

ABB : STAGE P5 / PROGRAMMATION IRC5



Robotique, cobotique, vision industrielle

01/07/2026

Résumé

Le stage ABB P5 (5 jours, labellisé) forme aux bases de l'utilisation et de la programmation d'un robot ABB : découverte du robot et de son pupitre, pilotage manuel, création et utilisation de repères, programmation de modules et routines, création et optimisation de trajectoires, gestion des entrées/sorties, instructions de base, et introduction à RobotStudio Online.

Public et prérequis

Toute personne impliquée dans la programmation, la conception, l'étude ou la mise en service d'un robot industriel.

Ce stage s'adresse également aux opérateurs de production ayant besoin des notions de base de programmation du robot

Savoir communiquer avec des menus présentés sur un écran tactile

Savoir situer un objet dans l'espace par rapport à différents repères orthonormés.

Test positionnement

Les objectifs

Ce stage a été préparé par ABB pour apprendre à utiliser un robot dans ses fonctions basiques. Il apprend aux participants à réaliser des programmes qui sont une première étape vers la conception d'applications intéressantes et utilisables sur votre installation.

Les méthodes pédagogiques et d'encadrement

Alternance d'apports théoriques, d'études de cas pratiques et de mises en situation. Formation animée par des formateurs experts, validés par nos équipes pédagogiques, disposant de 5 à 10 ans d'expérience dans leurs domaines de compétence.

Le matériel utilisé pour ce stage correspondra à la génération de robot et la version d'armoire installée dans votre atelier.

Les stagiaires disposeront d'une armoire et d'un robot pour 2 personnes au maximum, permettant ainsi un partage d'expérience et une réelle prise en main des équipements.

Modalité d'évaluation

Plusieurs évaluations sont réalisées tout au long de la formation afin que l'apprenant puisse évaluer sa progression.

Modalités d'accès

La formation est accessible aux salariés, alternants ou demandeurs d'emploi
L'accès peut se faire :

- par la formation continue ou l'alternance,

RÉFÉRENCE

MINROB300199

CENTRES DE FORMATION

DIJON

DURÉE DE LA FORMATION

5 jours / 35 heures

ACCUEIL PSH

Formation ouverte aux personnes en situation de handicap. Moyens de compensation à étudier avec le référent handicap du centre concerné.

PARTENAIRE



Les + Formation 21-71

- 682 jeunes formés par an
- 291 contrats d'alternance à pourvoir
- 769 entreprises partenaires
- Accompagnement individualisé
- Diplômes reconnus par l'Etat

- Savoir être, management, sécurité
- Pédagogie innovante (par projets, en îlots, projet Voltaire, Olympiades des métiers)
- Equipement en machines modernes qui préparent aux métiers de demain

3 CENTRES en Bourgogne

- ou par la VAE (Validation des Acquis de l'Expérience).
Une évaluation des besoins et des prérequis est réalisée avant l'entrée en formation.

Contenu de la formation

Vue d'ensemble

Description du robot, de l'armoire, du pupitre de programmation
Étude des différents modes de marche, en manuel ou en automatique.

Pilotage manuel

Déplacement manuel du robot en axe/axe, linéaire et réorientation
Déverrouillage de la supervision de mouvement.

Repères

Création et utilisation d'un référentiel outil
Création et utilisation d'un référentiel objet
Utilisation de fonctions de décalage.

Programmation

Principe de base : architecture et création d'un programme, de module, de routine, et de données
Exécution du programme, d'une routine seule
Sauvegardes et chargements totaux ou partiels
Vérification de la bonne géométrie robot.

Trajectoire

Différentes instructions de mouvement
Création et modification de trajectoire
Optimisation des paramètres de mouvement.

Entrées/Sorties

Configuration et visualisation des signaux
Utilisation des instructions de base permettant l'activation, désactivation des signaux.

Instructions de base

Attentes, choix, répétition, affectation...
Affichage de messages d'information, de choix sur l'écran
Présentation des possibilités de RobotStudio Online.

Validation et certification

Attestation de fin de formation

Version documentaire

octobre 2025