

ROBOT STAUBLI CONTRÔLEURS ROBOTS CS8C EXPLOITATION & MAINTENANCE

PUBLIC CONCERNE

Régisseurs et techniciens de maintenance

OBJECTIFS

- 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 CS8C 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.

PRÉREQUIS

Expérience en manipulation de machines industrielles.

OUTILS ET MOYENS

- **Moyens techniques :**
 - Une documentation par stagiaire
 - PC, vidéoprojecteur
- **Moyens humains :**
 - Formateur expérimenté
- **Moyens pédagogiques :**
 - Robot STAUBLI Contrôleur CS8C
 - Logiciel de communication

MODALITE D'EVALUATION

- Grille de positionnement
- Evaluation à chaud

VALIDATION

Certificat de réalisation

MODALITES DE FORMATION

Présentiel

DELAI D'ACCES

- Inter : selon le calendrier annuel
- Intra : à définir conjointement

TARIF


Nous consulter

www.avenirformation.com

 Durée de la formation : 35h

PROGRAMME DE FORMATION

- **SÉCURITÉ**
 - Sécurité du personnel
 - Sécurité sur l'installation
 - Organes de sécurité
 - Consignes de sécurité
- **DESCRIPTION GÉNÉRALE**
 - Structure générale du robot
 - La gamme contrôleurs CS8C
 - Le robot
 - Le boîtier de commande manuelle SP1
- **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 CS8C
 - 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
- **REPLACEMENT 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 SC8C
 - Restauration complète d'une baie SC8C
 - 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

 Nos formations sont accessibles aux personnes à mobilité réduite et aux personnes en situation de handicap. Chaque situation de handicap étant unique, il nous est nécessaire d'être informés de la participation d'une personne en situation de handicap à l'une de nos formations, dès son inscription afin de nous permettre de confirmer ensemble les possibilités d'accueil et d'organiser au mieux sa participation dans les meilleures conditions, en accord avec la personne et son employeur.