler avec un contrôleur prioritaire

Préparation pour le lancement de programme par un API
Adapter la connexion API (Cell.src)