

S'INITIER A LA ROBOTIQUE INDUSTRIELLE

OBJECTIFS

Identifier les types de robots industriels, les composants et leurs fonctionnalités,
Identifier les différents modes de fonctionnement du robot et les repères de travail,
Utiliser et manipuler des robots en mode manuel,
Découvrir la programmation des mouvements et trajectoires en mode automatique,
Pré-diagnostiquer un dysfonctionnement,
Réaliser la maintenance de premier niveau et recalibrer.



PUBLIC

Toute personne amenée à travailler dans un environnement robotisé ou à dialoguer avec des publics spécialisés en robotique.



PRÉREQUIS

Disposer d'une culture technique et technologique sur les machines industrielles acquise par une formation ou par l'expérience.



STAGIAIRES PAR SESSION

De 4 à 6 personnes



TARIF

Nous contacter : 05.59.14.04.44
afpiadour.pau@metaladour.org



DURÉE

21 h soit 3 jours



ÉVALUATION DES ACQUIS

Mise en situation avec observation et questionnaire.



FORMALISATION DES RESULTATS

Attestation de formation

MÉTHODES ET MOYENS PÉDAGOGIQUES

Apports théoriques, exercices, mises en situation pratiques, échanges avec le formateur

Mises en situation réalisées sur robots industriels



S'INITIER A LA ROBOTIQUE INDUSTRIELLE

CONTENU DE LA FORMATION

Découverte de l'univers des robots et vulgarisation de la partie théorique

- Introduction : les différents types de robots.
- Les spécificités des robots ABB. Les robots et la sécurité.
- Le robot et la géométrie dans l'espace.
- L'architecture des unités ABB.
- Les coordonnées d'un outil ou d'un objet dans l'espace robot.
- Les modes de fonctionnement et de marche d'une cellule Robot ABB.

Utilisation et manipulation des robots en mode manuel et découverte de la programmation des mouvements et trajectoires en mode automatique.

- Présentation de FLEXPENDANT (unité de pilotage et de contrôle des unités ABB).
- Le pilotage manuel avec le FLEXPENDANT.
- Les trajectoires d'un robot.

Diagnostic, Maintenance et recalibrage

- Diagnostic et maintenance de premier niveau.
 - Etalonnage des axes
 - L'étalonnage manuel.
 - L'étalonnage automatique avec le programme CAL_HALL.

Diagnostic, Maintenance et recalibrage (suite)

- Les entrées / les sorties.
 - Les entrées/sorties digitales (numériques)
 - Cartes spécifiques en option sur certains modèles.
- La sauvegarde et le rechargement de programmes ou paramétrages.



INFORMATIONS COMPLEMENTAIRES

Cette Formation est dispensée sur robot ABB :

- IRB 120 Robot 6 axes avec une charge maximale de 1,2 Kg
- IRB 1600 Robot 6 axes avec une charge maximale de 25 Kg
- YUMI IRB 18000 : Robot collaboratif 2 X 7 axes.



POUR ALLER PLUS LOIN

- Autres formations disponibles sur le même thème :
- Que peut la robotique cobotique pour mon entreprise
 - Programmer un robot ABB : Module de base
 - Programmer un robot ABB : Module avancé



ACCES AU PLANNING DE FORMATION

