

Résumé

Le stage KUKA – Formation labellisée couvre les bases de l'utilisation sécurisée et de la programmation robot. Il inclut la sécurité, la structure du système robot, les déplacements manuels, l'exécution de programmes manuels et automatiques, la communication homme-machine, l'utilisation des progiciels technologiques et préhenseurs, la gestion et modification de fichiers et programmes, la lecture de logigrammes et instructions structurées, ainsi que la calibration et son contrôle, avec un test final et certificat.

Public et prérequis

Opérateurs - Régleurs

Aucun prérequis

Test de positionnement

Les objectifs

L'objectif du stage est d'acquérir toutes les compétences pour assurer la conduite d'un robot KUKA en toute sécurité. Le participant apprend à modifier et adapter des programmes existants et à lire et comprendre divers instructions de programmation.

Les méthodes pédagogiques et d'encadrement

Version logicielle KSS 8.x (KR C4) et (KR C5)

Alternance d'apports théoriques, d'études de cas pratiques et de mises en situation.

Formation animée par des formateurs experts, validés par nos équipes pédagogiques, disposant de 5 à 10 ans d'expérience dans leurs domaines de compétence

Modalité d'évaluation

Test de fin de stage

Modalités d'accès

La formation est accessible aux salariés, alternants ou demandeurs d'emploi

L'accès peut se faire :

- par la formation continue ou l'alternance,
- ou par la VAE (Validation des Acquis de l'Expérience).
Une évaluation des besoins et des prérequis est réalisée avant l'entrée en formation.

Contenu de la formation

RÉFÉRENCE

MINROB300198

CENTRES DE FORMATION

DIJON

DURÉE DE LA FORMATION

4 jours / 28 heures

ACCUEIL PSH

Formation ouverte aux personnes en situation de handicap. Moyens de compensation à étudier avec le référent handicap du centre concerné.

PARTENAIRE

KUKA

Les + Formation 21-71

- 682 jeunes formés par an
- 291 contrats d'alternance à pourvoir
- 769 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

3 CENTRES en Bourgogne

Sécurité lors de l'utilisation des robots KUKA

Reconnaître et éviter les dangers lors de l'utilisation de robots KUKA
Aperçu des dispositifs de sécurité lors de l'utilisation de robots KUKA

Connaissances fondamentales de la structure d'un système de robot

Déplacement manuel du robot

Dégager le robot en mode axe par axe
Dégager le robot en mouvements rectilignes par rapport au repère robot, à l'outil et à la pièce

Lancer et traiter les programmes de robot manuellement et en mode Automatique

Sélectionner et régler le mode approprié
Effectuer une course d'initialisation COI
Sélectionner, lancer et traiter les programmes robot
Effectuer un lancement de programme avec un API

Communication homme - machine

Afficher et filtrer la table de messages
Appel des états du robot (signaux d'entrée et de sortie, timer, drapeaux, compteurs)
Lire et interpréter les messages de la commande de robot
Appel de la position actuelle du robot
Affichage de variables et modifications des valeurs

Utiliser les progiciels technologiques

Utilisation du préhenseur
Programmation d'instructions de préhenseur avec les formulaires en ligne KUKA

Utilisation de fichiers de programmes

Effacer, renommer, dupliquer des modules
Archiver et restaurer des programmes

Lire des programmes structurés et des logigrammes

Adapter et modifier des programmes robots

Créer de nouvelles instructions de déplacement (déplacements PTP ou sur trajectoire) avec les formulaires en ligne KUKA
Modifier des instructions de déplacement
Corriger et adapter des positions

Lire et comprendre des instructions logiques dans des programmes existants

Principe de la calibration et du contrôle de calibration

Fin de stage
Test de fin de stage
Un certificat est remis à la fin de la formation

Validation et certification

Certificat remis à l'issue de la formation

Version documentaire

octobre 2025