

Durée : 5 jours

Objectifs :

- Exploiter le robot en mode manuel et en mode production en respectant les règles de sécurité.
- Modifier et optimiser des trajectoires sur un robot afin d'améliorer la production.
- Créer et mettre au point un nouveau programme de trajectoire suite au lancement d'une nouvelle série de pièces.
- Réaliser les sauvegardes programmes nécessaires.

Public concerné / pré-requis

- Opérateurs et techniciens de production.

Moyens pédagogiques :

- Robot ABB Baie S3.
- Logiciel de simulation

Documentations :

-

Programme :

Sécurité

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

Description générale

- d'un site robotisé
- du robot
- de l'armoire de commande
- du pupitre opérateur PMA

Déplacement manuel

- Etude des modes de marches
- Sélection du mode de déplacement :
 - axe par axe
 - linéaire
 - orientation
- Fonctions d'aide au déplacement

Notions de repères outil / pièce

- Création et utilisation d'un repère outil
- Création et utilisation d'un repère pièce

Gestion des programmes mouvements

- Présentation et utilisation des instructions de mouvements
- Exécution et Test d'une routine en mode manuel
- Procédures de lancement en mode automatique.

Gestion des Structures programme ABB

- Principe de base de programmation
- Utilisation des Registres numériques
- Ecriture de messages sur l'écran opérateur
- Présentation et utilisation des Entrées/Sorties
- Exécution et Test d'un programme
- Procédures de lancement en mode automatique

Organisation de la mémoire ABB

- Sauvegarde et rechargement d'un seul module
- Sauvegarde et rechargement complète de la mémoire ABB

