

- ✓ Formation dispensée en présentiel
- ✓ Accessible aux handicapés

Objectifs - aptitudes et compétences

- Etre capable d'utiliser et naviguer dans les menus du boîtier manuel.
- Etre capable de déplacer le robot en mode manuel en toute sécurité.
- Etre capable de créer une trajectoire complexe, de l'exécuter dans les différents modes de marche, de la modifier.
- Etre capable d'effectuer une sauvegarde et une restauration et de visualiser les entrées-sorties du robot.
- Connaître les différents éléments du contrôleur CS9 et être capable d'analyser et de trouver l'origine d'une panne.
- Etre capable de remplacer un organe défectueux et d'utiliser les schémas électriques du contrôleur CS8C.
- Etre capable de réaliser un recalage suite au changement d'un élément mécanique.

Public concerné

- Régleurs et techniciens de maintenance

Pré-requis

- Expérience en manipulation de machines industrielles.

Moyens pédagogiques

- Robot STAUBLI Contrôleur CS9.
- Logiciel de communication.

Documentation

- 1 documentation par stagiaire. La documentation fournie au stagiaire pendant sa formation est utilisable au quotidien dans l'entreprise au cours de son activité professionnelle.

Pédagogie / Qualité / Evaluation

La **pédagogie** est de type D.I.A. : Découverte, Intégration, Ancrage :

► La **découverte** a pour objectif de sensibiliser les acteurs aux concepts à l'origine des méthodes à appliquer sur le terrain, et de se situer par rapport aux exigences de rigueur nécessaires à leur mise en œuvre. Elle est réalisée par le biais d'exercices à caractère ludique et de réflexions/débats, relatifs à des expériences issues du site et menés en groupes.

► L'**intégration** est constituée par l'apport des connaissances relatives aux méthodes et outils définis dans le programme.

► L'**ancrage** consiste à traiter, au cours de la formation, des applications des méthodes et outils sur des sujets issus du terrain (principe de formation-action).

Suivi pédagogique : Le formateur évalue quotidiennement par des exercices pratiques la progression des stagiaires, tient compte des difficultés rencontrées et adapte son cours en conséquence.

Contrôle qualité : Toutes nos formations font l'objet d'une évaluation qualité à chaque fin de session.

Evaluation des objectifs de la formation : Nous réalisons à chaque fin de formation une évaluation à chaud sur la base des objectifs définis dans la fiche programme. Une attestation de formation est délivrée à l'issue de toutes les formations suivies dans le cadre du programme de la formation continue.

VALIDATION : attestations de présence

Programme

(70% pratique / 30% théorie)

- Sécurité
 - Sécurité du personnel
 - Sécurité sur l'installation
 - Organes de sécurité
 - Consignes de sécurité
- Description générale
 - Structure générale du robot
 - La gamme contrôleurs CS9
 - Le robot
 - Le boîtier de commande manuelle SP2
- Déplacement manuel
 - Les différents types de déplacement
 - Les référentiels (Tool, Frame)
 - Sélection du mode de marche manuel
 - Sélection du type de déplacement
- Gestion des programmes
 - Le mode programmation
 - Exécution d'une application en mode manuel
 - Procédures de lancement en mode automatique
 - Visualisation de l'état d'une application
- Les trajectoires
 - Les différentes instructions de mouvement
 - Création et modification d'une trajectoire
 - Modifications des positions
- Gestions des Entrées / Sorties digitales
 - Etat des entrées / sorties
- Topologie de la baie
 - Désignation et implantation des différents composants de la baie CS9
 - Etude des schémas électriques
 - Etude de la chaîne de sécurité
- Les éléments de diagnostic
 - Signification des messages envoyés par le système
 - Historique des événements
 - Etat des différentes leds
- Remplacement des différents organes
 - Précautions à prendre
 - Procédures de remplacement
 - Matériel nécessaire
- Gestion des mémoires
 - Synoptique des mémoires
 - Sauvegarde et restauration d'une application
 - Sauvegarde complète d'une baie SC9
 - Restauration complète d'une baie SC9
 - Utilisation du logiciel FTP Surfeur
 - Boot sur clef USB
- Calibration
 - Création des références Bras et Cellules
 - Vérification de la position de calibration
 - Recalage d'un axe
- Annexes
 - Travaux de maintenance préventive annuelle
 - Désactivation du freinage dynamique

