

IRC5P_Bas

Curso Básico IRC5P

Alcance del curso

Después de realizar este curso, el alumno conocerá el robot y sus posibilidades así como las bases del lenguaje de programación RAPID y será capaz de crear programas básicos y modificarlos. Asimismo será capaz de solucionar los problemas habituales que presenta el trabajar con los robots para la aplicación de pintura. Curso eminentemente práctico.

Contenido

- Introducción a los robots IRB IRC5P.
- Funcionamiento básico del robot.
- Navegación por la unidad de programación.
- Edición y Ejecución de programas.
- Instrucción de posicionamiento.
- Instrucciones de control del programa
- Instrucciones de Pintura.
- Seguimiento del Transportador

Duración

Tiene una duración de 20 horas, repartidos en 3 días.

Prerequisitos

Es interesante que se tengan conocimientos de programación. No es necesario aportar experiencia en trabajos con procesos robotizados.

Orientado a

Personal de producción o mantenimiento

Adecuado para

Todos los robots con el sistema de control IRC5P.

Objetivos Operativos

Después de la realización de este curso, los participantes serán capaces de:

- Tener una visión general del controlador IRC5P.
- Conocer los sistemas de seguridad del robot y las normas a seguir en su manejo.
- Conocer la Unidad de programación y el panel de control.
- Mover manualmente el robot.
- Conocer los diferentes Sistemas de coordenadas.
- Cargar, crear, borrar, editar y guardar módulos.
- Conocer y utilizar las instrucciones básicas de movimiento: **MoveAbsJ, MoveJ, MoveL.**
- Ejecutar programas en Manual y Automático.
- Gestión de los mensajes de error.
- Consultar la ventana de E/S.
- Conocer las instrucciones de espera: **WaitDI, WaitUntil.**
- Conocer las instrucciones de pintura: **PaintL, PaintC, SetBrush.**
- Conocer las tablas de Brushes.
- Saber programar el Conveyor Tracking: **WaitWobj, DropWobj.**
- Conocer los datos básicos: **robtarget, jointtarget, speeddata, zonedata, tooldata.**
- Saber verificar la posición de calibración y actualización contador de vueltas.
- Saber realizar una copia de seguridad (Backups)
- Conocer el RobotStudio OnLine
- Introducción al RobView.