



PROGRAMMEUR SUR ROBOT INDUSTRIEL - TPEB



PUBLIC

Technicien – Programmeur – Responsable Projet –
Ingénieur d'application

OBJECTIFS

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

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

PRÉ-REQUIS

Un minimum de connaissances en automatismes

POSITIONNEMENT

Une évaluation est effectuée avant la formation

DURÉE

Durée : 5 jours

LIEU

Lieu : Site de Dijon
En entreprise nous consulter

ÉVALUATION 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.

Certificat remis à l'issue de la formation

MOYENS PÉDAGOGIQUES

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.

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)

V3-2022