

Robot ABB Baie IRC5 : Programmation avancée

Référence :
TECH060

Catégories :
TECHNIQUE

Sous-catégories: Robotique

LANGUE(S) :



FR

DURÉE :

5 JOUR(S)

ORGANISME DE FORMATION :

S.E.F.

OBJECTIFS

Etre capable d'utiliser le langage RAPID, de développer un programme et d'intégrer le robot pour une application donnée, de gérer les entrées-sorties, les différents types de données.

Autonomie pour la création de programme RAPID en milieu industriel sur une armoire de commande.

Personnes concernées :

Techniciens.

CONTENU

BASE DE LA PROGRAMMATION

Structure mémoire de travail

Les types de données

Différentes déclarations de données

Les différentes routines

Les principales instructions de structure d'un programme (IF, FOR, TEST, ...)

CONTROLE DU DEROULEMENT DU PROGRAMME

Structure et contrôle du programme

MATHEMATIQUES

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 liées aux mouvements et process

Fonctions liées aux mouvements et process

GESTIONS DES ENTREES 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'entrées et sorties

Généralités

Visualisation des caractéristiques des cartes et signaux

Modification de la valeur d'une sortie digitale et 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 MULTITACHE

Qu'est ce que le multitâche ?

Précautions à prendre avec l'utilisation du multitâche

Création d'une tâche d'arrière plan

ROBOTSTUDIO

Utilisation du logiciel RobotStudio

TRAVAUX PRATIQUES

Robot ABB Baie IRC5

Logiciel de simulation

PÉDAGOGIE

Exposés théoriques et travaux pratiques sur Robot ABB Baie IRC5.

PRÉREQUIS

Il n'y a pas de prérequis pour cette formation

Cette formation est disponible en formule intra-entreprise