

## Robotique

# Programmation expert robot industriel ABB Baie IRC5

## Objectifs pédagogiques :

Être capable d'utiliser les instructions de base en langage RAPID  
 Être capable d'utiliser RobotStudio Online  
 Être capable de programmer en RAPID avec des instructions complexes  
 Être capable de prendre en toute autonomie la programmation d'un ilot robotisé ABB

## Méthode pédagogique :

Méthode individualisée  
 Alternance d'exposés théoriques et d'exercices pratiques  
 Un support pédagogique est remis à chaque stagiaire.  
 Il permet de réaliser les différents exercices et constitue une documentation exploitable dans l'entreprise

## Délai d'accessibilité :

Consulter le catalogue Inter

## Public et Pré requis :

Techniciens de bureau d'étude, Techniciens de maintenance  
 Module exploitation robot industriel ABB

## Durée :

5 jours (35 heures)

## Méthode mobilisée :

Formation en présentielle

## Tarif inter HT :

Nous consulter

## Modalités d'évaluations :

Évaluation des compétences acquises

## Validation :

Attestation de formation

## Programme :

### ROBOTSTUDIO Online

Utilisation du logiciel  
 Connexion à la baie du robot  
 Langage de programmation RAPID

Principe et structure

Contrôle du programme

Module / Routine

Instruction (IF, FOR, WHILE...) et fonctions de base

Mouvements et positions

Écrans dialogue opérateur

Type, nature et modification d'une donnée

Opérations mathématique sur les données

Tableau de données

### Fonctions et Procédures

Généralités

Paramétrage et création

Exécution et utilisation

### Interruptions

Utilisation d'instructions

Déclaration et activation

Routine « TRAP

### Décalage d'une trajectoire

Décalage en translation

Données de type pose, pos, orient

Données de type confdata

### Zone universelle

Définition des volumes de travail de l'outil actif

Gestion de l'accès des zones

Utilisation de zones temporaires et permanentes

### Gestionnaire d'erreurs

Utilisation de données type errnum

Éditeur de gestionnaire d'erreurs

Instructions de diffusion d'une erreur

### Configuration des paramètres système

Gestion des Entrées / Sorties

Création de carte, connectique Entrées / Sorties

Commande des entrées système du robot

Visualisation des sorties système du robot

Équations logiques entre signaux

Création et utilisation de routines Évènement

### Instructions Recherche

Exercices Pratiques

## Pôle Formation UIMM de Champagne-Ardenne\*

**Ardennes** : 1 rue Boucher de Perthes - 08020 Charleville-Mézières - Tél. 03 24 33 18 70 (Siège social de l'AFPI CA)

**Aube** : 12 rue Québec - 10430 Rosières-Près-Troyes - Tél. 03 25 71 29 71

**Marne** : Zone Farman - 3 rue Max Holste CS110004 - 51685 Reims Cedex 2 - Tél. 03 26 89 60 00

**Haute-Marne** : 4 rue de la Tambourine - 52115 Saint-Dizier - Tél. 03 25 07 52 00

\*Tous nos établissements sont accessibles aux personnes à mobilité réduite. En cas, de situation de handicap, merci de prendre contact avec notre référent.