

Modification des paramètres régionaux de l'ordinateur :

Pour fonctionner correctement, l'ordinateur hôte doit nécessairement être configuré avec un séparateur décimal utilisant un point (.) et non une virgule (,). Sous windows :

- panneau de configuration > langue > modifier les paramètres de format, d'heure ou de nombre
- panneau région > paramètres supplémentaires > symbole décimal > indiquer un "." (point)

Liste de tâches fonctionnelles

0) apprentissage du logiciel

- importer des objets (.objt) dans le module CAD
- créer une cellule (aussi appelée « environnement ») à partir de ces objets (.envt)
- utiliser le MCP pour faire bouger les différents objets articulés (mécanismes, outils, robots).

1) P&P mag1 palette / prog simple

=> faire un pick & place simple et tester (assistant ou pas)

2) Création magasin 2 (objet sans axes) / outil avancés) - Etude temporelle de mouvements articulaire

- étude des traces et calcul du temps de cycle

3) Etude d'un plateau tournant (device/mécanisme sans MGI) / étude des mouvements d'un outil (mors)

5) Suivi sinus simple fixe ou du Tintin

=> Simulation !!!

6) Suivi seau type soudage (intérêt de la routine de calcul associée)

7) Placement de robot

- volume enveloppe+accessibilités
- déplacement manuel du robot
- autoplace version beta (calcul sur une grille)

8) Suivi sinus porté (800; 0; 400; ? ; ? ; ?)

9) Etude d'un robot porté par un rail linéaire

10) Création de robot (Adept one) et de son outil (objet avec trsf outil)

11) Faire le g7 d'Easy-Robot (ou de RobDec ?)

11) Voir les paramètres DHKK pour le robot Adept One

Fonctions avancées métier :

12) assemblage (attachements/détachements et fusion d'objets)

En projet

13) cellule multi-robots - programmation cellule G7 ou Scratch

14) détection de collisions

15) créer un programme G7, Scratch et un RLI ; le simuler

14) simulation d'une suite de mouvements dans un programme => en cours