

Durée : 3 jours

Objectifs :

- Etre capable de déplacer le robot en mode manuel en toute sécurité.
- Etre capable d'exécuter une trajectoire dans les différents modes de marche.
- Etre capable de remettre en production un ilot robotisé

Public concerné

Tous publics

Pré-requis

Aucun

Moyens pédagogiques :

- Robot ABB Baies S4C, S4C+
- Logiciel de simulation.

Documentations :

- ABB101 (A4)
- ABB103 (A6)

Programme :

Sécurité

- Sécurité du personnel
- Sécurité sur l'installation
- Organes de sécurité
- Consignes de sécurité

Description générale

- Structure générale du robot
- L'armoire S4C, S4C+, S4C+Automotive
- Le robot
- Le terminal de commande « PMA »

Déplacement manuel

- Principe
- Sélection du mode de marche manuel
- Sélection du type de déplacement
- Fonctions d'aide au déplacement

Gestion des programmes

- L'organisation de la mémoire
- Le mode programmation
- Exécution d'une routine en mode manuel
- Procédures de lancement en mode automatique.

Modification de programme

- Les différentes instructions de programme
- Ajout d'une instruction
- Modification d'une ligne d'instruction

