

Public et prérequis

Habilitation électrique B1V minimum
Avoir suivi le module Conduite ou Exploitation

Techniciens de maintenance

Les objectifs

Connaitre les différents éléments de la baie
Analyser et trouver l'origine d'une panne
Remplacer un organe défectueux
Utiliser les schémas électriques

Les méthodes pédagogiques et d'encadrement

- Robot sur votre site industriel ou dans nos locaux (robot KR5 et baie KRC4)

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 oeuvre. 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).

Validation et certification

Attestation de fin de formation

Contenu de la formation

Eléments de conduite

- Rappel sur la sécurité
- Description générale
- Différents types de déplacement (Cartésien, axe par axe ...)
- Déplacement manuel du robot
- Rappel sur l'exécution d'un programme

Topologie de la baie

- Désignation et implantation des différents éléments
- Présentations des différents bus (KCB, KLI, KCB, KEB)
- Principe de la boucle d'asservissement

RÉFÉRENCE

ROBRCKNO00003S

CENTRES DE FORMATION

Nancy-Maxéville, Thaon-les-Vosges, Bar-le-Duc, Saint-Dié-des-Vosges, Yutz, Henriville, Bouxières-sous-Froidmont, Epinal

DURÉE DE LA FORMATION

3 jours

ACCUEIL PSH

Formation ouverte aux personnes en situation de handicap. Moyens de compensation à étudier avec le référent handicap du centre concerné.

Les + du pôle formation

- 2000 jeunes formés par an
- 500 demandeurs d'emploi formés par an
- 3000 entreprises partenaires
- Accompagnement individualisé
- Diplômes reconnus par l'Etat

- Savoir-être, management, sécurité
- Pédagogie innovante (par projets, en îlots, projet Voltaire, Olympiades des métiers)
- Equipement en machines modernes qui préparent aux métiers de demain

- Etudes des schémas électriques

Eléments de diagnostic

- Signification des messages envoyés par le système
- Etat des différentes Leds

Remplacement des différents éléments

- Procédures de remplacement des modules liés aux systèmes d'entrainements (KPP, KPS, RDC ...)
- Procédure de remplacement du calculateur et du disque dur

Chaîne de sécurité

- Présentation de la Safety Interface Board « SIB »
- Remplacement de la SIB
- Signification des entrées/Sorties sûres

Différentes sauvegardes

- Sauvegarde et restauration image Kuka avec le logiciel KRC System Recovery
- Sauvegarde et restauration globale utilisateur

Visualisation et modification des variables

Systeme de mesure

- Présentation de la mémoire « EDS »
- Introduction à la calibration
- Calibration à L'EMD (standard ou avec offset)
- Calibration de Référence

Logiciel WorkVisual

- Présentation du logiciel WorkVisual
- Téléchargement du Projet du robot
- Effectuer un diagnostic avec le logiciel Workvisual
- Aperçu des autres possibilités de Workvisual

Annexes

- Test des freins
- Différents modes d'arrêts

Entraînement au diagnostic de panne

Modalités d'évaluation

Evaluation en cours de formation

Contact

commercial@formation-industries-lorraine.com

Coût et financement

Sur demande et transmis dans le devis

Modalités d'inscription

A réception du bulletin d'inscription et du devis signé, transmission à l'entreprise de la convention et des documents d'entrée en formation (convocation, règlement intérieur,

...)

Personne en situation de handicap

Pour un accompagnement personnalisé lié à un handicap, merci de nous contacter pour une mise en relation avec notre référent handicap

Délai d'accès

5 jours

Organisation de la formation

7 heures / jour