

PUBLIC CONCERNE

Techniciens

OBJECTIFS

- Etre capable d'utiliser le langage RAPID.
- Etre capable de développer un programme et d'intégrer le robot pour une application donnée.
- Etre capable de gérer les entrées-sorties, les différents types de données.
- Etre autonome pour la création de programme RAPID en milieu industriel sur une armoire de commande.

PRÉREQUIS

Avoir suivi le module Exploitation

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

 Durée de la formation : 35h

PROGRAMME DE FORMATION

- **Base de la programmation**
 - Structure mémoire de travail
 - Les types de données
 - Différentes déclarations de données
 - Les différentes routines
 - Les principales instructions de structure programme (IF, FOR, TEST, ...)
- **Contrôle du déroulement du programme**
 - Structure et contrôle du programme
- **Mathématiques**
 - Instructions de mathématiques
 - Fonctions liées aux mathématiques
 - Syntaxes utilisées pour les instructions mathématiques
- **Interruptions**
 - Instructions liées aux interruptions
 - Types de données liées aux interruptions
 - Syntaxes utilisées pour les instructions d'interruptions
- **Mouvement et process**
 - Instructions liées aux mouvements et process
 - Types de données
 - Fonctions liées aux mouvements et process
- **Gestions des entrées et des sorties**
 - Instructions liées aux entrées et sorties
 - Types de données liées aux entrées et sorties
 - Fonctions liées aux entrées et sorties
 - Syntaxes utilisées pour les instructions d'E/S
 - Généralités
 - Visualisation caractéristiques des cartes et signaux
 - Modification de sortie digitale/analogique
 - Modification de la valeur d'un groupe de sorties
 - Configuration de la liste commune
 - Les différents types de cartes
- **Zones universelles**
 - Définition des zones atelier dans le système de coordonnées atelier
 - Instructions liées aux zones universelles
 - Types de données liées aux zones universelles
 - Définition d'un repère atelier
- **Communication**
 - Instructions de communication
 - Types de données liées aux instructions de communication
 - Fonctions liées à la communication
 - Syntaxes utilisées pour les instructions de communication
- **Gestionnaire d'erreurs**
 - Instructions liées au gestionnaire d'erreur
 - Types de données liées au gestionnaire d'erreur
 - Liste des données prédéfinies
 - Création d'une routine gestionnaire d'erreurs
 - Visualisation d'une routine gestionnaire d'erreur
 - Syntaxes utilisées pour les instructions du gestionnaire d'erreur
- **Gestion des mouvements**
 - Instructions de gestion des mouvements
 - Fonctions liées à la gestion des mouvements
 - Syntaxes utilisées pour les instructions de gestion des mouvements
- **Introduction au multitâche**
 - Qu'est ce que le multitâche ?
 - Précautions à prendre avec le multitâche
 - Création d'une tâche d'arrière plan
- **RobotStudio**
 - Utilisation du logiciel RobotStudio