

PUBLIC CONCERNE

Conducteurs d'installation et techniciens

OBJECTIFS

- Etre capable de déplacer le robot en mode manuel en toute sécurité.
- Etre capable de créer un nouveau repère pièce et repère outil.
- Etre capable de créer une trajectoire complexe, de l'exécuter dans les différents modes de marche, de la modifier.
- Etre capable d'effectuer une sauvegarde et une restauration globale.
- Etre capable de visualiser et modifier les entrées-sorties du robot.
- Etre capable d'effectuer la mise à jour des compteurs.

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

 Nos formations sont accessibles aux personnes à mobilité réduite et aux personnes en situation de handicap. Chaque situation de handicap étant unique, il nous est nécessaire d'être informés de la participation d'une personne en situation de handicap à l'une de nos formations, dès son inscription afin de nous permettre de confirmer ensemble les possibilités d'accueil et d'organiser au mieux sa participation dans les meilleures conditions, en accord avec la personne et son employeur.

 Durée de la formation : 35h

PROGRAMME DE FORMATION

- **Sécurité**
 - Sécurité du personnel
 - Sécurité sur l'installation
 - Organes de sécurité
 - Consignes de sécurité
- **Description générale**
 - Structure générale du robot
 - L'armoire IRC5
 - Le robot
 - Le « FlexPendant »
- **Déplacement manuel**
 - Principe
 - Sélection du mode de marche manuel
 - Sélection du type de déplacement
 - Fonctions d'aide au déplacement
- **Mesure d'un repère outil**
 - Définition d'un outil
 - Principe de création d'un outil
 - Choix de la méthode de mesure
 - Principe de mesure
 - Données de l'outil
- **Mesure d'un repère pièce**
 - Définition d'un repère pièce
 - Principe de création du repère pièce
 - Données du repère pièce
- **Gestion des programmes**
 - L'organisation de la mémoire
 - Le mode programmation
 - Exécution d'une routine en mode manuel
 - Procédures de lancement en mode automatique
- **Création et modification d'un programme**
 - Création d'une routine
 - Les différentes instructions de mouvement
 - Ajout d'une instruction
 - Modification d'une ligne d'instruction
- **Sauvegarde Restauration**
 - Synoptique des mémoires
 - Synoptiques des sauvegardes restaurations
 - Sauvegarde globale
 - Contenu d'une sauvegarde
 - Restauration d'une sauvegarde globale
- **Gestions des entrées sorties**
 - Généralités
 - Visualisation des cartes et des signaux
 - Modification d'une sortie digitale
 - Modification d'une sortie analogique
 - Configuration de la liste commune
- **Mise à jour des compteurs**
 - Procédure
 - Mise à zéro des compteurs