

FICHE N°08

Les instructions de mouvement RAPID

1 Les instructions de mouvement

Il existe 3 instructions de mouvement selon 3 types de déplacement différents :

MoveJ

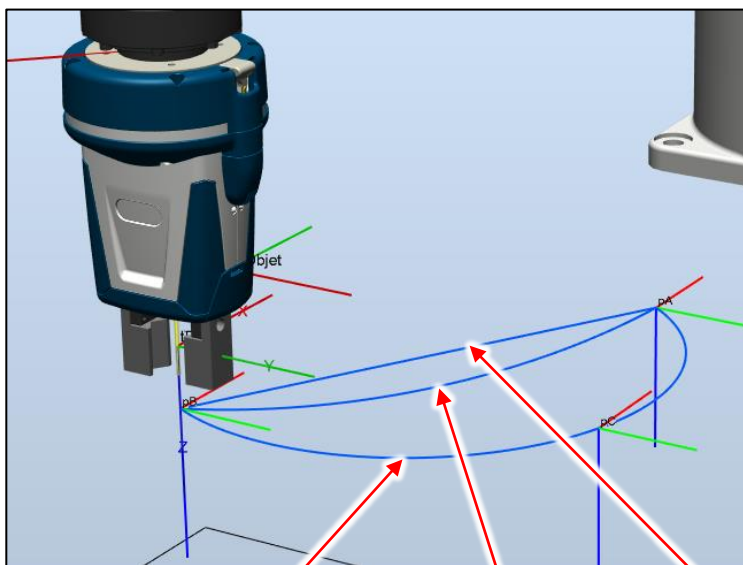
Les mouvements des différents axes sont synchronisés pour amener le robot sur la position visée. Les axes commencent et finissent en même temps leur mouvement. Le temps du mouvement est donc imposé par l'axe le plus lent. Les éléments portés par le poignet du robot ont donc un déplacement quelconque dans l'espace avec une vitesse difficilement déterminable.

MoveL

L'outil est déplacé linéairement vers une destination en essayant de respecter la vitesse maximum.

MoveC

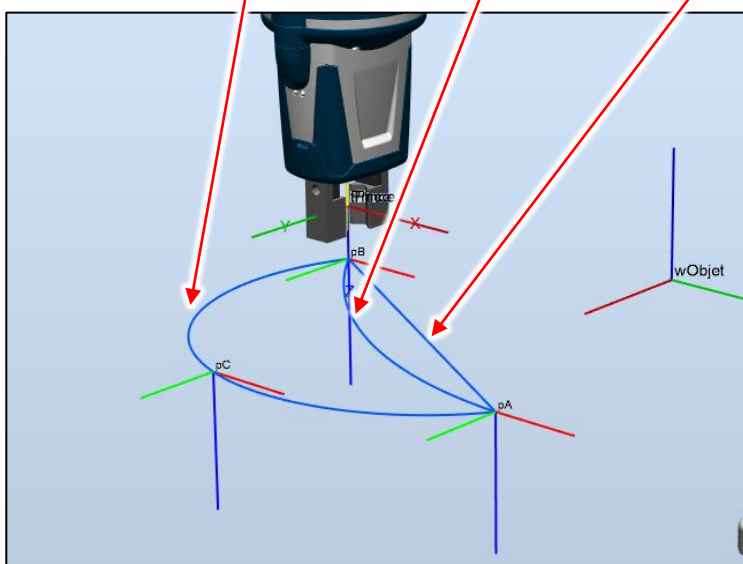
L'outil décrit un arc de cercle entre sa position de départ, un point intermédiaire et la position d'arrivée.



MoveC

MoveJ

MoveL



2 Les arguments de base des instructions de mouvements

Arguments/Données						
	robtarget	robtarget	speeddata	zonedata	tooldata	\option wobjdata
<u>Instructions</u>	Position et orientation de l'outil		Vitesses du centre outil et de l'orientation de l'outil	Zone d'anticipation vers le mouvement suivant	Dimension, orientation, poids et centre de gravité de l'outil	Origine du calcul de position de l'outil (wobj0 est le repère Atelier par défaut)
MoveJ	*		, v1000	, fine	, fraise	
MoveL	pt1		, v2000	, z0	, fraise	\WObj:= tablette
MoveC	*	, pt2	, v1500	, z1	, fraise	

3 La représentation d'une zone

La zone de passage influe sur la position du centre d'outil (ligne verte) et la manière d'anticiper l'orientation de l'outil vers le point suivant.

