

### PUBLIC CONCERNE

Le Standard PROMIA s'adresse à Toute personne impliqué dans l'utilisation, la conception l'étude ou la mise en service d'un système automatisé comportant un robot industriel avec l'applicatif Standard PROMIA.

### OBJECTIFS

- Etre capable de déplacer le robot en mode manuel en toute sécurité.
- Etre capable de créer un nouveau repère objet et repère outil.
- Etre capable d'exploiter l'ensemble des écrans du Standard PROMIA.
- Etre capable de mettre en production un robot via le standard PROMIA.
- Etre autonome pour la création de programme en utilisant les instructions du standard PROMIA.
- Etre capable de gérer les entrées-sorties.

### PRÉREQUIS

Aucun

### OUTILS ET MOYENS

- **Moyens techniques :**
  - Une documentation par stagiaire.
  - PC, vidéoprojecteur,
- **Moyens humains :**
  - Formateur expérimenté
- **Moyens pédagogiques :**
  - Robot ABB Baie IRC5
  - Logiciel de simulation

### MODALITE D'EVALUATION

- Grille de positionnement
- Evaluation à chaud

### VALIDATION

Certificat de réalisation

### MODALITES DE FORMATION

Présentiel

### DELAI D'ACCES

- Inter : selon le calendrier annuel
- Intra : à définir conjointement

### TARIF

Nous consulter

[www.avenirformation.com](http://www.avenirformation.com)

 Durée de la formation : 35h

## PROGRAMME DE FORMATION

- **Sécurité**
  - Sécurité du personnel
  - Sécurité de l'installation
  - Consignes de sécurité
- **Description générale**
  - L'armoire de commande IRC5
  - Le robot
  - Le pupitre « FlexPendant »
- **Déplacement manuel**
  - Principe
  - Présentation des différents modes de déplacements
  - Fonction d'aide au déplacement
- **Création et modification du repère Outil**
  - Définition d'un repère outil
  - Principe de création d'un repère outil
  - Choix de la méthode de création du repère Outil
- **Création et modification du repère Objet**
  - Définition d'un repère objet
  - Principe de création d'un repère objet
  - Choix de la méthode de création du repère Objet
- **Gestion des programmes du standard PROMIA**
  - L'organisation de la mémoire ABB
  - Les différentes routines et modules du standard PROMIA
  - Les échanges Codes
  - Le mode Production
  - Mise au repli du Robot
  - Recalage et Recyclage du Robot
  - Exécution d'une routine en manuel
  - Les différents modes Pas à Pas
- **Le Screen Container**
  - Présentation générale du Screen Container
  - Présentation des différents écrans du Screen Container
- **Edition des trajectoires**
  - Création d'une nouvelle trajectoire
  - Présentation des différentes instructions de mouvements
  - Modification position d'un point
- **Les instructions du Standard PROMIA**
  - Présentation des différentes instructions du standard PROMIA
- **Les trajectoires de Maintenance**
  - Présentation des différentes trajectoires de Maintenance.
  - Programmation des trajectoires de Maintenance
- **Sauvegarde avec le Standard PROMIA**
  - Présentation des différentes sauvegardes
  - Restauration d'une sauvegarde globale
- **La mise à jour des compteurs d'axes**
  - Procédure
  - Mise à Zéro des compteurs d'axes
- **Les entrées / sorties**
  - Présentation des différents signaux
  - Modification d'un signal (digital, analogique)
  - Configuration de la liste préférence