

CONDUITE DE ROBOT PRO

Formations labellisées **KUKA**

PUBLIC

Opérateurs - Régleurs

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.

PRÉ-REQUIS

Aucun

POSITIONNEMENT

Lien de positionnement

DURÉE

Durée : 4 jours

LIEU

Lieu : Site de Dijon
En entreprise nous consulter

ÉVALUATION DES ACQUIS

Test de fin de stage
Certificat remis à l'issue de la formation

MOYENS PÉDAGOGIQUES

Version logicielle KSS 8.x (KR C4) et (KR C5)

NOMBRE DE STAGIAIRES/SESSION

Mini : 3 / Maxi : 6

PROGRAMME

● Sécurité lors de l'utilisation des robots KUKA

Reconnaître et éviter les dangers lors de l'utilisation de robots KUKA
Aperçu des dispositifs de sécurité lors de l'utilisation de robots KUKA

● Connaissances fondamentales de la structure d'un système de robot

● Déplacement manuel du robot

Dégager le robot en mode axe par axe

Dégager le robot en mouvements rectilignes par rapport au repère robot, à l'outil et à la pièce

● Lancer et traiter les programmes de robot manuellement et en mode Automatique

Sélectionner et régler le mode approprié

Effectuer une course d'initialisation COI

Sélectionner, lancer et traiter les programmes robot

Effectuer un lancement de programme avec un API

● Communication homme - machine

Afficher et filtrer la table de messages

Appel des états du robot (signaux d'entrée et de sortie, timer, drapeaux, compteurs)

Lire et interpréter les messages de la commande de robot

Appel de la position actuelle du robot

Affichage de variables et modifications des valeurs

● Utiliser les progiciels technologiques

Utilisation du préhenseur

Programmation d'instructions de préhenseur avec les formulaires en ligne KUKA

● Utilisation de fichiers de programmes

Effacer, renommer, dupliquer des modules

Archiver et restaurer des programmes

● Lire des programmes structurés et des logigrammes

● Adapter et modifier des programmes robots

Créer de nouvelles instructions de déplacement (déplacements PTP ou sur trajectoire) avec les formulaires en ligne KUKA

Modifier des instructions de déplacement

Corriger et adapter des positions

● Lire et comprendre des instructions logiques dans des programmes existants

● Principe de la calibration et du contrôle de calibration

Fin de stage

✓ Test de fin de stage

✓ Un certificat est remis à la fin de la formation

V2-2022