

mettez sur les  
**compétences**  
qui feront la différence.

# Programmeur sur robot 1



## Les Objectifs

Première étape d'un cursus dédié et adapté aux programmeurs de robots, cette formation permet d'acquérir les compétences de base pour la programmation de trajectoire d'un robot KUKA.



## Le Programme

- **Sécurité lors de l'utilisation d'un robot KUKA**

Reconnaître et éviter les dangers lors de la manipulation d'un robot

- **Connaissance de base sur le fonctionnement d'un robot KUKA**

Présentation succincte du système robot

- **Bouger le robot manuellement**

Dégager le robot de façon sécuritaire en axe par axe de façon sécuritaire en repères World, Base ou Tool

- **Exécuter des programmes en modes manuel et automatique (local et externe)**

Choisir et sélectionner le mode de fonctionnement approprié

Sélectionner, démarrer et exécuter des programmes robot

- **Réaliser des procédures de mise en service du robot**

Calibrer le robot

Mesurer un outil et renseigner les données de charge

Mesurer une base, un outil fixe et une pièce portée

- **Communication homme machine**

Afficher les infos robot (E/S, timers, compteurs) et la position actuelle du robot

Lire et interpréter les messages du système

- **Utiliser les Packs d'option**

Configuration de gripper et programmation de gripper avec les formulaires en ligne

- **Travailler sur les fichiers**

Créer des programmes

Intégrer les nouveaux programmes créés dans une interface automate coté robot (CELL)

Créer, effacer, renommer, copier, sauvegarder et restaurer des programmes robot

- **Programmer en KRL**

Lire des programmes structurés et des logigrammes et créer des logigrammes simples

Structurer et rationaliser des programmes avec des sous-programmes globaux

Lier des programmes robot

- **Créer ou modifier des points dans un programme avec les macros KUKA**

- **Programmer des fonctions logiques dans une trajectoire**

Programmer les fonctions d'entrées/sorties sur point d'arrêt

Programmer les fonctions de sorties sur trajectoire

- **Programmation en KRL**

Programmer avec des instructions conditionnelles, des aiguillages, des boucles et des sauts

- **Travailler avec des variables**

Utilisation correcte des différents types de variables

Déclarer, initialiser et manipuler des types de données simples

- **Robot et automate**

Configurer l'interface robot / automate (automatique externe)

- **Fin de stage**

- Test de fin de stage

- Un certificat est remis à la fin de la formation



**Durée** : 5 jours

**Pré-requis** : Aucun

**Version logicielle** : KSS 8.x

**Public** : Programmeurs, intégrateurs, techniciens de maintenance

**Site** : Ets Dijon ou en entreprise



## Vos contacts



• CHALON/SAÔNE - Isabelle GENTAS : 03 85 42 18 14 - isabelle.gentas@afpibourgogne.com

• DIJON - Sylvie DEGUIN : 03 80 78 75 53 - sylvie.deguin@afpibourgogne.com

75, Grande rue Saint Cosme - BP 90007 - 71102 Chalon sur Saône cedex

6, Allée André Bourland - BP 67007 - 21070 Dijon cedex

[formation-industries-2171.com](http://formation-industries-2171.com)