

UTILISATION ROBOT ET PROGRAMMATION DE BASE STAUBLI

ROBOTIQUE

PUBLIC

- Programmeur, intégrateur, maintenance

OBJECTIFS

- Acquérir les compétences permettant de créer une trajectoire sur un robot STAUBLI en utilisant le langage VAL3

PRE-REQUIS

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

ORGANISATION

Durée : 5 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 et dans les différents repères
Utilisation d'un référentiel outil, objet

Les repères

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

Programmation langage VAL3

Créer, effacer, renommer, copier des programmes et des fichiers de différents types
Sauvegarder et restaurer des programmes robot
Afficher et modifier des variables
Programmation structurée
Programmer des fonctions logiques dans une trajectoire
Programmer les fonctions d'entrées/sorties sur point d'arrêt
Programmer les fonctions de sorties sur trajectoire
Calibrer le robot
Programmer avec des instructions conditionnelles et des aiguillages
Programmation avec des boucles et des sauts
Déclarer, initialiser et manipuler des types de données simples
Configurer l'interface robot/automate
Programmation de l'interface utilisateur

Trajectoire

Les différentes instructions de mouvement
Création et modification de trajectoire

Les entrées/sorties

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