



Cuprins

1. Sistemul robot

- 1.1. Noțiuni de bază ale sistemului robot
- 1.2. Prezentare generală a sistemului
- 1.3. Alimentarea cu energie

2. Utilizarea panoului de comandă KCP

3. Sistemele de coordonate ale robotului

- 3.1. Sistemul de coordonate propriu robotului
- 3.2. Sistemul de coordonate atașat bazei robotului
- 3.3. Sistemul de coordonate atașat sculei
- 3.4. Sistemul de coordonate atașat piesei
- 3.5. Alegerea sistemului de coordonate

4. Aducerea robotului în poziția de acasă

5. Măsurarea (calibrarea) sculei

- 5.1. Sumar al măsurării sculei
- 5.2. Măsurarea TCP-ului
 - 5.2.1. Metoda XYZ-4 puncte
 - 5.2.2. Metoda XYZ-referință
- 5.3. Măsurarea orientării
 - 5.3.1. Metoda ABC-bază 5D
 - 5.3.2. Metoda ABC-bază 6D
 - 5.3.3. Metoda ABC-2 puncte
- 5.4. Activarea sculei
- 5.5. Datele de încărcare ale sculei

6. Măsurarea piesei (bazei)

7. Programarea mișcărilor robotului

- 7.1. Mișcare prin programare PTP
- 7.2. Mișcarea pe traiectorie liniară
- 7.3. Mișcarea pe traiectorie circulară
- 7.4. Poziționările aproximative (racordările) ale mișcărilor

8. Navigatorul (generarea programelor)
9. Programarea logică
10. Tehnologia manipulării
11. Măsurarea unui TCP extern
12. Nivelul de programare expert
13. Programare cu subprograme
14. Programarea buclelor repetitive și de ramificare
15. Automatizare externă
16. Exerciții

1. Sistemul robot

1.1 Noțiuni de bază ale sistemului robot

