Robotique industrielle : diagnostic et redémarrage

CONCERNE
Technicien maintenance devant intervenir sur des systèmes robotisés.
PRÉREQUIS
Connaissance de base en exploitation des systèmes automatisés.
OBJECTIFS
- Connaître et respecter les règles de sécurité.
- Déplacer le robot manuellement pour retrouver les prises d'origine.
- Modifier les mouvements de trajectoires simples.
- Être capable de tester un programme, de le sauvegarder ou le restaurer.

DURÉE **SANCTION**
2 jours Attestation de compétences

PÉDAGOGIE
Alternances d'apports théoriques et méthodologiques complétés par des exercices sur robot.

INTERVENANT :
Nos formateurs, spécialistes des thématiques abordées, sont sélectionnés et évalués au regard de leurs connaissances techniques et pédagogiques.

SUIVI EVALUATION DES ACQUIS :
En début de formation : recueil des attentes et des objectifs individuels des stagiaires.
En fin de formation : tour de table pour relever le niveau d'atteinte des objectifs et réponse aux attentes exprimées.
Evaluation de la satisfaction des stagiaires : fiche d'évaluation Qualité à chaud.
Evaluation des acquis de la formation : fiche de compétences.
Feuille de présence.
Attestation de formation et cas échéant certification de compétence.

ACCESSIBILITE :
Pour les formations se déroulant dans l'entreprise, cette dernière devra s'assurer des conditions d'accessibilité à la formation des personnes en situation d'handicap. Dans nos centres, pour tout handicap, le commanditaire devra informer GEDAF ELSETE pour prévoir les conditions d'accueil, ou contacter notre référent handicap par email info@gedaf.fr

MODALITES ET DELAIS D'ACCES :
Cf proposition commerciale ou calendrier Inter Entreprises.

LIEU
EN ENTREPRISE
Albertville – Annecy – Avignon – Bourg en Bresse – Chambéry – Grenoble - Lyon – Mâcon - Roanne – Saint Etienne – Valence ...

CONTENU DÉTAILLÉ

Présentation du robot
Sécurité et description du panneau de l'armoire de commande
Déplacement du robot en mode apprentissage
Utilisation des repères outils et utilisateur
Visualisation des entrées/sorties
Lecture de programme
Reprise et modification de points
Sauvegarde/transfert de fichiers robot