

JE FABRIQUE MON Avenir

CONDUITE DE ROBOT PRO - KUKA

Public
Opérateur
Régleur

Durée : 4 jours
Pré-requis
Aucun

Nombre stagiaires
Mini 3 / Maxi 6

Lieu
Ets de DIJON
ou en Entreprise

SESSIONS 2019

13 au 16 mai / 30 septembre au 03 octobre

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.

Le programme

- 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

Méthode pédagogique

- Version logicielle KSS 8.x (KR C4)
- Test de fin de stage
- Un certificat est remis à la fin de la formation

Formations
labellisées **KUKA**

- 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

En partenariat avec



UIMM

PÔLE FORMATION
Bourgogne 21-71

LA FABRIQUE
DE L'AVENIR

Pôle formation UIMM Bourgogne 21-71

En Côte d'Or : Sylvie DEGUIN / 03 80 78 75 53 / s.deguin@formation-industries-2171.com

En Saône-et-Loire : Isabelle GENTAS / 03 85 42 18 14 / i.gentas@formation-industries-2171.com

6, allée A. Bourland - BP 67007 - 21070 Dijon cedex

75, grande rue St Cosme - BP 90007 - 71102 Chalon/Saône cedex

www.formation-industries-2171.com

