ROBOTIQUE
KUKA BAIE KRC4
EXPLOITATION

PUBLIC CONCERNE
Conducteurs d'installation et techniciens

OBJECTIFS
- Etre capable de déplacer le robot en mode manuel en toute sécurité.
- Etre capable de créer un nouveau repère pièce et repère outil.
- 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 globale.
- Etre capable de visualiser et modifier les entrées-sorties du robot.
- Etre capable d'effectuer une calibration.

PRÉREQUIS
Aucun

OUTILS ET MOYENS
- **Moyens techniques :**
  - Une documentation par stagiaire.
  - PC, vidéoprojecteur,
- **Moyens humains :**
  - Formateur expérimenté
- **Moyens pédagogiques :**
  - Robot KUKA KRC4

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

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.

ROB_KUK_KRC4_EXPLOIT

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
  - L'armoire KRC4
  - Le robot KRxx
  - Le terminal de commande « SMARTPAD »
- **Déplacement manuel**
  - Principe
  - Sélection du mode de marche manuel
  - Sélection du type de déplacement
- **Mesure d'un repère outil**
  - Définition d'un outil
  - Principe de création d'un outil
  - Choix de la méthode de mesure
  - Principe de mesure
  - Données de l'outil
- **Mesure d'un repère pièce**
  - Définition d'un repère pièce
  - Principe de création du repère pièce
  - Données du repère pièce
- **Gestion des programmes**
  - L'organisation de la mémoire
  - Le mode programmation
  - Exécution d'un programme en mode manuel
  - Procédures de lancement en mode automatique
- **Modification de programme**
  - Création d'un programme
  - Les différentes instructions de mouvement
  - Ajout d'une instruction
  - Modification d'une ligne d'instruction
- **Sauvegarde Restauration**
  - Synoptique des mémoires
  - Synoptiques des sauvegardes restaurations
  - Sauvegarde globale
  - Restauration d'une sauvegarde globale
- **Gestions des entrées sorties**
  - Généralités
  - Visualisation des cartes et des signaux
  - Modification d'une sortie digitale
- **Calibrage / décalibrage**
  - Présentation de l'E.M.D
  - Procédure de décalibrage et calibrage

Agence d'Angers
Tél 02 41 35 00 35
angers@avenirformation.com

Agence de Douai
Tél 03 27 95 89 04 / 05
douai@avenirformation.com

Agence de Lyon
Tél 04 37 49 66 66
lyon@avenirformation.com

Agence de Mulhouse
Tél 03 89 45 26 26
mulhouse@avenirformation.com

Agence de Rouen
Tél 02 32 19 03 00
rouen@avenirformation.com

Crée le : 01/07/2019 - Actualisé le : 30/07/2024