

PROGRAMMER UN ROBOT ABB MODULE DE BASE

OBJECTIFS

Maîtriser le déplacement du robot en manuel selon les différents modes de pilotage
Savoir créer des repères de travail et déplacer le robot par rapport à ces repères
Créer et modifier une trajectoire robot
Executer une trajectoire robot en mode manuel et automatique
Insérer dans le programme des échanges d'informations avec l'utilisateur et l'installation robotisée

PUBLIC

Toute personne susceptible de manipuler
programmer, piloter une cellule robotisée

PRÉREQUIS

Avoir suivi le module "s'initier à la robotique
industrielle" ou niveau équivalent
Visualiser un objet dans l'espace

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
questionnement.

FORMALISATION DES RESULTATS

Attestation de formation

MÉTHODES ET MOYENS PÉDAGOGIQUES

Robots / IRC5 / YUMI (3 personnes maximum par robot)

Un PC par robot

Support de cours + exercices appliqués

PROGRAMMER UN ROBOT ABB

MODULE DE BASE

CONTENU DE LA FORMATION

Découvrir le fonctionnement du robot

- Identifier les éléments d'une cellule robotisée (Robot, effecteur, armoire et pupitre de programmation, ...)
- Situer les systèmes de sécurités d'une cellule robotisée
- Apprendre à utiliser l'interface utilisateur ABB

Piloter le robot en manuel

- Rappeler les notions sur les repères orthonormés
- Déplacer en manuel un robot axe/axe, en linéaire et réorientation
- Créer et utiliser un référentiel outil
- Créer et utiliser un référentiel objet
- Décaler un référentiel objet

Créer et lancer un programme

- Comprendre les principes de base de la programmation
- Appeler un sous-programme
- Executer le programme ou un sous-programme seul
- Charger, sauvegarder tout ou partie du programme
- Vérifier la géométrie du robot

Créer et modifier une trajectoire

- Apprendre les différentes instructions de mouvements pour déplacer un robot par le programme
- Ajouter ou modifier des points dans une trajectoire depuis le pupitre
- Optimiser les trajectoires

Paramétrer un programme

- Modifier le programme au pupitre et depuis un PC online
- Ajouter des messages sur l'interface utilisateur
- Configurer des entrées/Sorties
- Paramétrer un programme par des instructions de base (Attente de signaux, choix utilisateur, répétitions, ...)
- Executer le programme en automatique



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 proposées en Intra-Inter-entreprises :

- Que peut la robotique cobotique pour mon entreprise
- S'initier à la robotique industrielle
- Programmer un robot ABB : Module avancé



ACCES AU PLANNING DE FORMATION

