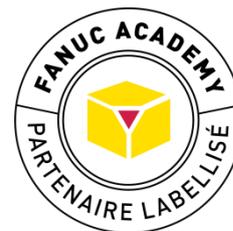




## PROGRAMMEUR sur ROBOT Programme TPEB



### PUBLIC

Technicien – Ingénieur

### OBJECTIFS

- Etre capable d'utiliser le langage TPE et son environnement
- Gestion des entrées / sorties
- Autonomie pour la création de programmes TPE en milieu industriel sur une armoire de commande.

### PRE-REQUIS

Avoir validé le stage TPEA ou avoir un niveau équivalent et un minimum de connaissances en automatismes

### POSITIONNEMENT

Lien de positionnement

### DUREE

Durée : 5 jours

Lieu : Site de Dijon ou en entreprise

### EVALUATION DES ACQUIS

Le suivi et l'évaluation du stagiaire se déroulent tout au long du stage durant les travaux pratiques. L'évaluation de la formation porte sur le déroulement de l'action et sur les acquis de la formation. Une attestation individuelle de formation est remise après le stage.

Chaque stagiaire peut avoir à tout moment des approfondissements, des explications supplémentaires ou demander des informations plus appliquées à son domaine d'activité.

### MOYENS PEDAGOGIQUES

Le stage se déroule alternativement en salle pour les informations théoriques (via vidéo projecteur) et en laboratoire sur un robot pour l'application pratique (via robot, table de dessin plan et incliné, outil simple/feutre et complexe sur poignet robot, pupitre de simulation des entrées/sorties).

60% du temps de cette formation est consacré aux exercices pratiques..

### NOMBRE DE STAGIAIRES/SESSION

Mini : 3 / Maxi : 6

### PROGRAMME

- Caractéristiques / description d'un robot
- Apprentissage des repères Outils et Utilisateurs
- Définition des charges embarquées (Robot Payload)
- Structure, création, test et modification d'un Programme
- Instructions du langage TPE
- Setup et visualisation des entrées / sorties
- Gestion cycle programme robot
- Sauvegarde / transfert de fichiers robot
- Calibration rapide

V2-2020