

UTILISATION ROBOT ET PROGRAMMATION DE BASE ABB

PUBLIC

Intégrateur, maintenance

OBJECTIFS

Acquérir les compétences permettant de déplacer un robot ABB en toute sécurité, de créer ou modifier une trajectoire simple sur un robot ABB.

PRE-REQUIS

Savoir naviguer sur une interface tactile, connaissances techniques de base dans l'automatisme.

POSITIONNEMENT

Aucun

DUREE

Durée : 5 jours

EVALUATION DES ACQUIS

Attestation de fin de stage

MOYENS PEDAGOGIQUES

Apports théorique, exercices travaux pratiques sur robot ABB IRB120

NOMBRE DE STAGIAIRES/SESSION

Mini : 2 / Maxi : 4

PROGRAMME

Vue d'ensemble :

- Description du robot, de l'armoire, du pupitre de programmation.
- Etude des différents modes de marches.

Pilotage manuel :

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

Les 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 totales ou partiels.
- Vérification de la bonne géométrie robot.

Trajectoire :

- Les différentes instructions de mouvement.
- Création et modification de trajectoire.
- Optimisation des paramètres de mouvement.

Les 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 message d'information, de choix sur l'écran.