

IRC5_ProgAW

Curso Programación IRC5 AW

Alcance del curso

Después de realizar este curso el asistente profundizará en el lenguaje RAPID y en las posibilidades del proceso de soldadura y será capaz de crear programas de nivel avanzado, utilizando las funciones e instrucciones de que dispone el RAPID para la aplicación de soldadura al arco.

Contenido

- Características del lenguaje RAPID.
- Programación estructurada.
- Definición de Herramientas
- Datos
- Sistemas de coordenadas
- Control de movimientos y flujo de programa
- Instrucciones y argumentos de soldadura
- Parámetros de sistema ArcWare
- Instrucciones básicas de control del programa.

Duración

32 horas, repartidos en 5 días.

Prerequisitos

Es imprescindible que se haya realizado el curso **Básico IRC5 AW**, que se tengan conocimientos de PC a nivel de usuario y experiencia en la aplicación de soldadura.

Orientado a

Personal implicado en el diseño, programación o puesta en marcha de instalaciones de soldadura al arco robotizadas con robots IRC5.

Adecuado para

Todos los robots con el sistema de control IRC5 para la aplicación de soldadura al arco.

Objetivos Operativos

Después de la realización de este curso, los participantes será capaz de:

- Conocer la estructura de programa.
- Definir herramientas con los diferentes métodos.
- Conocer la declaración y alcance de datos.
- Realizar desplazamiento de programa mediante las funciones: **RelTool**, **Offs** y las instrucciones **PdispOn** y **PdispSet**.
- Definir sistemas de coordenadas: **WorkObject** y **WorkObject Coordinado**.
- Conocer y utilizar las instrucciones de control de movimientos: **SingArea**, **ConfL**, **ConfJ**.
- Conocer y utilizar las instrucciones control de flujo: **While**, **Test**, **WaitUntil**.
- Conocer y utilizar las instrucciones de comunicación: **TPWrite**, **TPERase**, **UIMessageBox**, **TPReadFK**, **TPReadNum**.
- Modificación de posiciones con el entorno "Edición en Marcha".
- Conocer y utilizar las instrucciones de soldadura al arco: **ArcL**, **ArcLStart**, **ArcLEnd**, **ArcC**, **ArcCStart**, **ArcCEnd**.
- Realizar el ajuste manual de la soldadura
- Conocer los datos de soldadura al arco: **Seamdata**, **Welldata**, **Weavedata**.
- Gestor de soldadura: **Integrated Power Source**
- Conocer el **Torch Service Center (TSC)**.
- Conocer y utilizar el gestor de errores y las instrucciones relacionadas: **RecoveryMenu**.
- Utilizar el software **RobotStudio Online**.
- Parámetros del sistema **ArcWare**.
- Carga del software de control **RobotWare 5.0**.
- Conocer y saber utilizar el "Responsable de producción" (**GAP**).