



Plan Szkolenia Podstawowego **FANUC**

1. Bezpieczeństwo pracy z robotem – ogólne zasady
 - 1.1 Bezpieczna praca w trybie ręcznym
 - 1.2 Bezpieczna praca w trybie automatycznym
 - 1.3 Zasady bezpieczeństwa podczas programowania
2. Podstawowa budowa robota – wprowadzenie
 - 2.1 Budowa robota – strona mechaniczna – jak jest poruszany, jakimi silnikami, stopnie swobody, układy współrzędnych
 - 2.2 Budowa robota – strona elektryczna – podłączenie do sterowania, budowa szafy sterowniczej, komunikacja ze sterowaniem
3. Teach pendant – konsola operatora
 - 3.1 Obsługa
 - 3.2 Podstawowe funkcje
 - 3.3 Opis podstawowych opcji dostępnych w menu
4. Układ wejść i wyjść robota
 - 4.1 Podstawowe informacje
 - 4.2 Konfiguracja
 - 4.3 Komunikacja ze sterownikiem i peryferiami
5. Kalibracja robota – jak rozpocząć pracę z nowym robotem
6. Wyznaczenie układu współrzędnych narzędzia
 - 6.1 Dostępne metody wyznaczania TCP
 - 6.2 Przykład poprawnego wyznaczenia układu współrzędnych narzędzia
 - 6.3 **Szkolenie praktyczne**
7. Opis programowania robotów
 - 7.1 Struktura programu
 - 7.2 Typy ruchów, punktów – kiedy i w jakich sytuacjach stosować odpowiednie typy
 - 7.3 Operacje logiczne zawarte w programie
 - 7.4 **Szkolenie praktyczne – napisanie prostego programu**
8. Peryferia robota – jakie narzędzia mogą być na robocie zainstalowane – krótki opis.