

- ✓ Formation dispensée en présentiel
- ✓ Accessible aux handicapés

Réf. ROB\_YAS\_NivB\_DX200

**Tarif forfaitaire**

Prix inter-entreprises : nous consulter  
Prix intra-entreprise : nous consulter

## Objectifs - aptitudes et compétences

- Déplacer le robot en mode manuel en toute sécurité.
- Acquérir la maîtrise du langage INFORM et son environnement.
- Créer un nouveau repère utilisateur et repère outil.
- Créer une trajectoire complexe, de l'exécuter dans les différents modes de marche et de la modifier.
- Créer un programme évolué.
- Effectuer une sauvegarde et une restauration.
- Visualiser et modifier les entrées-sorties du robot

## Public concerné

- Techniciens et ingénieurs.

## Pré-requis

- Connaître les bases de l'automatisme

## Moyens pédagogiques

- Un robot YASKAWA et sa baie DX200.

## 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.

## Sanction

Un certificat de réalisation, mentionnant les objectifs, la nature et la durée de l'action, sera fourni. Les résultats de l'évaluation des acquis de la formation seront remis au donneur d'ordre à l'issue de la prestation.

## 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 de l'installation
  - Sécurité du personnel
  - Sécurité utilisateur du Teach Box
- Description du matériel
  - Description de l'unité mécanique
  - Description de la baie DX200
  - Description du Teach Box
- Déplacement manuel
  - Pilotage manuel du robot suivant les différents modes de déplacements (articulaire et cartésien)
  - Position du robot dans l'espace
- Gestions des repères
  - Création / Modification d'un repère outil
  - Création / Modification d'un repère utilisateur
- Utilisation des entrées-sorties
  - Visualisation des E/S
  - Pilotage des sorties
- Création/Édition de programmes INFORM
  - Création d'un programme
  - Test d'un programme
  - Gestion des sous programmes
  - Instructions du langage INFORM
- Utilisation des variables
- Multitâche
- Configuration des interférences cubiques
- Interface IF PANEL
  - Accès / configuration IF PANEL
- Introduction au LADDER
- Gestion des fichiers
  - Organisation de la mémoire YASKAWA
  - Types de sauvegardes
  - Restauration des sauvegardes
- Fonctions avancées
  - Gestion des charges
  - Décalage de trajectoire (3D et parallèle)
- Messages d'erreurs
  - Visualisation et description des alarmes

