

# Exploitation d'un robot ABB

ABB IRB 1200 avec une Baie IRC5

**Durée :**

3 jours

**Délais d'accès :**

Moirans : Du 13 au 15/01/2025

**Délais d'accès :**

Nous consulter

**Prix :**

1 875 € HT/pers

**Organisation :**

Interentreprises, Intra-entreprise

**Public :**

Ces formations concernent des personnes n'ayant pas de connaissances préalables dans la robotique ou désirant approfondir ou réactualiser leurs connaissances et leurs compétences.

**Conditions d'admission :**

.

**Validation :**

Attestation de formation

**Les +  
de la formation**

Pratique sur robot ABB

Partage d'expérience et une réelle prise en main des équipements

**Méthodes et moyens pédagogiques :**

Le stage se déroule en alternant apports théoriques et pratiques.

70% du temps de formation est consacré à des mises en situation sur l'îlot robotisé.

**Intervenants :**

Tous nos formateurs techniques sont issus du monde industriel

## OBJECTIFS

**A la fin de cette formation, les participants seront capables de :**

- Identifier (reconnaître et nommer) les différents composants la structure d'une installation robotisée
- Décrire le rôle global des différents éléments du robot, ses axes et sa baie
- Décrire le cycle de fonctionnement d'un robot en utilisant un outil adapté : organigramme de programmation
- Conduire une installation et diagnostiquer si besoin un dysfonctionnement, puis créer et/ou optimiser une trajectoire dans un programme

## PROGRAMME

**Vue d'ensemble :**

- Rappels des consignes de sécurité
- Structure d'un système robotisé, nom, rôle et liens entre les différents éléments
- Présentation de l'îlot robotisé : Le robot, ses axes, sa baie
- Description du boîtier manuel d'apprentissage (Flexpendant)

**Conduite d'une installation robotisée :**

- Utilisation du pupitre de commande dans ses différents menus
- Identification des référentiels (repères) et du centre d'outil
- Identification du mode de déplacement
- Déplacement du robot en mode manuel en utilisant la méthode la plus appropriée
- Exécution de routine en manuel puis automatique
- Réinitialisation du programme
- Le cas échéant correction d'un paramètre de trajectoire

**Execution et reprise de cycle :**

- L'exécution d'une routine en mode manuel puis automatique

**Trajectoire :**

- Création d'une routine
- La conception d'une trajectoire
- La reprise de points sur trajectoire

**Méthodologie de diagnostic robot :**

- Identification de l'étape d'arrêt du robot
- Contrôle visuel de l'état d'exécution ou non du programme sur le pupitre mobile
- Contrôle visuel de l'état des entrées-sorties et comparaison avec l'état physique des capteurs et/ou des pré actionneurs du préhenseur ainsi que de l'état des sécurités
- Interpréter les messages d'erreur du pupitre robot (programme arrêté, surcharge, collision, singularité...)

## MODALITÉS DE SUIVI ET D'ÉVALUATION

.