

PUBLIC

Programmeurs – Intégrateurs

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

Formation professionnelle technique

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 (KR C4)

NOMBRE DE STAGIAIRES/SESSION

Mini : 3 / Maxi : 6

PROGRAMME

Structure et fonctionnement d'un robot KUKA

Aperçu de l'ensemble mécanique d'un robot KUKA

Aperçu du contrôleur de robot KR C4

Aperçu du smartPAD KUKA

Sécurité du robot

Déplacement du robot

Lecture et interprétation des messages du Smartpad

Sélectionner un mode

Déplacement en mode axe par axe

Systèmes de coordonnées

Déplacement robot dans le système de coordonnées universel

Déplacement robot dans le système de coordonnées de l'outil

Déplacement manuel avec un outil fixe

Opérations de mise en service sur le robot

Principe de la calibration

Procéder à la calibration du robot

Charges sur le robot

Données de charge de l'outil

Charges supplémentaires sur le robot

Mesure d'un outil

Mesure d'une base (système de coordonnées de la pièce)

Mesure d'un outil fixe

Mesure d'une pièce guidée par robot

Mode de mise en service

Exécuter des programmes robot

Effectuer une course d'initialisation COI

Sélectionner et lancer des programmes robot

Utilisation de fichiers de programmes

Créer des programmes

Éditer des programmes

Archiver et restaurer des programmes robot

Suivre des modifications de programmes et d'état à l'aide du protocole

Création et modification de déplacements programmés

Création de nouvelles instructions de déplacement

Création de déplacements optimisés

Créer un déplacement sur trajectoire

Modifier des instructions de déplacement

Programmation de déplacement avec TCP externe



PROGRAMMEUR sur ROBOT 1

FORMATIONS LABELLISEES **KUKA**

PUBLIC

Programmeurs – Intégrateurs

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

Formation professionnelle technique

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 (KR C4)

NOMBRE DE STAGIAIRES/SESSION

Mini : 3 / Maxi : 6

SUITE PROGRAMME

Programmation de la détection de collisions

Programmer des déplacements avec détection de collisions

Utilisation des fonctions logiques dans le programme de robot

Initiation à la programmation logique

Programmation de fonctions d'attente

Programmation de fonctions de commutation sur trajectoire

Utilisation des progiciels technologiques

Utilisation du préhenseur avec KUKA.GripperTech

Configuration de KUKA.GripperTech

Utilisation de variables

Affichage et modification de valeurs de variables

Interrogation des états du robot

Variables et conventions

Gestion des données en KRL

Travailler avec des données de types simples

Programmation correcte en KRL

Structure et construction de programmes robot

Structurer des programmes robot

Relier des programmes robot

Utilisation de contrôles de traitement de programme

Programmer des appels ou des embranchements

Programmer des distributeurs

Programmer une instruction de saut

Programmer des boucles

Programmer des fonctions d'attente

Fonction d'attente en fonction du temps

Fonction d'attente en fonction du signal

Travailler avec un contrôleur prioritaire

Préparation pour le lancement de programme par un API

Adapter la connexion API (Cell.src)

V2-2018