

Conditions d'inscription

La formation doit être validée en amont par votre entreprise

Date(s) de session

Entrée possible tous les semaines pour les salariés en formation continue

Les objectifs

A l'issue du stage, l'apprenant sera capable de :

- Déplacer le robot en mode manuel en toute sécurité
- Créer un nouveau repère pièce et repère outil
- Créer une trajectoire complexe, de l'exécuter dans les différents modes de marche, de la modifier
- Effectuer une sauvegarde et une restauration globale
- Visualiser et modifier les entrées-sorties du robot
- Effectuer une calibration
- Développer un programme robot en intégrant différentes structures de boucle et variables

Public et prérequis

Techniciens

Expérience en manipulation de machines industrielles

Validation et certification

A la fin de la formation, une évaluation sur la base des objectifs définis dans la fiche programme est effectuée. Une attestation de formation est délivrée à l'issue de toutes les formations suivies dans le cadre du programme de la formation continue.

Les méthodes pédagogiques et d'encadrement

- Formateur expérimenté
- Formation essentiellement pratique
- Groupe de participants réduit (4 stagiaires maximum)
- Robot KUKA contrôleur KRC2 et/ou KRC4
- Un micro-ordinateur par personne, mis à disposition pour les exercices de simulation et d'application

Supports de cours en couleur fournis au stagiaire pendant sa formation.

Ce document est utilisable au quotidien dans l'entreprise au cours de son activité professionnelle

Le formateur met en situation les stagiaires par des exercices pratiques de type TD et TP, tant en répondant aux attentes spécifiques des participants.

DURÉE DE LA FORMATION

35 heures

ACCUEIL PSH

Nos établissements sont engagés dans une démarche de progrès pour l'accessibilité des centres de formation, en collaboration avec le Centre Ressource Formation Handicap. Pour connaître la faisabilité de votre projet de formation, contactez directement notre référent handicap au 05 49 37 44 56

Les + Pôle Formation UIMM Poitou Charentes

- 1200 Jeunes formés par an
- 600 contrats d'alternance à pourvoir
- 500 entreprises partenaires
- Accompagnement individualisé
- Diplômes reconnus par l'Etat

- Savoir-être, management, sécurité
- Pédagogie innovante (par projets, en îlots, projet Voltaire, Olympiades des métiers)
- Equipement en machines modernes qui préparent aux métiers de demain

Toutes nos formations font l'objet d'une évaluation par les stagiaires à chaque fin de session. Les résultats sont pris en compte pour l'amélioration continue de notre offre.

Programme et contenu

Sécurité

Découverte du SmartPad

Déplacement du robot dans le système de coordonnées

- Bouger le robot en mode Axe par Axe
- Bouger le robot en World
- **Le navigateur KUKA*

La calibration

Mesure des systèmes de coordonnées

Principe de la mesure d'outil

- Données de charge
- Mesure de base
- Mesure d'un outil fixe

Création d'un programme

Programmation de trajectoires

- Mouvement SPTP
- Mouvement SLIN
- Mouvement SCIRC

L'avance au calcul

Les entrées sorties

- Programmation d'un Stop conditionnel

Programmation d'un préhenseur

Introduction au niveau « Expert »

- Le navigateur au niveau « Expert »**
- Introduction sur les sous programmes

Variables et déclarations

- Données de types simples
- Visualisation de variables

Contrôle de l'exécution de programme

- Saut et aiguillage
- Les boucles
- Fonctions WAIT et HALT
- Sous-programmes
- Boucle infinie

Programmation structurée.

- Méthodologie de programmation

Variables et déclarations - Rappel sur les données de types simples

- Tableaux de données - Les structures - Les énumérations

Travailler avec Workvisual

Manipulation de données

Sous-programmes et fonctions

Programmation de mouvements -Mouvements PTP

- Mouvements LIN et CIRC
- Contrôle de l'orientation pour LIN et CIRC
- Avance au calcul
- Lissage
- Status et Turn

Variables système

- L'interpréteur SUBMIT
- Les Zones de Travail

Programmation de messages

Les interruptions

- Syntaxe et généralités sur les interruptions
- Abandon de programme par interruption

Les Triggers

Les entrées/sorties TOR

Les entrées/sorties analogiques

Le mode automatique externe (Mise en application)

- Définition et séquence
- Configuration des entrées
- Configuration des sorties
- Configuration du programme CELL
- Automatique Externe

Méthodes pédagogiques et modalités d'évaluation

- Apports théoriques
- Travaux pratiques
- Evaluation pratique tout au long de la formation

Contact

Site d'Angoulême (16) / Site de Châtelailon (17) / Site de Rochefort (17) / Site de Niort (79) / Site de Poitiers (86) / Site de Châtelleraut (86)

Estel PEPIN

- Tél : 05 16 60 25 91
- Mail : afpipc17@fi-pc.fr