

EXPLOITATION ROBOT ABB - BAIE S4C-S4C+

Durée

3 jours.

Public concerné

Tout public

Pré-requis

Aucun.

Méthodes pédagogiques

Méthodes démonstrative et participative par alternance d'apports théoriques et pratiques.

Moyens pédagogiques

Maquette pédagogique
Robot ABB IRB 140 équipé d'une baie S4C-S4C+
Documents techniques.

Evaluation des acquis

En continu.

Objectif

Manipuler un robot en axe par axe et en géométrie
Lancer un cycle en mode automatique
Repandre un cycle après un défaut
Interpréter des défauts
Corriger un mouvement, une trajectoire
Diagnostiquer et lire des entrées-sorties.

Programme

Sécurité sur site robotisé
Présentation du robot, mécanique et baie
Descriptif des menus et présentation de l'interface du PMA
Manipulation du robot axe par axe et géométrie à l'aide du PMA
Présentation des référentiels (base, atelier, tool0, wobj0)
Manipulation du robot à l'aide des référentiels (en linéaire et en orientation)
Principe de programmation d'un robot ABB
Description et modification d'une instruction de mouvement, vitesse et zone
Création de trajectoire simple
Sélection et exécution d'une routine. (Ex : mise en repli)
Exécution en pas à pas d'une trajectoire en mode de marche manuel
Modification de trajectoire, retouche de points
Définition d'une entrée et d'une sortie (E/S)
Visualisation et interprétation des signaux d'E/S
Lancement en mode automatique
Reprise de cycle après un défaut
Mise en situation de défaut, blocage
Savoir remettre à jours les compteurs d'axes du robot
Sauvegarde des programmes sur Ram et lecteur de disquette.