

## PUBLIC

Opérateur – Conducteur d'installations robotisées

## 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.

## PRE-REQUIS

Aucun

## POSITIONNEMENT

Lien de positionnement

## DUREE

Durée : 4 jours

Lieu : Site de Dijon ou en entreprise

## 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 KUKA

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

### 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 et en repères World, Base ou Tool

### Principe de la calibration et de la vérification de calibration

### Exécuter des programmes en modes manuel et automatique

Choisir et sélectionner le mode de fonctionnement approprié

Sélectionner, démarrer et exécuter des programmes robot

Exécuter un programme depuis un automate

Relancer un programme après un défaut

### Communication homme machine

Lire et interpréter les messages du système, afficher la position actuelle du robot

### Utiliser les Technologies Packages

Commande de gripper (préhenseurs)

Programmation de gripper avec les formulaires en ligne

### Travailler sur les fichiers

Effacer, renommer, copier des programmes existants

Sauvegarder et restaurer des programmes

### Adapter et modifier des programmes robot

Créer des nouveaux points dans un programme, modifier des points

### Lire et comprendre des commandes logiques dans un programme existant

### Fin de stage

- ✓ Test de fin de stage
- ✓ Un certificat est remis à la fin de la formation