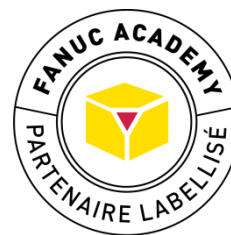


PROGRAMMEUR SUR ROBOT INDUSTRIEL - TPEB



PUBLIC

Technicien – Programmeur – Responsable
Projet – Ingénieur d'application

OBJECTIFS

Etre capable d'utiliser et de programmer en
langage FANUC (TPE)

Etre capable de gérer les entrées / sorties
(éléments périphériques FANUC)

PRE-REQUIS

Un minimum de connaissances en
automatismes

POSITIONNEMENT

Une évaluation est effectuée avant la
formation

DUREE

Durée : 5 jours

Lieu : Site de Dijon ou en entreprise

EVALUATION DES ACQUIS

Le suivi et l'évaluation du stagiaire se déroulent
durant les travaux pratiques, cas concrets et
mises en situation. Une évaluation finale
portant sur l'action et les acquis de la formation
est faite en fin de stage via un QCM. Chaque
stagiaire peut avoir à tout moment des
approfondissements, des explications
supplémentaires ou demander des informations
plus appliquées à son domaine d'activité.

NOMBRE DE STAGIAIRES/SESSION

Mini : 3 / Maxi : 6

PROGRAMME

- Caractéristiques / description du robot
- Apprentissage des différents types de repères
- Paramétrage des données de charges embarquées (Robot
Payload)
- Structure, création, modification et test d'un programme (iR
Diagnostic)
- Les instructions de commande du langage TPE
- Réglages et visualisation des entrées / sorties (I/O)
- Utilisation des signaux de commande déportée (UOP)
- Gestion des cycles de production
- Sauvegarde / transfert de fichiers robot
- Présentation des modes de calibration des axes (réalisation du
mode Quick Master)

MOYENS PEDAGOGIQUES

Le stage se déroule alternativement dans une salle de formation
équipée de tableau interactif pour les informations théoriques et en
laboratoire sur une cellule robotisée pour l'application pratique en
binôme.

Moyens matériels & pédagogiques :

- Robot, table de dessin, outil simple et complexe, pince, feutre sur
poignet robot,
- Pupitre de simulation des entrée/sorties, enceinte de sécurité,
périphériques
- Exercices de mise en situation des notions abordées en théorie
- Mise à disposition d'un support pédagogique et de manuels
techniques adaptés.

V2-2020