

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

Public et prérequis

Conducteurs d'installation et 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 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.

Programme et contenu

CENTRES DE FORMATION

Poitiers

DURÉE DE LA FORMATION

21 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

Sécurité

- Sécurité du personnel
- Sécurité sur l'installation
- Organes de sécurité
- Consignes de sécurité

Description générale

- Structure générale du robot
- La gamme contrôleurs KRC4
- Le robot
- Le boîtier de commande KCP

Déplacement manuel

- Les différents types de déplacement
- Les référentiels (Tool, User, World)
- Sélection du mode de marche manuel
- Sélection du type de déplacement

Mesure d'un repère outil

- Définition d'un outil
- Principe de création d'un outil
- Choix de la méthode de mesure
- Principe de mesure
- Données de l'outil
- Mesure d'un repère pièce
- Définition d'un repère pièce
- Principe de création du repère pièce
- Données du repère pièce

Gestion des programmes

- Le mode programmation
- Exécution d'une application en mode manuel
- Procédures de lancement en mode automatique
- Visualisation de l'état d'une application

Les trajectoires

- Les différentes instructions de mouvement
- Création et modification d'une trajectoire
- Modifications des positions

Calibration du robot

Gestions des Entrées / Sorties digitales

- Etat des entrées / sorties

Sauvegarde et restauration d'une application

- Synoptique des mémoires
- Sauvegarde d'une application
- Restauration d'une application

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

Dernière mise à jour

23/02/2026