

# Exploitation robot industriel : Technicien sur STAUBLI Baie CS8.C

B3NO00195



## Objectifs :

Manœuvrer en toute sécurité le robot en mode manuel  
Créer un repère outil et un repère base  
Créer des trajectoires complexes dans un programme structuré  
Exécuter des programmes en tout mode  
Visualiser et modifier des entrées-sorties du robot  
Calibrer le robot  
Sauvegarder et restaurer les programmes

## Public :

Conducteurs d'équipements industriels, régleurs, Techniciens de maintenance

## Pré requis :

Maîtriser les savoirs fondamentaux du socle commun de connaissances, de compétences et de culture

## Handicap :

Formation ouverte aux personnes en situation de handicap : Nous consulter pour l'inscription

## Méthode mobilisée :

Formation en présentielle

## Modalités d'évaluation :

Évaluation des compétences acquises

## Validation :

Certificat de réalisation

## Durée :

5 jours

## Délai d'accès à la formation :

Nous contacter

## Tarif :

Nous contacter

## Programme :

### *La Sécurité*

Principes  
Les règles de sécurité à suivre

### *Généralités*

Les caractéristiques du robot TX40  
Module de commande CS8C  
Les modes de marche

### *Le pupitre mobile FLEX PENDANT*

Présentation du MCP  
Descriptions des menus  
Navigation dans l'interface

### *Manipulation manuelle du robot*

Fenêtre de pilotage manuel  
Sélection du type de déplacement  
Manipulation axe par axe  
Manipulation linéaire - réorientation  
Manipulation repère World – Tool – Frame

### *Mesure du repère outil*

Définition d'outil  
Détermination de la méthode, vérification

### *Mesure du repère base*

Définition de repère  
Détermination de la méthode de mesure  
Vérification et utilisation du repère USER

### *La programmation*

Création et gestion d'un nouveau programme  
Insertion d'instructions de programmation  
Création de trajectoire (Joint, Linéaire, Circulaire)  
Modification de la position d'un point  
Exécution en mode manuel, automatique

### *Entrées / Sorties Robot*

Configuration des E/S robot  
Instructions liées aux entrées/sorties  
Visualisation, modification, forçage

### *Réglages Robot*

Calibration des axes

### *Sauvegardes – Restauration*

### *Exercices de manipulation*

## Pôle Formation UIMM de Champagne-Ardenne

**Ardennes** : 1 rue Boucher de Perthes - 08020 Charleville-Mézières - Tél. 03 24 33 18 70 (Siège social de l'AFPI CA)

**Aube** : 12 rue Québec - 10430 Rosières-Près-Troyes - Tél. 03 25 71 29 71

**Marne** : Zone Farman - 3 rue Max Holste CS110004 - 51685 Reims Cedex 2 - Tél. 03 26 89 60 00

**Haute-Marne** : 13 rue de la Tambourine - 52115 Saint-Dizier - Tél. 03 25 07 52 00

**Tous nos établissements sont accessibles aux personnes à mobilité réduite. En cas, de situation de handicap, merci de prendre contact avec notre référent.**

[fc@formation-industries-ca.fr](mailto:fc@formation-industries-ca.fr) / [formation-industries-ca.fr](http://formation-industries-ca.fr)

