

# GÉRER LES DONNÉES DE PROGRAMMATION ET DE SAUVEGARDE AINSI QUE LES FONCTIONS DE SÉCURITÉ SUR UN ROBOT ABB

## MAINTENANCE

MAINT-ROB-Gérer-Don-Prog

### OBJECTIF

Dans un contexte de connexion globale des moyens, le technicien de maintenance doit :

- Respecter la procédure de sauvegarde des données et la procédure de chargement des programmes
- Configurer une adresse IP d'un robot et communiquer via un réseau
- Prendre en compte la sécurité des biens et des personnes

## COMPÉTENCE VISÉES

- Activer des backups
- Réaliser une sauvegarde de l'ensemble des paramètres, données et programmes
- Communiquer avec le robot via le réseau
- Configurer une adresse IP
- Prendre en compte les aspects sécuritaires et normatifs
- Définir les moyens de protection possible
- Mettre en place des mesures de sécurité
- Effectuer des modifications de programmation

## PROGRAMME DE FORMATION

- Activer et créer des backups, les archiver (contrôle de l'archivage)
- Configurer d'adresse IP
- Configurer d'adresse réseau d'un robot avec console non reconnue
- Appliquer les normes NF EN ISO 10218, ISO 12100 (sécurité et directive machine)
- S'assurer de la sécurité de l'opérateur, du programmeur
- Intervenir en sécurité pendant la maintenance
- S'assurer des mesures de sécurité pour l'entrée dans l'enceinte
- Connaître les différentes possibilités d'arrêt du robot
- Assurer la sécurité des outils (embarqués ou non) et des dispositifs

périphériques

– S'assurer de la mise en sécurité du mécanisme robotique

## SCÉNARIO

Un programme est implanté dans le robot, il est demandé au stagiaire d'effectuer des modifications à ce programme. Un contrôle de l'adresse IP et des paramètres réseau sera effectué. À l'issue de cette sauvegarde, il faudra contrôler la validité du back up en réalisant une restauration. Le robot sera paramétré en mode maintenance avec une vitesse dégradée pour permettre de vérifier le fonctionnement des butées mécaniques, les butées électriques seront modifiées. Une nouvelle zone de sécurité sera appliquée. Les différents modes d'arrêt seront mis en pratique ainsi que la procédure pour entrer dans l'enceinte et travailler à côté du robot.

## ZOOM

## PUBLICS

Opérateur production Leader cellule de production

## PRÉREQUIS

Aucun

## MÉTHODE PÉDAGOGIQUE

Apports théoriques et mise en pratique avec les matériels suivants :

Bi-Cobot ABB ou Cobot KUKA

AIV

Plateforme collaborative

3DEXPERIENCE (Logiciel DELMIA Apriso)

## MOYENS D'ENCADREMENT

L'animation est assurée par des consultants praticiens de l'entreprise

## MODALITÉS D'ÉVALUATION

Mise en situation

## VALIDATION

## Certificat de réalisation et attestation des acquis

### TYPE DE VALIDATION

### NOMBRE DE PLACES

6 personnes

### DURÉE DE FORMATION

2 Jours

### PRIX FORMATION

INTER 1000€ HT

INTRA à CFab Nous consulter

### DÉLAIS D'ACCÈS

2 à 4 semaines

### MOYENS MOBILISÉS

### EPI

Venir avec ses propres EPI  
(chaussures de sécurité minimum)

### ÉVALUATION



Site et formations accessibles\* aux personnes en situation de handicap ou situations pénalisantes ponctuelles : [contactez-nous](#)

\*Des aménagements pourront être nécessaires le cas échéant sur demande de l'intéressé