

## RÉSUMÉ

Cette formation permet d'acquérir les compétences pour assurer la conduite d'un robot KUKA en toute sécurité, apprendre à modifier, adapter des programmes existants et à lire et comprendre diverses instructions de programmation.

## PUBLIC ET PRÉREQUIS

Aucun prérequis nécessaire

## LES OBJECTIFS

A l'issue de la formation, les stagiaires seront capables de :

- Conduire une cellule robotisée conforme aux règles de sécurité robot
- Déplacer le robot manuellement et relancer la production du robot après un arrêt du programme
- Modifier les programmes robot existants sans changer la structure du programme (modifier les paramètres comme par exemple la vitesse et les coordonnées de la position)
- Créer de nouveaux programmes à partir des programmes existants et les adapter

## OUTILS PÉDAGOGIQUES

Formation en présentiel avec alternance d'apports théoriques et de mises en situation pratiques pour ancrer les apprentissages et/ou en distanciel pour certains modules.

Salles de Formation équipées pour utilisation de supports pédagogiques classiques et numériques. Plateaux techniques adaptés et aménagés d'équipements spécifiques.

## MODALITÉ D'ÉVALUATION

Modalités d'évaluation des formations qualifiantes : Les connaissances et/ou capacités professionnelles de l'apprenant sont évaluées en cours et/ou en fin de formation par différents moyens : mises en situation, études de cas, QCM, ..

## MODALITÉS D'ACCÈS

Délais d'accès de 6 mois maximum après confirmation via le bulletin d'inscription, sous réserve d'un nombre suffisant d'inscrits et dans la limite des places disponibles et sous réserve d'étude du dossier d'admissibilité

## CONTENU DE LA FORMATION

CENTRES DE FORMATION

**Nantes**

DURÉE DE LA FORMATION

**4 jours / 28 heures**

ACCUEIL PSH

**Formation ouverte aux personnes en situation de handicap. Moyens de compensation à étudier avec le référent handicap du centre concerné.**

PARTENAIRE

**KUKA**

**KUKA**

## Les + Fab'Academy

- + de 1400 Jeunes formés en apprentissage chaque année
- + de 5300 salariés accompagnés en formation continue
- + de 1720 entreprises nous font confiance (TPE, PME, groupes industriels)
- Diplômes reconnus par l'Etat
- Pédagogie innovante (par projets, en îlots, parcours individualisés...)
- Equipement en machines modernes qui préparent aux métiers de demain
- 7 implantations en Pays de la Loire avec des campus neufs et modernes
- 24000m<sup>2</sup> de plateaux techniques et performants (outils numériques, cellules robotisées...)

## Sécurité lors de l'utilisation des robots KUKA

- Reconnaître et éviter les dangers lors de l'utilisation de robots KUKA
- Aperçu des dispositifs de sécurité lors de l'utilisation de robots KUKA

## Connaissances fondamentales de la structure d'un système de robot

### Déplacement manuel du robot

- Dégager le robot en mode axe par axe
- Dégager le robot en mouvements rectilignes par rapport au repère robot, à l'outil et à la pièce

### Lancer et traiter les programmes de robot manuellement et en mode Automatique

- Sélectionner et régler le mode approprié
- Effectuer une course d'initialisation COI
- Sélectionner, lancer et traiter les programmes robot
- Effectuer un lancement de programme avec un API

### Communication homme - machine

- Afficher et filtrer la table de messages
- Appel des états du robot (signaux d'entrée et de sortie, timer, drapeaux, compteurs)
- Lire et interpréter les messages de la commande de robot
- Appel de la position actuelle du robot
- Affichage de variables et modifications des valeurs

### Utiliser les progiciels technologiques

- Utilisation du préhenseur
- Programmation d'instructions de préhenseur avec les formulaires en ligne KUKA

### Utilisation de fichiers de programmes

- Effacer, renommer, dupliquer des modules
- Archiver et restaurer des programmes

### Lire des programmes structurés et des logigrammes

### Adapter et modifier des programmes robots

- Créer de nouvelles instructions de déplacement (déplacements PTP ou sur trajectoire) avec les formulaires en ligne KUKA
- Modifier des instructions de déplacement
- Corriger et adapter des positions

### Lire et comprendre des instructions logiques dans des programmes existants

### Principe de la calibration et du contrôle de calibration

## VALIDATION ET CERTIFICATION

Attestation de fin de formation

## DATE DE MISE À JOUR

10/03/2021

## VERSION DOCUMENTAIRE

V1