

Robotique

Exploitation robot industriel
Technicien sur YASKAWA Baie DX100**Objectifs pédagogiques :**

Être capable en toute sécurité de manœuvrer le robot en mode manuel
 Être capable de créer un repère outil et un repère base
 Être capable de créer des trajectoires complexes dans un programme structuré
 Être capable d'exécuter des programmes en tout mode
 Être capable de visualiser, modifier des entrées-sorties du robot
 Être capable de calibrer le robot
 Être capable de sauvegarder et restaurer les programmes

Méthode pédagogique :

Méthode individualisée
 Alternance d'exposés théoriques et d'exercices pratiques
 Un support pédagogique est remis à chaque stagiaire.
 Il permet de réaliser les différents exercices et constitue une documentation exploitable dans l'entreprise

Délai d'accessibilité :

Consulter le catalogue Inter

Public et Pré requis :

Conducteurs d'équipements industriels, régleurs, Techniciens de maintenance

Durée :

5 jours (35 heures)

Méthode mobilisée :

Formation en présentielle

Tarif inter HT :

Nous consulter

Modalités d'évaluations :

Évaluation des compétences acquises

Validation :

Attestation de formation

Programme :*La Sécurité*

Principes
 Les règles de sécurité à suivre

Généralités

Les caractéristiques du robot MH6 - 10
 Module de commande DX100
 Les modes de marche

Le boîtier de programmation

Éléments de commande
 Interface et menu
 Mise en service du contrôleur
 Navigation dans l'interface
 Gestion de programme
 Exécution en mode manuel, automatique

Manipulation manuelle du robot

Fenêtre de pilotage manuel
 Sélection du type de déplacement
 Manipulation axe par axe
 Manipulation linéaire - réorientation
 Manipulation repères

Mesure du repère outil

Définition d'outil
 Détermination de la méthode, vérification
 Configuration de la charge

Mesure du repère base

Détermination de la méthode de mesure
 Vérification et utilisation du repère

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 : 4 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.