

Stage programmeur Programmer une cellule robot IRB 360 IRC5 avec Pickmaster3

STAGE - CODE P5PM3

Apprenez à réaliser des programmes qui sont une première étape vers la conception d'applications, utiles sur votre cellule Pickmaster3.



Pour qui

- Toute personne impliquée dans la programmation, la conception, l'étude ou la mise en service d'un robot industriel, commandé par PickMaster3

Prérequis

- Savoir communiquer avec des menus présentés sur un écran tactile
- Savoir situer un objet dans l'espace par rapport à différents repères géométriques

Durée

35 h sur 5 jours

Le lundi de 13h à 18h

Du mardi au jeudi de 8h30 à 17h30

Le vendredi de 8h30 à 15h30

- Doc inclus + Déjeuner inclus pour les stages à Cergy

Lieu de formation

Centre de formation ABB Robotics, à Cergy (95), ou sur demande sur votre site de production

Dates consultables sur le catalogue formations robotiques 2026*



Exclusivité ABB Robotics

Le matériel utilisé pour ce stage correspondra à la génération de robot et d'armoire installée dans votre atelier.

Les stagiaires disposeront d'une armoire et d'un robot pour deux personnes au maximum, permettant ainsi un partage d'expérience et une réelle prise en main des équipements.



Application RoboMasters

De l'apprentissage régulier

Des tips (Conseils en vidéos de 2 min environ)

Des contenus riches et innovants pour les stagiaires utilisateurs, programmeurs et maintenance

De l'entraide par la communauté et messagerie instantanée

Application offerte pendant 1 an puis disponible sur abonnement.

**30 % de théorie et
70 % de pratique**

Programme

Vue d'ensemble :

- Sécurité sur une cellule robot
- Description détaillée du panneau de commande et du FlexPendant
- Étude des modes de marches

Repères :

- Intérêt et utilisation d'un objet et d'un outil

Programmation :

- Principe de programmation de base
- Instructions de mouvements
- Instructions de programmation de base
- Synchronisation du FlexPicker ou autres robots
- Présentation générale d'une cellule Pickmaster3 :
 - Description du matériel et du logiciel
 - Câblage
- Présentation de la vision :
 - Fonctionnement
 - Principes de base
- Présentation du logiciel PickMaster3 :
 - Interfaces
 - Les signaux Entrées / Sorties
 - Concepts de base

- Configuration du site
- Configuration du projet :
 - Création des éléments du projet (items, pattern, ...)
 - Paramétrage de l'armoire de commande du robot
- Présentation et modification du Rapid :
 - Les routines associées, Pick ,Place, PickPlaceSeq
 - Les données, picktarget, placeTarget
 - Modification légère du Rapid suivant cas

En début de stage :

Une phase de positionnement sera réalisée par le stagiaire sur les thématiques proposées de la formation.

En fin de stage :

Une phase d'évaluation sera réalisée par le stagiaire sur les thématiques abordées pendant la formation.

Tous nos stages sont conventionnés et donnent lieu à l'édition d'une convention simplifiée de formation professionnelle et à un certificat de réalisation.

ABB Robotics France SAS
Centre de formation
Tél. : +33 (0)1 34 40 24 17

dept.formation@fr.abb.com
Déclaration d'activité
n°11-95-09-863-95

ABB Robotics France SAS
7 boulevard d'Osny 95800
Cergy - Saint Christophe

Tous droits de propriété intellectuelle relatifs à la documentation, applications, logiciels et autres documents communiqués au client ou prospect ou utilisés pendant la période la formation, demeurent la propriété exclusive d'ABB Robotics France SAS et toute licence d'utilisation accordée par ABB Robotics France SAS est limitée à sa simple utilisation dans le cadre strict de la formation. Cette licence d'utilisation n'autorise en aucun cas pour les logiciels une licence libre/open source par le client ou prospect et ne peuvent donner lieu à la communication par ABB Robotics France SAS des codes sources associés.

Copyright© 2026 ABB Robotics France SAS - Tous droits réservés

Pour plus
d'informations :



Qualiopi
processus certifié
RÉPUBLIQUE FRANÇAISE

La certification qualité a été délivrée
au titre de la catégorie d'action suivante :
ACTIONS DE FORMATION