

Exploitation d'un robot ABB

ABB IRB 1200 avec une Baie IRC5

Validation :

Attestation de formation

Lieu(x) :

Moirans

Durée :

3 jours

Délais d'accès :

Nous consulter

**Les +
de la formation**

Pratique sur robot ABB

Partage d'expérience et une réelle prise en main des équipements

Public :

Ces formations concernent des personnes n'ayant pas de connaissances préalables dans la robotique ou désirant approfondir ou réactualiser leurs connaissances et leurs compétences.

Méthodes et moyens pédagogiques :

Le stage se déroule en alternant apports théoriques et pratiques.

70% du temps de formation est consacré à des mises en situation sur l'îlot robotisé.

Intervenants :

Tous nos formateurs techniques sont issus du monde industriel

OBJECTIFS

A la fin de cette formation, les participants seront capables de :

- Identifier (reconnaître et nommer) les différents composants la structure d'une installation robotisée
- Décrire le rôle global des différents éléments du robot, ses axes et sa baie
- Décrire le cycle de fonctionnement d'un robot en utilisant un outil adapté : organigramme de programmation
- Conduire une installation et diagnostiquer si besoin un dysfonctionnement, puis créer et/ou optimiser une trajectoire dans un programme

PROGRAMME

Vue d'ensemble :

- Rappels des consignes de sécurité
- Structure d'un système robotisé, nom, rôle et liens entre les différents éléments
- Présentation de l'îlot robotisé : Le robot, ses axes, sa baie
- Description du boîtier manuel d'apprentissage (Flexpendant)

Conduite d'une installation robotisée :

- Utilisation du pupitre de commande dans ses différents menus
- Identification des référentiels (repères) et du centre d'outil
- Identification du mode de déplacement
- Déplacement du robot en mode manuel en utilisant la méthode la plus appropriée
- Exécution de routine en manuel puis automatique
- Réinitialisation du programme
- Le cas échéant correction d'un paramètre de trajectoire

Execution et reprise de cycle :

- L'exécution d'une routine en mode manuel puis automatique

Trajectoire :

- Création d'une routine
- La conception d'une trajectoire
- La reprise de points sur trajectoire

Méthodologie de diagnostic robot :

- Identification de l'étape d'arrêt du robot
- Contrôle visuel de l'état d'exécution ou non du programme sur le pupitre mobile
- Contrôle visuel de l'état des entrées-sorties et comparaison avec l'état physique des capteurs et/ou des pré actionneurs du préhenseur ainsi que de l'état des sécurités
- Interpréter les messages d'erreur du pupitre robot (programme arrêté, surcharge, collision, singularité...)

ORGANISATION

Interentreprises, Intra-entreprise