

ROBOTIQUE DE PRODUCTION

Utilisation et programmation avancée des robots FANUC

OBJECTIFS

Niveau : perfectionnement

Donner aux personnels amenés à travailler sur un robot industriel des notions approfondies de programmation :

- Structure d'une application
- Types de variables et utilisation
- Création d'un mouvement
- Utilisation des entrées/sorties
- Gestion de l'interface utilisateur

PREREQUIS

Formation de base à la programmation des robots FANUC

MODALITES PEDAGOGIQUES

Formation théorique et pratique

PROGRAMME

Création d'une application robotique

Structure d'une application
Type de variable et utilisation
Instructions de mouvements
Utilisation des entrées/sorties
Utilisation de l'interface utilisateur
Optimisation des temps de cycles
Notion de tâches synchrones et asynchrones

Programmation de robots FANUC (partie applicative)

Réaliser les procédures de mise en service d'un robot FANUC

- *Calibrer le robot*
- *Créer et utiliser les référentiels outil et objet*
- *Utiliser les fonctions de décalage*
- *Mesurer un outil et renseigner les données de charge*
- *Mesurer une base, un outil fixe et une pièce portée*

Créer et modifier des mouvements programmés en TPE

- *Créer et modifier des trajectoires*
- *Calculer et manipuler des positions robot*
- *Optimiser les paramètres de mouvements*
- *Programmer des mouvements relatifs*
- *Programmer des décalages géométriques de positions*

 **LIEU**
2MAtech

 **DUREE**

3 jours

Ou 2 jours si associé au module
de base SIG-061

 **PUBLIC**

Techniciens et ingénieurs
(Maintenance, automatisme,
process, méthodes, robotique, ...)

 **INTERVENANT(S)**

Franck STEPHAN et partenaires

 **LANGUE**
Français

 **CONTACT**

Commercial

stephane.ladeveze@2MAtech.fr

 04 73 28 64 00

Pédagogique

stephane.ladeveze@2MAtech.fr

CODE
SIG-062

- *Gérer les axes externes (convoyeurs, positionneurs, ...)*

Détection de collision

- *Activer la détection de collision sur les mouvements*
- *Configurer et activer les zones de travail*

Communication

- *Utilisation des entrées/sorties*
- *Connaître les variables systèmes importantes*
- *Programmer des messages spécifiques aux applications*

MODE D'ÉVALUATION

Evaluation type QCM en fin de stage, attestation de formation

MOYENS ET SUPPORTS DE FORMATION

- *Mise à disposition des stagiaires d'ordinateurs avec logiciel de simulation FANUC ROBOGUIDE V9*
- *Robot manipulateur 6 axes FANUC LR Mate 200iD/4S (charge utile 4 kg)*
- *Contrôleur R-30iB « Mate »*

- *Présentation PowerPoint*
- *Manuel de formation remis au stagiaire*

ENCADREMENTS PEDAGOGIQUE ET TECHNIQUE

Ingénieurs roboticiens 2MAtech et partenaires