

ROBOTIQUE DE PRODUCTION

Utilisation et programmation de base des robots KUKA

OBJECTIFS

Niveau : initiation

Donner aux personnels amenés à travailler sur un robot industriel les moyens d'en appréhender l'utilisation :

- Mise en route et utilisation du pupitre de programmation
- Manipulation en mode manuel
- Recalage de points
- Recalage de repères
- Diagnostiques des entrées-sorties et des messages systèmes

PREREQUIS

Notions élémentaires de mathématique

MODALITES PEDAGOGIQUES

Formation théorique et pratique

PROGRAMME

Notions de base de la robotique

Découverte de la robotique générale

Découverte de la robotique industrielle et des robots existants

Vocabulaire associé à la robotique industrielle

Mise en service d'un robot industriel

Vue d'ensemble

- *Description du robot, de l'armoire et du pupitre de programmation*
- *Etude des différents modes de marche*

Description du contenu d'une documentation technique KUKA

Notions de sécurité

Utilisation de robots KUKA (partie applicative)

Pilotage manuel


- *Déplacement manuel du robot axe par axe*
- *Pilotage linéaire ou en réorientation*

Les repères

- *Création et utilisation d'un référentiel outil*
- *Création et utilisation d'un référentiel objet*

 **LIEU**
2MAtech

 **DUREE**
2 jours

 **PUBLIC**
Opérateur - Conducteur de ligne –
Régleur - Agent de maintenance -
Programmeur

 **INTERVENANT(S)**
Franck STEPHAN et partenaires

 **LANGUE**
Français

 **CONTACT**
Commercial
stephane.ladeveze@2MAtech.fr
 04 73 28 64 00
Pédagogique
stephane.ladeveze@2MAtech.fr

CODE
SIG-060

Programmation / Langage KRL

- *Créer, effacer, renommer, copier des programmes*
- *Créer ou modifier des points dans un programme*
- *Afficher et modifier des variables*
- *Appeler des sous programmes*

Trajectoire

- *Les différentes instructions de mouvement*
- *Création et modification de trajectoire*

Les entrées/sorties

- *Configuration et visualisation des signaux*
- *Utilisation des instructions de base permettant l'activation ou désactivation des signaux*

MODE D'EVALUATION

Evaluation type QCM en fin de stage, attestation de formation

MOYENS ET SUPPORTS DE FORMATION

- *Mise à disposition des stagiaires d'ordinateurs avec logiciels de simulation KUKA.Sim Pro et KUKA.WorkVisual*
- *Robot manipulateur 6 axes KUKA Agilus KR 3 (charge utile 3 kg)*
- *Robot manipulateur 6 axes KUKA Agilus KR 6 (charge utile 6 kg)*
- *Contrôleurs KR C4 compact*

Supports de formation

- *Présentation PowerPoint*
- *Manuel de formation remis au stagiaire*

ENCADREMENTS PEDAGOGIQUE ET TECHNIQUE

Ingénieurs roboticiens 2MAtech et partenaires