

## EXPLOITATION ROBOT ABB - BAIE IRC5

### 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 1600 équipé d'une baie IRC5 M2005  
Documents techniques.

### Evaluation des acquis

En continu.

### Objectif

**Manipuler un robot en axe par axe et en géométrie**  
**Lancer un cycle en mode automatique**  
**Reprendre 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, de la mécanique et de la baie  
Descriptif des menus et présentation de l'interface du Flex pendant  
Manipulation du robot axe par axe et géométrie à l'aide du Flex pendant  
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 manuelle  
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 jour les compteurs d'axes du robot  
Sauvegarde des programmes sur Ram et clef USB.