

Stage programmeur Programmer la carte de sécurité SafeMove2 pour le robot IRC5 ou OmniCore

Formation robotique - **CODE PSM2**

Apprenez à configurer les fonctionnalités « SafeMove2 », à intégrer la signalisation de défauts et à réinitialiser la synchronisation de la carte.



Pour qui

- Toute personne impliquée dans l'utilisation, la conception, l'étude ou la maintenance d'un système automatisé comportant un robot industriel avec armoire muni de la carte de sécurité « Safety controller (dsqc 1015) »

Prérequis

- Connaître la programmation des robots IRC5 ou OmniCore
- Connaître le réseau Profisafe

Durée

14 h sur 2 jours

Le 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, à Cergy (95), ou sur demande sur votre site de production

Dates consultables sur le catalogue de formations*



Exclusivité ABB

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 RoboTraining

De l'apprentissage régulier

Des tips (vidéos de 2 mn environ)

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

De l'entraide par la communauté d'échanges

Application offerte pendant 1 an puis disponible sur abonnement.

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

Programme

Présentation SafeMove 2 :

- Rappel des références aux normes de sécurité
- Détail des surveillances
- Différences entre générations
- Présentation du matériel
- Exemples d'utilisation

Présentation de visual SafeMove :

- Les droits UAS
- Menu du Visual SafeMove
- Accessibilité aux volumes
- Les symboles graphiques

Les fonctions générales :

- Opération manuelle
- Tolérance de l'application de contact (CAP)
- Synchronisation matérielle et logicielle
- Vérification des freins
- Les fonctions globales ASP, TSP, TOR, SST

Les fonctions de supervision :

- Supervision d'arrêt, de vitesse des axes, de vitesse de l'outil, position des axes
- Supervision de position de l'outil, des orientations d'outil

Sauvegarde et rechargement de la configuration :

- Back-up et fichier « SafeMove Configuration.xml »
- Test, contrôle et génération d'un rapport

Interface pupitre (SafeMove Visualizer) :

- Les écrans du menu
- Visualisation des volumes et violation de zones
- Visualisation du robot dans les plages d'axes

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 Centre de Formation
Tél. : +33 (0)1 34 40 24 17

dept.formation@fr.abb.com
Déclaration d'activité
n° 11-95-01-646-95

ABB France
Business Robotics &
Discrete Automation
Activité Robotique
7 boulevard D'Osny - CS 88570
Cergy - F-95892 Cergy Pontoise
Cedex-France

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 et toute licence d'utilisation accordée par ABB 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 des codes sources associés.

Copyright© 2023 ABB - Tous droits réservés

Pour plus
d'informations :



ABB France certifié :

Qualiopi
processus certifié
RÉPUBLIQUE FRANÇAISE

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