

PUBLIC

Programmeur – Intégrateur – Technicien de maintenance

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.

PRE-REQUIS

Aucun

POSITIONNEMENT

Lien de positionnement

DUREE

Durée : 5 jours

Lieu : Site de Dijon ou en entreprise

Tarif : 2580 € HT / personne

EVALUATION DES ACQUIS

Test de fin de stage

Certificat remis à l'issue de la formation

MOYENS PEDAGOGIQUES

Version logicielle KSS 8.x

NOMBRE DE STAGIAIRES/SESSION

Mini : 3 / Maxi : 6

PROGRAMME

• Sécurité lors de l'utilisation d'un robot collaboratif

Détecter et éviter les dangers lors de l'utilisation de robots collaboratifs

Aperçu des dispositifs de sécurité

• Connaissances de base sur la structure des robots collaboratifs

Concept du robot collaboratif

Caractéristiques techniques

• Robot industriel ou Robot collaboratif ?

• Concept de mise en service

Données de charge

Calibration

• Fonctions spécifiques à un robot collaboratif

Fonctions sensibles d'un robot collaboratif – solutions techniques des constructeurs

Flexibilité

• Conception de cellule et normes

• Concept de sécurité d'un robot collaboratif (cellule entièrement automatisée)

Fonctions de sécurité classiques- Sécurité par bus de terrain PROFISafe

Prise en compte des temps d'arrêt robot (Ex : Test des freins)

Définition de la zone de danger

Exemple: Concept de sécurité ARGUS (KUKA)

Risques principaux du mode CHR(Collaboration Homme Machine)

Modèle de robot / d'outil et de pièce

• CHR

Espaces de travail CHR

Identifier des zones de danger

Évaluation des risques (CHR)

Solutions possibles

Concept de sécurité à deux niveaux

Protocole de réception