



# Programmation de Base sur robot industriel

## Application Manipulation

La formation de Programmation de Base sur robot industriel, dédiée aux applications de manipulation, permet de découvrir et d'acquérir les connaissances en programmation nécessaires au fonctionnement d'une cellule robotisée.



<b>OBJECTIFS PÉDAGOGIQUES</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Déplacer un robot polyarticulé en sécurité</li> <li>• Créer et modifier un programme de trajectoire</li> <li>• Insérer les instructions nécessaires à la préhension d'objets et au fonctionnement d'une station</li> <li>• Effectuer un démarrage/redémarrage d'une installation robotisée</li> </ul>		
<b>PUBLIC &amp; PRÉREQUIS</b>	<p>Cette formation s'adresse à toute personne désirant connaître le fonctionnement de leur station ainsi qu'aux personnes amenées à programmer le robot.</p> <p><b>Aucune connaissance de la programmation robot n'est exigée.</b></p>		
<b>PROGRAMME</b>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Les différents types de déplacements : articulaire, cartésien, outil</li> <li>2. La programmation par apprentissage</li> <li>3. La création de programmes de trajectoire</li> <li>4. La création et sélection de centres d'outil</li> <li>5. Les Entrées/Sorties universelles (utilisables dans un programme de trajectoire)</li> <li>6. Les repères utilisateur</li> <li>7. Les variables numériques (compteur, calculs, etc.)</li> <li>8. Les variables de position</li> <li>9. Les décalages de trajectoire</li> <li>10. Les fonctions basiques langage INFORM</li> <li>11. Le dégagement du robot à la suite d'une détection de collision</li> <li>12. La sauvegarde des programmes et fichiers</li> </ol>		
<b>MATÉRIEL &amp; MÉTHODE PÉDAGOGIQUE</b>	<p>La formation est dispensée en <b>présentiel</b>. Elle s'appuie sur de l'échange d'expérience, des exercices pratiques et des mises en situation sur les stations robotisées.</p> <p>Notre centre de formation dispose de plusieurs salles pour la <b>théorie</b> et d'un espace de travail dédié à la <b>pratique</b>, avec plusieurs stations de manipulation. <b>Un robot de manipulation est mis à disposition pour un maximum de deux stagiaires.</b> Chaque stagiaire reçoit un manuel de programmation de base qui détaille les différentes commandes et techniques de programmation.</p>		
<b>FORMATEURS</b>	Nos formateurs sont techniciens et experts en programmation sur robots YASKAWA.		
<b>DURÉE</b>	32 heures		
<b>ACCESSIBILITÉ &amp; PLANNING</b>	<p>Si des personnes en situation de handicap sont concernées par votre demande, contactez-nous pour étudier les modalités d'accès à la formation.</p> <p>Le <b>calendrier prévisionnel de formation</b> et le formulaire d'inscription sont disponibles sur notre site. Nous contacter pour d'autres disponibilités.</p>		
<b>VALIDATION</b>	Une évaluation continue et une évaluation finale attesteront de la validation de la formation. Une attestation de formation sera remise à chaque participant au terme du stage.		
<b>CONDITIONS DE RÉALISATION</b>	Sur <b>NOTRE</b> site Le Bignon (44) ou Saint-Priest (69)	<b>2830€ HT</b> / personne (repas compris)	8 personnes max. par session 2 personnes min. par session
	Sur <b>VOTRE</b> site	<b>8130€ HT*</b> (tarif unique par session, comprenant frais de déplacement et d'hébergement du formateur. Repas des stagiaires non compris)  *tarif valable pour la France métropolitaine	2 personnes max. par session
<b>CODES FORMATION</b>	<p><b>Code à renseigner</b> sur le formulaire d'inscription, en fonction de la génération de l'armoire de votre station robotisée (plusieurs choix sont possibles) :</p> <p><b>PBMY</b> : Armoire YRC / <b>PBMD</b> : Armoire DX / <b>PBMN</b> : Armoire NX / <b>PBMX</b> : Armoire XRC</p>		