



Paul MICHEL

PUMA 500

DESCRIPTIF :

Ce projet a pour but de programmer un robot 6 axes (Stäubli – Unimation) dont la commande a été entièrement remaniée durant l'année.

La gestion des mouvements se fait par un automate Siemens S7-317 T, muni du programme de commande d'axe « Easy Motion Control ». Le positionnement des 6 axes est contrôlé par des codeurs absolus SSI, des drives CC et les moteurs CC d'origines.

Le robot est commandé à partir d'un PC utilisant comme HMI le logiciel ProTool RT. Il dispose de trois modes de fonctionnement, qui sont :

- le mode manuel (déplacement d'un axe à une position donnée).
- le mode jog (déplacement à vitesse constante tant que l'ordre est donné).
- le mode automatique (exécution autonome d'un scénario programmé).

Enseignant : Gérard Bigler

*Experts : Fabrice Chenaux
Jean-Charles Viale*

Filière : Automatique

