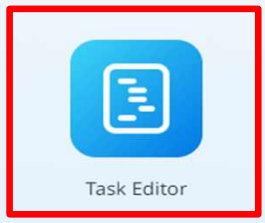


PROGRAMMATION COBOT DOOSAN

Programmation Robot



Recherchez vos modules

Modifier les favoris Module d'installation



Robot Parameters



Task Editor



Jog Plus



Status



Logs



Settings



Remote Control



Store



Robpod

Dr.Dart-Platform

Manuel Automatique Servo désactivé robot-param-01 af553de5 Outil PM 04:30

Home Task Editor

Nom du programme

Soudage

1 Global Variables

2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique

3 End Main Sub

Commande Robot

Commande propriété Surveillance

Rechercher Favoris

Commandes de déplacement

Move	Move J	Move L	Move C
Move B	Move SX	Move SJ	Move JX
Move Spiral	Move Periodic	Stop Motion	Wait Motion

Contrôle du débit

If	Else If	Repeat	Continue
Sub	Call Sub	Sub Task	Call Sub Task
Break	Exit	Wait	User Input
Thread	Run Thread	Kill Thread	Folder

Commandes de signal

Add Signal	Get Signal	Set Signal	Delete Signal
------------	------------	------------	---------------

Autre

Comment	Custom Code	Define	Popup
---------	-------------	--------	-------

Servomoteur Off Robot Contrôle rapide Vitesse 100%

Dr.Dart-Platform

Manuel Automatique Servo désactivé robot-param-01 af553de5 Outil PM 04:30

Home Task Editor

Enregistrer

Soudage

1 Global Variables

2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique

3 End Main Sub

Commande Annulation

Recherche

Commande propriété Surveillance

Rechercher Favoris

Commandes de déplacement

Move	Move J	Move L	Move C
Move B	Move SX	Move SJ	Move JX
Move Spiral	Move Periodic	Stop Motion	Wait Motion

Contrôle du débit

If	Else If	Repeat	Continue
Sub	Call Sub	Sub Task	Call Sub Task
Break	Exit	Wait	User Input
Thread	Run Thread	Kill Thread	Folder

Commandes de signal

Add Signal	Get Signal	Set Signal	Delete Signal
------------	------------	------------	---------------

Autre

Comment	Custom Code	Define	Popup
---------	-------------	--------	-------

Servomoteur Off Robot Contrôle rapide Vitesse 100%

Dr.Dart-Platform

Manuel Automatique Servo désactivé robot-param-01 af553de5 Outil PM 04:30

Home Task Editor

Soudage

1 Global Variables

2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique

3 End Main Sub

Menu Projets

- À propos
- Nouveau fichier
- Ouvrir
- Importer
- Sauvegarder
- Sauvegarder sous
- Exporter
- Fermer
- Supprimer
- Variable du système

Commande propriété Surveillance

chercher Favoris

Commandes de déplacement

Move J	Move L	Move C
Move SX	Move SJ	Move JX
Move Periodic	Stop Motion	Wait Motion

Contrôle du débit

Else If	Repeat	Continue
Call Sub	Sub Task	Call Sub Task
Exit	Wait	User Input
Run Thread	Kill Thread	Folder

Commandes de signal

Add Signal	Get Signal	Set Signal	Delete Signal
------------	------------	------------	---------------

Autre

Comment	Custom Code	Define	Popup
---------	-------------	--------	-------

Servomoteur Off Robot Contrôle rapide Vitesse 100%

- Copier
- Couper
- Coller
- Supprimer
- ligne vers le haut
- ligne vers le bas
- Supprimer
- Courant
- Tout développer
- Réduire tout
- Débugage
- Journal
- Cockpit

Soudage

Global Variables

Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique

Move J

Move L

ArcL AnalogWelding

ArcL End AnalogWelding

Move L

Move J

End Main Sub

Commande

Surveillance

Favoris

Commandes de déplacement

Move

Move B

Move Spiral

Move J

Move SX

Move Periodic

Move L

Move SJ

Stop Motion

Move C

Move JX

Wait Motion

Contrôle du débit

If

Sub

Break

Thread

Else If

Call Sub

Exit

Run Thread

Repeat

Sub Task

Wait

Kill Thread

Continue

Call Sub Task

User Input

Folder

Commandes de signal

Add Signal

Get Signal

Set Signal

Delete Signal

Autre

Comment

Custom Code

Define

PopUp

Dr.Dart-Platform

Manuel Automatique Servo désactivé robot-param-01 af553de5 Outil PM 04:41

Home Task Editor

Soudage

1 Global Variables

2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique

3 **Move J** Home, Mondial, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer

4 Move L

5 ArcL AnalogWelding

6 ArcL End AnalogWelding

7 Move L

8 Move J

9 End Main Sub

Commande propriété Surveillance

Move J (Joint)

Home

Absolu Relatif

Sélectionnez une variable.

Obtenir la pose Move vers

J1	0.00 °	J2	0.00 °	J3	0.00 °
J4	0.00 °	J5	0.00 °	J6	0.00 °

Vitesse

Mondial Local Ordre par commande Heure

Vitesse Sélectionnez une variable.

0.00 120.00 60.00 %/s

Servomoteur Off Robot Contrôle rapide Vitesse 100%

Nom de la position

Déplace le robot à sa position et clique pour obtenir sa position.

Une fois la position obtenue, la boîte de commande *MoveJ* devient orange.

Dr.Dart-Platform

Manuel Automatique Servo désactivé robot-param-01 af553de5 Outil PM 04:47

Home Task Editor

Soudage

1 Global Variables

2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique

3 Move J Home, Mondial, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer

4 Move L Approche, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer

5 ArcL AnalogWelding

6 ArcL End AnalogWelding

7 Move L

8 Move J

9 End Main Sub

Point d'approche

Le point Approche est une position **avant le début de la soudure**, située à **une certaine distance** du point ArcL Start.
Amener le robot près du joint **sans risque de collision**
S'aligner dans la bonne orientation pour commencer la soudure
Préparer le mouvement vers le point ArcL Start

Commande propriété Surveillance

Move L (Linear)

Approche

Coordonnées Base

Absolu Relatif

Sélectionnez une variable.

Obtenir la pose Move vers

X	0.000 mm	Y	34.500 mm	Z	1452.500 mm
RZ	0.00 °	RY	0.00 °	RX	0.00 °

Vitesse

Mondial Local Heure

Linéaire

Vitesse Sélectionnez une variable.

Servomoteur Off Robot Contrôle rapide Vitesse 100%

Dr.Dart-Platform

Manuel Automatique Mise en veille manuelle robot-param-01 af553de5 Outil PM 04:54

Home Task Editor

Soudage

1 Global Variables

2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique

3 Move J Home, Mondial, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer

4 Move L Approche, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer

5 ArcL AnalogWelding

6 ArcL End AnalogWelding

7 Move L Point de retrait, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer

8 Move J

9 End Main Sub

Commande propriété Surveillance

Move L (Linear)

Point de retrait

Coordonnées Base

Absolu Relatif

Sélectionnez une variable.

Obtenir la pose Move vers

X	0.000 mm	Y	34.500 mm	Z	1452.500 mm
RZ	0.00 °	RY	0.00 °	RX	0.00 °

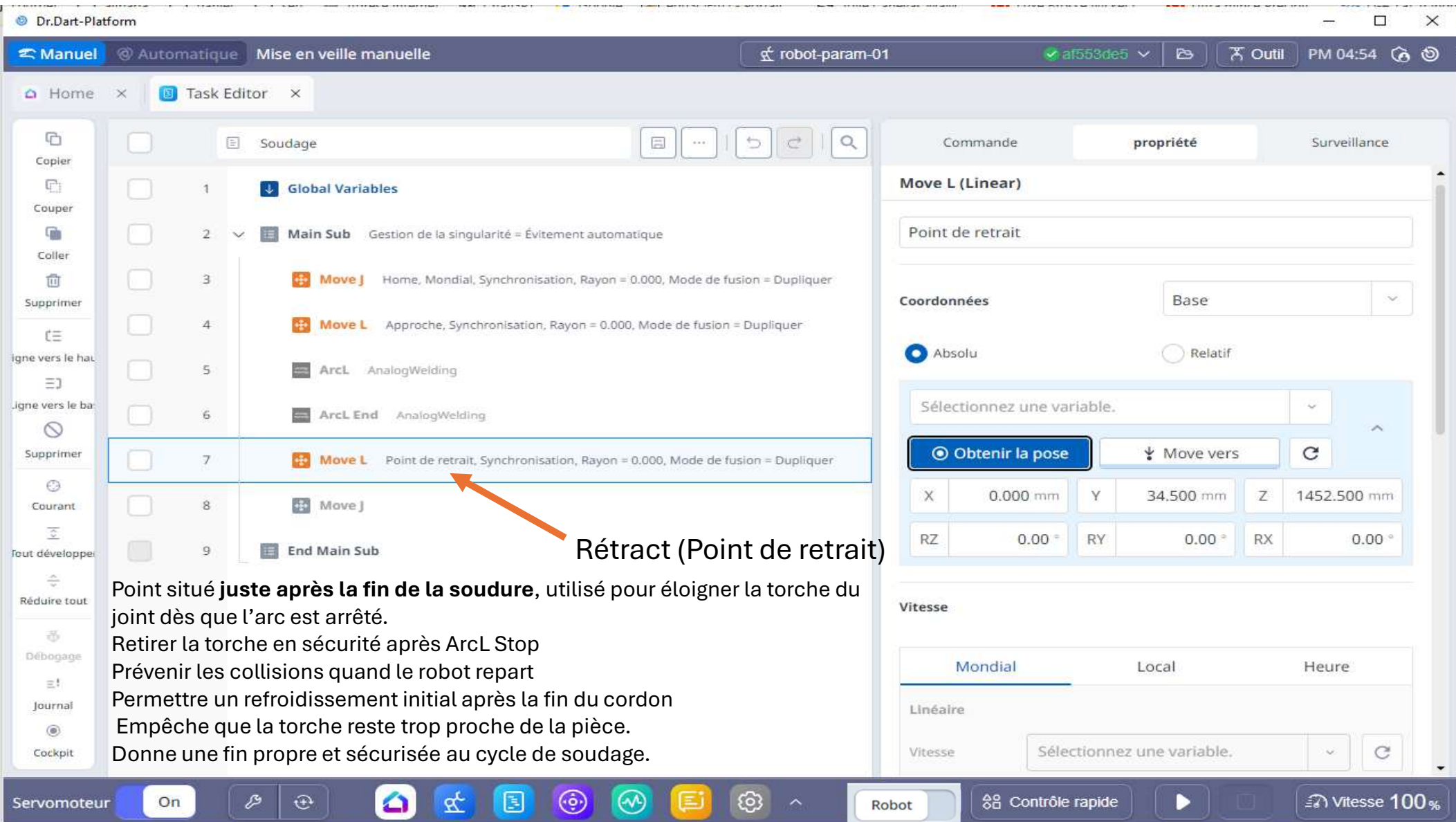
Vitesse

Mondial Local Heure

Linéaire

Vitesse Sélectionnez une variable.

Servomoteur On Robot Contrôle rapide Vitesse 100%



Rétract (Point de retrait)

Point situé **juste après la fin de la soudure**, utilisé pour éloigner la torche du joint dès que l'arc est arrêté.

Retirer la torche en sécurité après ArcL Stop

Prévenir les collisions quand le robot repart

Permettre un refroidissement initial après la fin du cordon

Empêche que la torche reste trop proche de la pièce.

Donne une fin propre et sécurisée au cycle de soudage.

- Copier
- Couper
- Coller
- Supprimer
- ligne vers le haut
- ligne vers le bas
- Supprimer
- Courant
- Tout développer
- Réduire tout
- Débugage
- Journal
- Cockpit

	Soudage	Global Variables
1		
2		Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique
3		Move J Home, Mondial, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer
4		Move L Approche, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer
5		ArcL AnalogWelding
6		ArcL End AnalogWelding
7		Move L Point de retrait, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer
8		End Main Sub

- 🔍
- ↶
- ↷
- ⋮
- 📄
- 🔍

Commande propriété

Move J (Joint)

Home

Absolu

Relatif

Sélectionnez une variable.

Obtenir la pose

Move vers

J1 0.00 °

J2 0.00 °

J3 0.00 °

J4 0.00 °

J5 0.00 °

J6 0.00 °

Vitesse

Mondial

Local

Ordre par commande

Heure

Vitesse

Sélectionnez une variable.

0.00

120.00

60.00 °/s

- Copier
- Couper
- Coller
- Supprimer
- ligne vers le haut
- ligne vers le bas
- Supprimer
- Courant
- Tout développer
- Réduire tout
- Débugage
- Journal
- Cockpit

	Soudage		
1	Global Variables		
2	Main Sub	Gestion de la singularité = Évitement automatique	
3	Move J	Home, Mondial, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer	
4	Move L	Approche, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer	
5	ArcL	AnalogWelding	
6	ArcL End	AnalogWelding	
7	Move L	Point de retrait, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer	
8	End Main Sub		

🔍

🔄

⏪

⋮

📄

Commande

propriété

Move L (Linear)

Point de retrait

Coordonnées

Absolu Relatif

Base

Sélectionnez une variable.

Obtenir la pose

X	0.000 mm	Y	34.500 mm	Z	1452.500 mm
RZ	0.00 °	RY	0.00 °	RX	0.00 °

Vitesse

Mondial Local

Heure

Linéaire

Vitesse

Sélectionnez une variable.

Dr.Dart-Platform

Manuel Automatique Mise en veille manuelle robot-param-01 af553de5 Outil PM 05:01

Task Editor

Soudage

1 Global Variables

2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique

3 Move J Home, Mondial, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer

4 Move L Approche, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer

5 ArcL AnalogWelding

6 ArcL End AnalogWelding

7 Move L Point de retrait, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer

8 Move J Home, Mondial, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer

9 End Main Sub

Commande propriété Surveillance

Move J (Joint)

Home

Absolu Relatif

Sélectionnez une variable.

Obtenir la pose Move vers

J1	0.00 °	J2	0.00 °	J3	0.00 °
J4	0.00 °	J5	0.00 °	J6	0.00 °

Vitesse

Mondial Local Ordre par commande Heure

Vitesse Sélectionnez une variable.

0.00 120.00 60.00 %/s

Servomoteur On Robot Contrôle rapide Vitesse 100 %

Activation mode Automatique

Départ programme de soudage

Dr.Dart-Platform

Manuel Automatique Mise en veille manuelle robot-param-01 af553de5 Outil PM 05:23

Home Task Editor

Soudage

- Global Variables
- Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique
- Move J Home, Mondial, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer
- Move L Approche, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer
- ArcC AnalogWelding**
- Move L Point de retrait, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer
- Move J Home, Mondial, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer
- End Main Sub

Mouvement de soudage circulaire (courbe) avec l'arc activé.

ArcC est un mouvement de soudage **en arc de cercle**, où le robot maintient l'arc allumé pendant qu'il suit une trajectoire **courbée** entre deux points définis.

Commande propriété Surveillance

ArcC

ArcC Position1

Coordinates Base

Get Pose Move To

X mm Y mm Z mm

RZ ° RY ° RX °

ArcC Position2

Get Pose Move To

X mm Y mm Z mm

RZ ° RY ° RX °

Orientation

Teaching Fixed Radial

Total Circular Angle 0 °

Servomoteur On Robot Contrôle rapide Vitesse 100%

Dr.Dart-Platform

Manuel Automatique Mise en veille manuelle robot-param-01 af553de5 Outil PM 05:23

Home Task Editor

Soudage

- 1 Global Variables
- 2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique
- 3 Move J Home, Mondial, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer
- 4 Move L Approche, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer
- 5 ArcC AnalogWelding
- 6 Move L Point de retrait, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer
- 7 Move J Home, Mondial, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer
- 8 End Main Sub

Début → Get Pose (ArcC Position1)

Fin → Get Pose (ArcC Position2)

Apprentissage → Teaching (Orientation)

360-Circle complète → Total Circular Angle

ArcC

ArcC Position1

Coordinates Base

Get Pose Move To

X mm Y mm Z mm

RZ ° RY ° RX °

ArcC Position2

Get Pose Move To

X mm Y mm Z mm

RZ ° RY ° RX °

Orientation

Teaching Fixed Radial

Total Circular Angle 0 °

Servomoteur On Robot Contrôle rapide Vitesse 100%

Dr.Dart-Platform

Manuel Automatique Mise en veille manuelle robot-param-01 af553de5 Outil PM 05:30

Home Task Editor

Soudage

1 Global Variables

2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique

3 Move J Home, Mondial, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer

4 Move L Approche, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer

5 ArcC AnalogWelding

6 Move L Point de retrait, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer

7 Move J Home, Mondial, Synchronisation, Rayon = 0.000, Mode de fusion = Dupliquer

8 End Main Sub

Commande propriété Surveillance

ArcC

ArcC Position1

Coordinates Base

Get Pose Move To

X mm Y mm Z mm

RZ ° RY ° RX °

ArcC Position2

Get Pose Move To

X mm Y mm Z mm

RZ ° RY ° RX °

Orientation

Teaching Fixed Radial

Total Circular Angle 0°

Servomoteur On Robot Contrôle rapide Vitesse 100%

Activation mode Automatique

Départ programme de soudage

PROGRAMMATION COBOT DOOSAN



Programmation Robot



Search your modules

Edit Favorites Install Module



Robot Parameters



Task Editor



Jog Plus



Status



Logs



Settings



Remote Control



Store



Smart Sanding



Smart Welding



Application Soudage

- Copy
- Cut
- Paste
- Delete
- Row Up
- Row Down
- Suppress
- Current
- Expand All
- Collapse All
- Debug
- Log

Task_20260319_154746

1	Global Variables
2	Main Sub Singularity Handling = Auto Avoidance
3	End Main Sub

Command	Property	Monitoring
Other		
Comment	Custom Code	Define
Set	Weight Measure	Global Variables
Force Control Commands		
Compliance	Force	
Advanced Commands		
Hand Guide	Nudge	
User Commands		
Smart_Sanding		
Sweep	SanderSpeed	
Smart_Welding		
Weld_L	Weld_C	Weld_L_D
		Weld_L_M

Application Soudage
Conception Ang



- Copy
- Cut
- Paste
- Delete
- Row Up
- Row Down
- Suppress
- Current
- Expand All
- Collapse All
- Debug
- Log

Task_20260319_154746

1	Global Variables
2	Main Sub Singularity Handling = Auto Avoidance
3	End Main Sub

Command	Property	Monitoring
Other		
Comment	Custom Code	Define
Set	Weight Measure	Global Variables
Force Control Commands		
Compliance	Force	
Advanced Commands		
Hand Guide	Nudge	
User Commands		
Smart_Sanding		
Sweep	SanderSpeed	
Smart_Welding		
Weld_L	Weld_C	Weld_L_D
		Weld_L_M

Soudure Lineaire



Dr.Dart-Platform

Manual Auto Manual Standby robot-param-01 b401407c Tool PM 04:10

Home Smart Welding Task Editor

Task_20260319_154746

1 Global Variables

2 Main Sub Singularity Handling = Auto Avoidance

3 Weld_L Smart_Welding

4 End Main Sub

Command Property Monitoring

Other

Comment Custom Code Define Popup

Set Weight Measure Global Variables

Force Control Commands

Compliance Force

Advanced Commands

Hand Guide Nudge

User Commands

Smart_Sanding

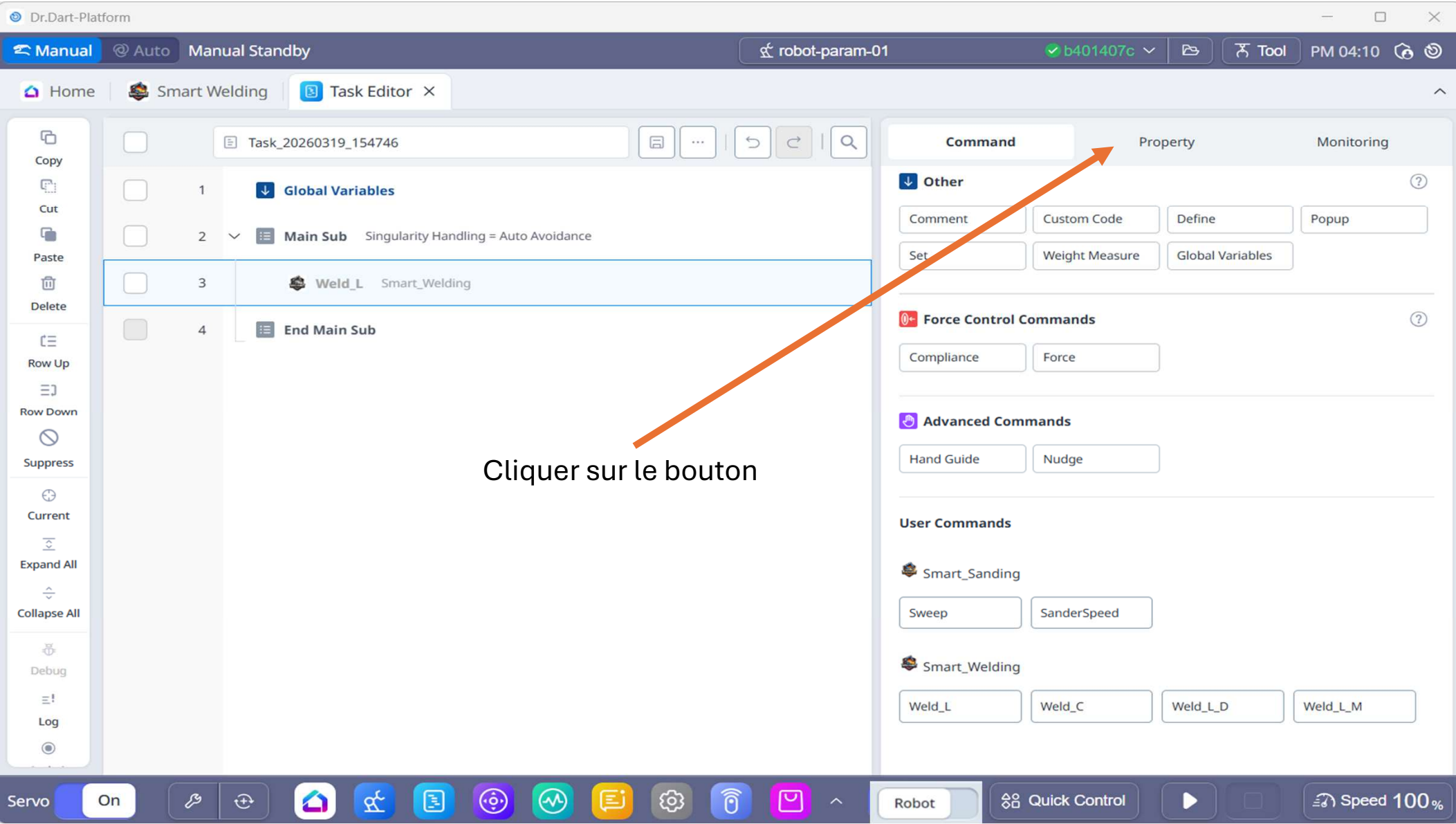
Sweep SanderSpeed

Smart_Welding

Weld_L Weld_C Weld_L_D Weld_L_M

Servo On Robot Quick Control Speed 100%

Cliquer sur le bouton



Dr.Dart-Platform

Manual Auto Manual Standby robot-param-01 b401407c Tool PM 04:11

Home Smart Welding Task Editor

Task_20260319_154746

1 Global Variables

2 Main Sub Singularity Handling = Auto Avoidance

3 Weld_L Smart_Welding

4 End Main Sub

Command Property Monitoring

Weld_L - Linear Welding

Spot weld Test mode

Welding speed 5 mm/s TCP acceleration 100 mm/s²

Home

Approach Retract

Start End

Soudure par point active

Paramètres de vitesse et d'accélération du robot de soudage

Servo On Robot Quick Control Speed 100%

Dr.Dart-Platform

Manual Auto Manual Standby robot-param-01 b401407c Tool PM 04:11

Home Smart Welding Task Editor

Task_20260319_154746

1 Global Variables

2 Main Sub Singularity Handling = Auto Avoidance

3 Weld_L Smart_Welding

4 End Main Sub

Copy
Cut
Paste
Delete
Row Up
Row Down
Suppress
Current
Expand All
Collapse All
Debug
Log

Command Property Monitoring

Weld_L - Linear Welding

Spot weld Test mode

Welding speed TCP acceleration

5 mm/s 100 mm/s²

Home

Approach Retract

Start End

Servo On Virtual Quick Control Speed 100%

Mode test actif
Le robot exécute le cycle de soudage sans activer la soudeuse.

Dr.Dart-Platform

Manual Auto Manual Standby robot-param-01 b401407c Tool PM 04:11

Home Smart Welding Task Editor

Task_20260319_154746

1 Global Variables

2 Main Sub Singularity Handling = Auto Avoidance

3 Weld_L Smart_Welding

4 End Main Sub

Command Property Monitoring

Weld_L - Linear Welding

Spot weld Test mode

Welding speed: 5 mm/s TCP acceleration: 100 mm/s²

Home

Approach Start Retract End

Réglages du projet

Servo On Robot Quick Control Speed 100%

Dr.Dart-Platform

Manual Auto Manual Standby robot-param-01 b401407c Tool PM 04:20

Home Smart Welding Task Editor

Task_20260319_154746

1 Global Variables

2 Main Sub Singularity Handling = Auto Avoidance

3 Weld_L Smart_Welding

4 End Main Sub

Command Property Monitoring

Weld_L - Linear Welding

Spot weld Test mode

Welding speed TCP acceleration

5 mm/s 100 mm/s²

Home

Approach Retract

Start End

Servo On Robot Quick Control Speed 100%

Supprimer les configurations enregistrées

- Copy
- Cut
- Paste
- Delete
- Row Up
- Row Down
- Suppress
- Current
- Expand All
- Collapse All
- Debug
- Log

Task_20260319_154746

1	Global Variables
2	Main Sub Singularity Handling = Auto Avoidance
3	Weld_L Smart_Welding
4	End Main Sub

Charger une configuration existante

Command Property Monitoring

Weld_L - Linear Welding

Spot weld Test mode

Welding speed: 5 mm/s TCP acceleration: 100 mm/s²

Home

Approach Retract

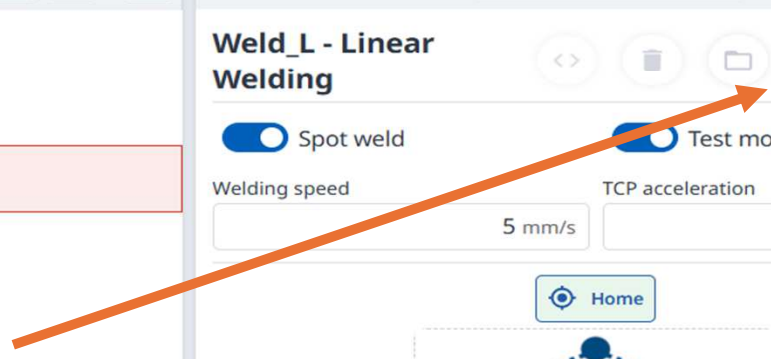
Start End

- Copy
- Cut
- Paste
- Delete
- Row Up
- Row Down
- Suppress
- Current
- Expand All
- Collapse All
- Debug
- Log

Task_20260319_154746

- 1 Global Variables
- 2 Main Sub Singularity Handling = Auto Avoidance
- 3 Weld_L Smart_Welding
- 4 End Main Sub

Enregistrer la configuration actuelle



Command Property Monitoring

Weld_L - Linear Welding

Spot weld Test mode

Welding speed: 5 mm/s TCP acceleration: 100 mm/s²

Home

Approach Retract

Start End

Dr.Dart-Platform

Manuel Automatique Mise en veille manuelle robot-param-01 b401407c Outil PM 04:28

Home Smart Welding Task Editor Settings

Task_20260319_154746

- 1 Global Variables
- 2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique
- 3 Weld_L Smart_Welding
- 4 End Main Sub

Commande propriété Surveillance

Weld_L - Soudure linéaire

Pointage Mode test

Vitesse de soudage Accélération TCP

5 mm/s 100 mm/s²

Home

Approche Début Retrait Fin

Enregistrer la configuration

Nom de la configuration

Test

Annuler Enregistrer

Nom du programme

Click

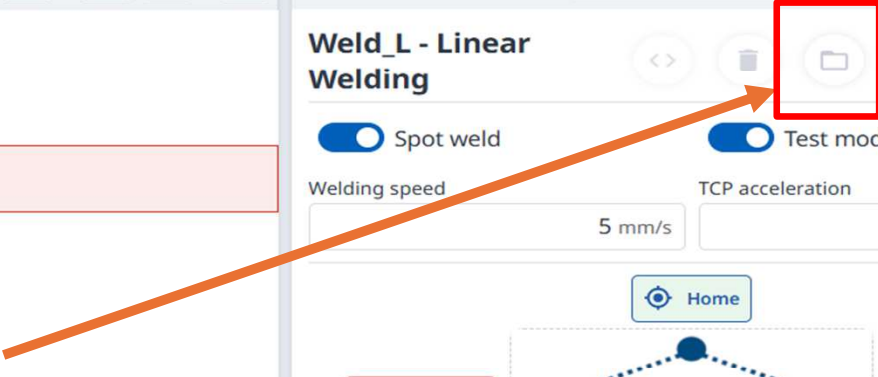
Servomoteur On Robot Contrôle rapide Vitesse 100%

- Copy
- Cut
- Paste
- Delete
- Row Up
- Row Down
- Suppress
- Current
- Expand All
- Collapse All
- Debug
- Log

Task_20260319_154746

- 1 Global Variables
- 2 Main Sub Singularity Handling = Auto Avoidance
- 3 Weld_L Smart_Welding
- 4 End Main Sub

Cliquer sur le bouton



Command Property Monitoring

Weld_L - Linear Welding

Spot weld Test mode

Welding speed: 5 mm/s TCP acceleration: 100 mm/s²

Home

Approach Retract

Start End

Dr.Dart-Platform

Manuel Automatique Mise en veille manuelle robot-param-01 b401407c Outil PM 06:38

Home Smart Welding Task Editor Settings

Task_20260319_154746

- 1 Global Variables
- 2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique
- 3 Weld_L Smart_Welding
- 4 End Main Sub

Commande propriété Surveillance

Weld_L - Soudure linéaire

Pointage Mode test

Vitesse de soudage 5 mm/s Accélération TCP 100 mm/s²

Home

Approche Début Retrait Fin

Charger la configuration

Test

Sélectionner le programme

Servomoteur On Virtuel Contrôle rapide Vitesse 100%

Dr.Dart-Platform

Manuel Automatique Mise en veille manuelle robot-param-01 b401407c Outil PM 06:55

Home Smart Welding Task Editor Settings

Task_20260319_154746

- 1 Global Variables
- 2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique
- 3 Weld_L Smart_Welding
- 4 End Main Sub

Commande propriété Surveillance

Weld_L - Soudure linéaire

Pointage Mode test

Vitesse de soudage 5 mm/s Accélération TCP 100 mm/s²

Approche Début Retrait Fin

Home

Charger la configuration

Test

Annuler **Charger**

Cliquer sur le bouton

Servomoteur On Virtuel Contrôle rapide Vitesse 100%

Copier Couper Coller Supprimer

align vers le haut align vers le bas

Supprimer Courant

tout développer Réduire tout

Débugage Journal

- Task_20260319_154746
- Global Variables
- Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique
- Weld_L Smart_Welding
- End Main Sub

Commande propriété Surveillance

Weld_L - Soudure linéaire

Pointage Mode test

Vitesse de soudage 5 mm/s Accélération TCP 100 mm/s²



Copier



Couper



Coller



Supprimer



Liste



Flèche vers le haut



Flèche vers le bas



Supprimer



Courant



Détourner l'attention



Réduire tout



Débogage



Journal

Task_20260319_154746

Global Variables

Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique

Weld_L Smart_Welding

End Main Sub

Commande

propriété

Surveillance

Weld_L - Soudure linéaire

Pointage

Vitesse de soudage

Mode test

Accélération TCP

Edit Home (posj)

X (mm) 0 Y (mm) 34,5 Z (mm) 1452,5 RZ (deg) 0 RY (deg) 0 RX (deg) 0

Espace de solution (Epaule/Coude/Poignet)

0 - Gauche / Bas / Normal

J1 (deg) 0 J2 (deg) 0 J3 (deg) 0 J4 (deg) 0 J5 (deg) 0 J6 (deg) 0

Obtenir la pose Déplacer Déplacer OK Annuler

Task_20260319_154746

Global Variables

Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique

Weld_L Smart_Welding

End Main Sub


























































































































































































































































































































Copier



Couper



Coller



Supprimer



Signe vers le haut



Signe vers le bas



Supprimer



Courant



Tout développer



Réduire tout



Débogage



Journal



Task_20260319_154746

1

Global Variables

2

Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique

3

Weld_L Smart_Welding

4

End Main Sub



Surveillance

propriété

Commande

Weld_L - Soudure linéaire

Pointage

Mode test

Vitesse de soudage

Accélération TCP

Edit Début (posx)

X (mm)	Y (mm)	Z (mm)	RZ (deg)	RY (deg)	RX (deg)
0	0	0	0	0	0

Espace de solution (Epaule/Coude/Poignet)

0 - Gauche / Bas / Normal

J1 (deg)	J2 (deg)	J3 (deg)	J4 (deg)	J5 (deg)	J6 (deg)
-90	-122,82	-153,60	-180	83,568	-90

Obtenir la pose

Déplacer L

Déplacer J

OK

Annuler

Copier
Couper
Coller
Supprimer
Défiler vers le haut
Défiler vers le bas
Supprimer
Courant
Tout développer
Réduire tout
Débogage
Journal

- Task_20260319_154746
- Global Variables
- Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique
- Weld_L Smart_Welding**
- End Main Sub

Commande propriété Surveillance

Weld_L - Soudure linéaire

Pointage Mode test
Vitesse de soudage Accélération TCP

Edit Fin (posx)

X (mm)	0	Y (mm)	0	Z (mm)	0	RZ (deg)	0	RY (deg)	0	RX (deg)	0
--------	---	--------	---	--------	---	----------	---	----------	---	----------	---

Espace de solution (Epaule/Coude/Poignet)

0 - Gauche / Bas / Normal

J1 (deg)	-90	J2 (deg)	-122,82	J3 (deg)	-153,60	J4 (deg)	-180	J5 (deg)	83,568	J6 (deg)	-90
----------	-----	----------	---------	----------	---------	----------	------	----------	--------	----------	-----

Obtenir la pose Déplacer L Déplacer J OK Annuler

- Task_20260319_154746

- 1 Global Variables
- 2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique
- 3 Weld_L Smart_Welding
- 4 End Main Sub

🔍

↶

⋮

📄

Commande

propriété

Surveillance

Weld_L - Soudure linéaire

Pointage Mode test

Vitesse de soudage Accélération TCP

Edit Retrait (posx)

X (mm) Y (mm) Z (mm) RZ (deg) RY (deg) RX (deg)

Espace de solution (Epaule/Coude/Poignet)

0 - Gauche / Bas / Normal

J1 (deg) J2 (deg) J3 (deg) J4 (deg) J5 (deg) J6 (deg)

Obtenir la pose

Copier

Couper

Coller

Supprimer

↶

↷

Supprimer

Courant

↶

↷

Tout développer

↶

↷

Réduire tout

⚙

Débugage

≡

Journal

🔍

- Copy
- Cut
- Paste
- Delete
- Row Up
- Row Down
- Suppress
- Current
- Expand All
- Collapse All
- Debug
- Log

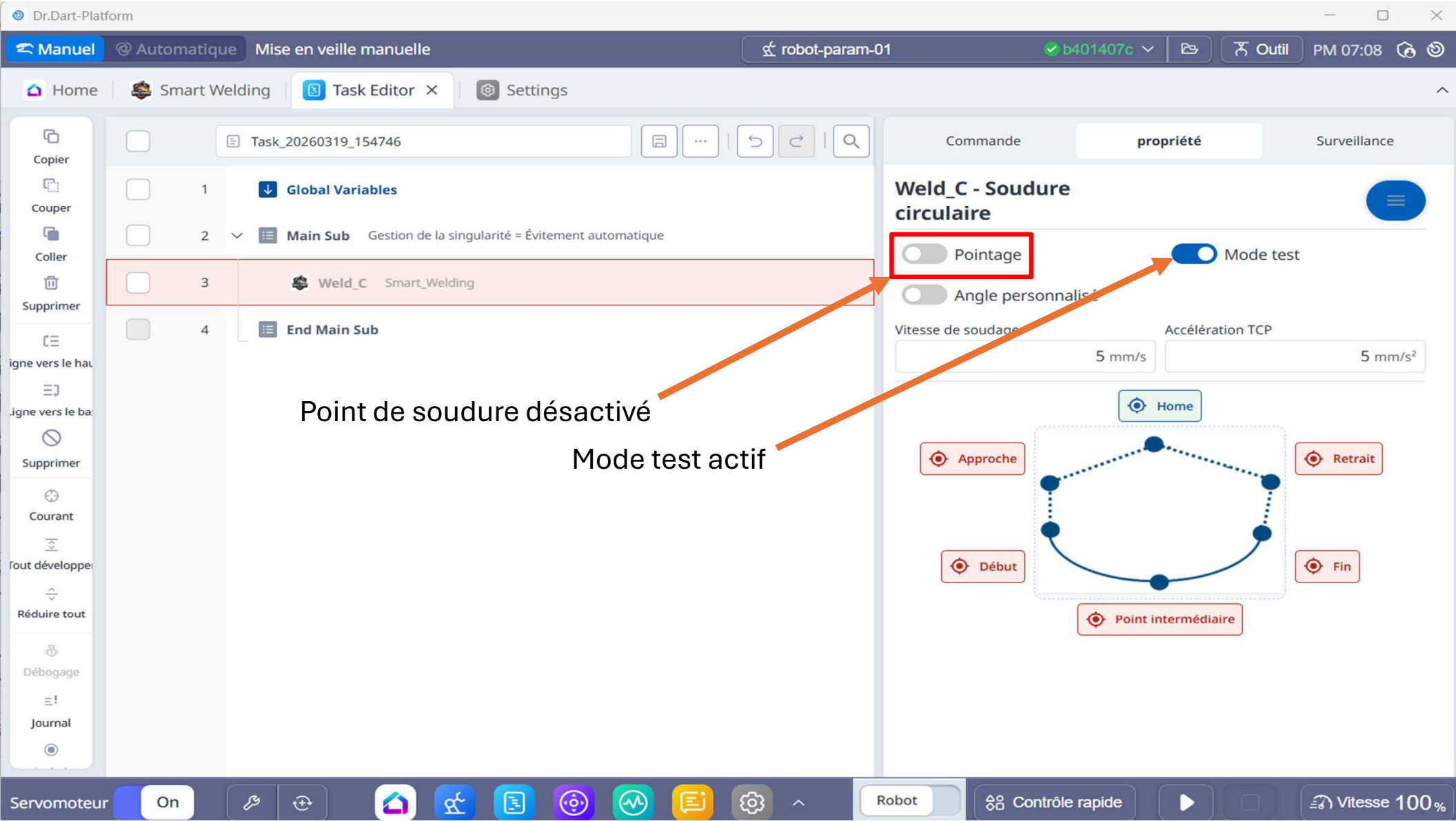
Task_20260319_154746

1	Global Variables
2	Main Sub Singularity Handling = Auto Avoidance
3	End Main Sub

Command	Property	Monitoring
Other		
Comment	Custom Code	Define
Set	Weight Measure	Global Variables
Force Control Commands		
Compliance	Force	
Advanced Commands		
Hand Guide	Nudge	
User Commands		
Smart_Sanding		
Sweep	SanderSpeed	
Smart_Welding		
Weld_L	Weld_C	Weld_L_D
	Weld_L_M	

Soudure Circulaire





Point de soudure désactivé

Mode test actif

Dr.Dart-Platform

Manuel Automatique Mise en veille manuelle robot-param-01 b401407c Outil PM 07:08

Home Smart Welding Task Editor Settings

Task_20260319_154746

- 1 Global Variables
- 2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique
- 3 Weld_C Smart_Welding
- 4 End Main Sub

Commande propriété Surveillance

Weld_C - Soudure circulaire

Pointage Mode test

Angle personnalisé

Vitesse de soudage 5 mm/s Accélération TCP 5 mm/s²

Home

Approche Début Point intermédiaire Retrait Fin

Servomoteur On Robot Contrôle rapide Vitesse 100%

Angle de soudage désactivé

Dr.Dart-Platform

Manuel Automatique Mise en veille manuelle robot-param-01 b401407c Outil PM 07:11

Home Smart Welding Task Editor Settings

Task_20260319_154746

- 1 Global Variables
- 2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique
- 3 Weld_C Smart_Welding
- 4 End Main Sub

Commande propriété Surveillance

Weld_C - Soudure circulaire

Pointage Mode test

Angle personnalisé

Angle: 360 deg

Vitesse de soudage: 5 mm/s Accélération TCP: 5 mm/s²

Home

Approche Début Point intermédiaire Retrait Fin

Servomoteur On Robot Contrôle rapide Vitesse 100%

Angle de soudage activé

Angle de soudage

Task_20260319_154746

- 1 Global Variables
- 2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique
- 3 Weld_C Smart_Welding
- 4 End Main Sub

Copier
Couper
Coller
Supprimer
Défiler vers le haut
Défiler vers le bas
Supprimer
Courant
Tout développer
Réduire tout
Débogage
Journal

Soudure par point active

Commande propriété Surveillance

Weld_C - Soudure circulaire

Pointage Mode test

Angle personnalisé Angle: 360 deg

Vitesse de soudage: 5 mm/s Accélération TCP: 5 mm/s²

Home

Approche Retrait

Début Fin

Point intermédiaire

Approche point 2

- Copy
- Cut
- Paste
- Delete
- Row Up
- Row Down
- Suppress
- Current
- Expand All
- Collapse All
- Debug
- Log

Task_20260319_154746

1	Global Variables
2	Main Sub Singularity Handling = Auto Avoidance
3	End Main Sub

Command	Property	Monitoring
Other		
Comment	Custom Code	Define
Set	Weight Measure	Global Variables
Force Control Commands		
Compliance	Force	
Advanced Commands		
Hand Guide	Nudge	
User Commands		
Smart_Sanding		
Sweep	SanderSpeed	
Smart_Welding		
Weld_L	Weld_C	Weld_L_D
		Weld_L_M

Soudures d'Angle Discontinues



- Task_20260319_154746
- 1 Global Variables
- 2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique
- 3 Weld_L_D Smart_Welding
- 4 End Main Sub

Commande

propriété

Surveillance

Weld_L_D - Soudure discontinue

Pointage Mode test

Revenir sur l'axe approche-retrait Vitesse de soudage 5 mm/s

Accélération TCP

Longueur de soudure Pas automatique

Pas Nombre

Copier Couper Coller Supprimer

igne vers le haut

igne vers le bas

Supprimer

Courant

out développe

Réduire tout

Débogage

Journal

Home Smart Welding Task Editor X Settings

Task_20260319_154746

1 Global Variables

2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique

3 Weld_L_D Smart_Welding

4 End Main Sub

Copier Couper Coller Supprimer

Ignorer vers le haut Ignorer vers le bas

Supprimer Courant

Tout développer Réduire tout

Débogage Journal

Commande propriété Surveillance

Weld_L_D - Soudure discontinue

Pointage Mode test

Revenir sur l'axe approche-retrait

Vitesse de soudage 5 mm/s

Accélération TCP 100 mm/s²

Home

Approche Début Retrait Fin

Longueur de soudure 50 mm Pas automatique

Pas 100 mm Nombre 5

- Copy
- Cut
- Paste
- Delete
- Row Up
- Row Down
- Suppress
- Current
- Expand All
- Collapse All
- Debug
- Log

Task_20260319_154746

1	Global Variables
2	Main Sub Singularity Handling = Auto Avoidance
3	End Main Sub

Command	Property	Monitoring
Other		
Comment	Custom Code	Define
Set	Weight Measure	Global Variables
Force Control Commands		
Compliance	Force	
Advanced Commands		
Hand Guide	Nudge	
User Commands		
Smart_Sanding		
Sweep	SanderSpeed	
Smart_Welding		
Weld_L	Weld_C	Weld_L_D
		Weld_L_M

Soudures Multi-Pass



Task_20260319_154746

- 1 Global Variables
- 2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique
- 3 Weld_L_M Smart_Welding
- 4 End Main Sub

Commande propriété Surveillance

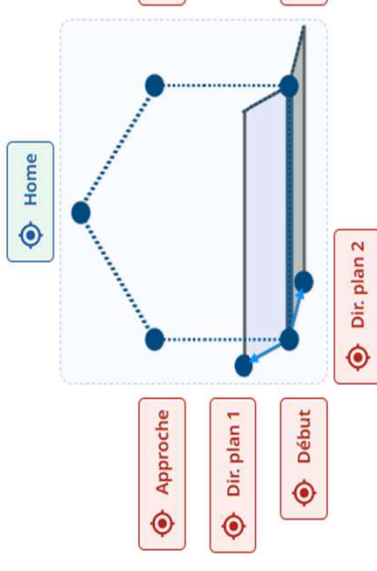
Weld_L_M - Soudure linéaire multipasse

Pointage Mode test

Vitesse de soudage 5 mm/s Accélération TCP 100 mm/s²

Couches 3 Espacement lignes 2 mm

Direction alternée



- Copier
- Couper
- Coller
- Supprimer
- igne vers le ha
- igne vers le ba
- Supprimer
- Courant
- tout développe
- Réduire tout
- Débogage
- Journal

Task_20260319_154746

Global Variables

Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique

Weld_L_M Smart_Weiding

End Main Sub

Q

↶

↷

⋮

📄

Commande

propriété

Surveillance

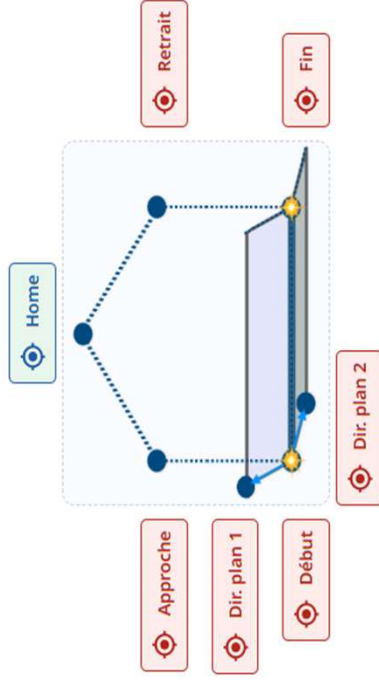
Weld_L_M - Soudure linéaire multipasse

Pointage Mode test

Vitesse de soudage 5 mm/s Accélération TCP 100 mm/s²

Couches 3 Espacement lignes 2 mm

Direction alternée



The screenshot displays the Dr.Dart-Platform software interface. At the top, the 'Automatique' mode is selected and highlighted with a red box. The main workspace shows a task list with four steps: 'Global Variables', 'Main Sub' (containing 'Gestion de la singularité = Évitement automatique'), 'Weld_LM' (highlighted with a red box), and 'End Main Sub'. On the right, a 3D simulator shows a robotic arm model with 'JEP' and 'BASE' labels. Below the simulator, a 'Heure' section displays 'Durée totale 00:00:00.00', 'Nombre total 0 / 1', and 'Durée du cycle 00:00:00.00'. At the bottom, the 'Servomoteur' status is set to 'On' (highlighted with a red box), and the 'Contrôle rapide' button is highlighted with a red box and a play icon. Three orange arrows point from text labels to these specific elements: 'Activation du mode automatique' points to the 'Automatique' button, 'Activer les servomoteurs' points to the 'On' button, and 'Démarrage du programme' points to the play button.

Dr.Dart-Platform

Manuel **Automatique** Mode veille automatique robot-param-01 b401407c Outil PM 07:19

Home Smart Welding Task Editor Settings

Tas 20260319_154746

1 Global Variables

2 Main Sub Gestion de la singularité = Évitement automatique

3 Weld_LM Smart_Welding

4 End Main Sub

Commande propriété **Surveillance**

Simulateur 3D

Avant Droit Gauche Arrière Haut

Heure

Durée totale	Nombre total	Durée du cycle
00:00:00.00	0 / 1	00:00:00.00

Point central de l'outil Poids de l'outil

Servomoteur **On** Robot Contrôle rapide **▶** Vitesse 100%

Activation du mode automatique

Activer les servomoteurs

Démarrage du programme