

PUBLIC CONCERNE

Techniciens de maintenance

OBJECTIFS

- Connaître les différents éléments de la baie.
- Etre capable d'analyser et de trouver l'origine d'une panne.
- Etre capable de remplacer un organe défectueux.
- Etre capable d'utiliser les schémas électriques.

PRÉREQUIS

- Habilitation électrique B1V minimum
- Avoir suivi le module Conduite ou Exploitation

OUTILS ET MOYENS

- **Moyens techniques :**
 - Une documentation par stagiaire.
 - PC, vidéoprojecteur,
- **Moyens humains :**
 - Formateur expérimenté
- **Moyens pédagogiques :**
 - Robot sur votre site industriel ou dans nos locaux (robot KR10 et baie KRC5)

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 : 21h

PROGRAMME DE FORMATION

- **Rappel sur les éléments de conduite**
 - Rappel sur la sécurité
 - Description générale
 - Les différents types de déplacement (Cartésien, axe par axe ...)
 - Déplacement manuel du robot
 - Rappel sur l'exécution / modification d'un programme
- **Topologie de la baie**
 - Désignation et implantation des différents éléments
 - Présentations des différents bus Ethercat
 - Principe de la boucle d'asservissement
 - Etudes des schémas électriques
- **Les éléments de diagnostic**
 - Signification des messages envoyés par le système
 - Etat des différentes Leds du CSP
- **Remplacement des différents éléments**
 - Procédures de remplacement de la partie Alimentation
 - Procédure de remplacement du Contrôleur
 - Procédure de remplacement des Ventilateurs
- **La chaîne de sécurité**
 - Présentation de la chaîne de sécurité
 - Signification des entrées/Sorties sûres
 - Câblage de la chaîne de sécurité
- **Gestion des Mémoires**
 - Les différents modes d'arrêts
 - Sauvegarde et restauration globale utilisateur
 - Sauvegarde et restauration automatique du projet
 - Sauvegarde et restauration image Kuka avec le logiciel KRC System Recovery
- **Le Système de mesure**
 - Présentation de la mémoire « EDS »
 - Introduction à la calibration
 - Calibration à L'EMD (standard ou avec offset)
 - Calibration de Référence
- **Le logiciel WorkVisual**
 - Présentation du logiciel WorkVisual
 - Téléchargement du Projet du robot
 - Effectuer un diagnostic avec le logiciel Workvisual
 - Aperçu des autres possibilités de Workvisual
- **Annexes**
 - Le test des freins
 - Les butées logicielles
 - L'anti-collision
 - Les différents modes d'arrêts
 - Visualisation et modification des variables
- **Entraînement au diagnostic de panne sur la chaîne de sécurité.**