

OBJECTIFS

- Etre capable de déplacer le robot en mode manuel en toute sécurité
- Etre capable d'exécuter une trajectoire dans les différents modes de marche
- Etre capable de remettre en production un ilot robotisé

PUBLIC CONCERNE

- Conducteurs d'installation et techniciens

PRE-REQUIS

- Aucun

MOYENS PEDAGOGIQUES

- Robot FANUC et sa baie

DOCUMENTATION

- 1 documentation par stagiaire. La documentation fournie au stagiaire pendant sa formation est utilisable au quotidien dans l'entreprise au cours de son activité professionnelle.

PEDAGOGIE /QUALITE / EVALUATION

La pédagogie est de type D.I.A. : Découverte, Intégration, Ancrage :

- La **découverte** a pour objectif de sensibiliser les acteurs aux concepts à l'origine des méthodes à appliquer sur le terrain, et de se situer par rapport aux exigences de rigueur nécessaires à leur mise en œuvre. Elle est réalisée par le biais d'exercices à caractère ludique et de réflexions/débats, relatifs à des expériences issues du site et menés en groupes.
- L'**intégration** est constituée par l'apport des connaissances relatives aux méthodes et outils définis dans le programme.
- L'**ancrage** consiste à traiter, au cours de la formation, des applications des méthodes et outils sur des sujets issus du terrain (principe de formation-action).

Suivi pédagogique : Le formateur évalue quotidiennement par des exercices pratiques la progression des stagiaires, tient compte des difficultés rencontrées et adapte son cours en conséquence.

Contrôle qualité : Toutes nos formations font l'objet d'une évaluation qualité à chaque fin de session.

Evaluation des objectifs de la formation : Nous réalisons à chaque fin de formation une évaluation à chaud sur la base des objectifs définis dans la fiche programme. Une attestation de formation est délivrée à l'issue de toutes les formations suivies dans le cadre du programme de la formation continue.

VALIDATION : attestations de présence

PROGRAMME

70% pratique / 30% théorie

► Sécurité

- Sécurité du personnel
- Sécurité sur l'installation
- Organes de sécurité
- Consignes de sécurité

► Description générale

- Structure générale du robot
- L'armoire robot
- Le robot
- Le terminal de commande "Teach Pendant"

► Déplacement manuel

- Principe
- Sélection du mode de marche manuel
- Sélection du type de déplacement
- Fonctions d'aide au déplacement

► Gestion des programmes

- L'organisation de la mémoire
- Le mode programmation
- Execution d'un programme en mode manuel
- Procédures de lancement en mode automatique

► Modification de programme

- Les différentes instructions de programme
- Ajout d'une instruction
- Modification d'une ligne d'instruction

