

PUBLIC CONCERNE

Techniciens de Maintenance, Intégrateurs, Programmeurs

OBJECTIFS

- Être capable d'utiliser l'ensemble des outils de programmation Hors Ligne
- Être capable de créer une nouvelle cellule
- Savoir récupérer l'ensemble des trajectoires créées Hors Ligne afin de les intégrer au robot.

PRÉREQUIS

Aucun

OUTILS ET MOYENS

- **Moyens techniques :**
 - Une documentation par stagiaire.
 - PC, vidéoprojecteur,
- **Moyens humains :**
 - Formateur expérimenté
- **Moyens pédagogiques :**
 - PC équipé d'une licence MOTOSIM

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

- **Introduction**
 - Présentation générale du logiciel et de l'ensemble de ces fonctionnalités
- **La cellule**
 - Créer une nouvelle cellule à partir de rien ou modifier une cellule existante
 - Changer et ajuster l'environnement de la cellule
- **Manipulation des robots**
 - Apprendre à déplacer un robot avec le Teach Pendant virtuel
 - Définir et utiliser les repères utilisateurs et outils
 - Créer une trajectoire
 - Découvrir les fonctionnalités mises à disposition par le logiciel
- **Simulation du mode automatique**
 - Configurer la station pour pouvoir simuler des trajectoires en mode automatique
 - Déterminer le temps de cycle du robot
 - Gérer les échanges entre robots
- **Lien avec le robot réel**
 - Récupérer les trajectoires réalisées Hors Ligne pour les intégrer au robot
- **Exercice pratique basé sur votre application**
- **Questions complémentaires**
 - Après la formation, du temps est consacré pour répondre aux différentes questions et pour approfondir certains points si nécessaire.