

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