Exploitation Robot KUKA

Automatisme - Robotique

13/11/2026

Public et prérequis

Opérateurs, régleurs

Aucun

Les objectifs

- Acquérir toutes les compétences pour assurer la conduite d'un robot KUKA en toute sécurité.
- Modifier et adapter des programmes existants
- Lire et comprendre divers instructions de programmation

Les méthodes pédagogiques et d'encadrement

- Robots KUKA version du logiciel KSS8.x (KRC4)
- Explications théoriques
- Démonstrations
- Exercices pratiques

L'AFPI acm Formation atteste que nos formateurs disposent d'un parcours professionnel significatif en lien avec l'action de formation et de compétences pédagogiques leur permettant de dispenser ce programme.

Programme

Sécurité lors de l'utilisation des robots KUKA

- Reconnaitre et éviter les dangers lors de l'utilisation de robots KUKA
- Aperçu des dispositifs de sécurité lors de l'utilisation de robots KUKA

Connaissances fondamentales de la structure d'un système de robot

Déplacement manuel du robot

- Dégager le robot en mode axe par axe
- Dégager le robot en mouvements rectilignes par rapport au repère robot, à l'outil et à la pièce

Lancer et traiter les programmes de robot manuellement en en mode Automatique

- Sélectionner et régler le mode approprié
- Effectuer une course d'initiation COI
- Sélectionner, lancer et traiter les programmes robot
- Effectuer un lancement de programme avec un API

Communication homme machine

- Afficher et filtrer la table de messages
- Appel des états du robot (signaux d'entrée et de sortie, timer, drapeaux, compteurs)

CENTRES DE FORMATION

Lille, Boulogne, Hénin-Beaumont, Valenciennes, Maubeuge, Cambrai, St-Omer, Calais, Béthune

DURÉE DE LA FORMATION

4 jours

ACCUEIL PSH

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

Les + afpi

• 1300 Jeunes formés par an
• 600 contrats d'alternance à pourvoir
• 750 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

10 CENTRES
dans le Nord Pas-de-Calais situés au coeur des bassins industriels et d'emploi

- Lire et interpréter les messages de la commande robot
- Appel de la position actuelle du robot
- Affichage de variables et modifications des valeurs

Utiliser les progiciels technologiques

- Utilisation du préhenseur
- Programmation d'instructions de préhenseur avec les formulaires en ligne KUKA

Utilisation de fichiers de programmes

- Effacer, renommer, dupliquer des modules
- Archiver et restaurer des programmes

Lire des programmes structurés et des logigrammes

Adapter et modifier des programmes robots

- Créer de nouvelles instructions de déplacement (déplacements PTP ou sur trajectoire) avec les formulaires en ligne KUKA
- Modifier des instructions de déplacement
- Corriger et adapter des positions

Lire et comprendre des instructions logiques dans des programmes existants

Principe de la calibration et du contrôle de calibration

Modalité d'évaluation

- Evaluation de fin de formation
- Attestation

Suivi de la formation

Le suivi de l'exécution de l'action se fait par :

- L'émargement de feuilles de présence par chaque stagiaire.
- Fiche d'évaluation de stage

Version documentaire

PR5/ENR/01 V.3