

ROBÔ KUKA KRC5

Básico

- 🔧 Backup de todo sistema
- 🔧 Calibração dos eixos
- 🔧 Configuração da Ferramenta (TCP)
- 🔧 Configuração do USER FRAME
- 🔧 Criação de programas
- 🔧 Sistemas de coordenadas
- 🔧 Ajustes de Movimentos
- 🔧 Ajustes de Velocidade
- 🔧 Configuração da precisão do movimento.
- 🔧 Inserir e editar entradas e saídas digitais
- 🔧 Funções de controle (CALL_IF_VARIAVEIS)
- 🔧 Exercícios Práticos



ROBÔ KUKA KRC5

Avançado

- 🔧 Fazer e restaurar backups do sistema
- 🔧 Ligação da tomada de segurança XII
- 🔧 Calibração dos eixos
- 🔧 Configuração da ferramenta
- 🔧 Introdução ao Work Visual
- 🔧 Configuração da Rede Profinet
- 🔧 Criação de logicas no SPS (programação)
- 🔧 Declaração de Variáveis
- 🔧 DECLARAÇÃO DAS VÁRIAVEIS DE POSIÇÃO
- 🔧 Configuração do Automático Externo - I/O
- 🔧 Criação de Mensagens e Alarmes.
- 🔧 Criação dos INTERRUPT e zonas de segurança
- 🔧 Exercícios práticos

