



CONTROLLER ET MAINTENIR LA MECANIQUE D'UN ROBOT



Objectifs

Être capable d'installer un robot sur presse
Être capable de réaliser la maintenance préventive et curative des robots



Programme de la formation

INSTALLATION

La manutention
L'installation d'un robot sur presse

PRINCIPES DES GUIDAGES

Les rails, les rails prismatiques et patins à billes
Les modules SLS et galets
Les modules de guidage
La maintenance des guidages

PRINCIPES D'ENTRAINEMENTS

Les entraînements par pignon / crémaillère
Les entraînements par poulie / courroie
Le calibrage d'axe
La maintenance des entraînements

ROTATIONS

Les différentes rotations
Les réglages pneumatiques et numériques

MAINTENANCE PREVENTIVE

Le remplacement de composants
Les opérations de maintenance préventive



Modalités pédagogiques

La formation repose sur une alternance entre transfert de savoir-faire et bonnes pratiques, avec des exercices concrets et des mises en situations.

Chaque stagiaire reçoit un support pédagogique contenant documents sujets et corrigés des cas pratiques exploités durant la formation.



Evaluation de l'atteinte des objectifs

Les stagiaires sont évalués tout au long de la formation, par bloc de compétences, au travers des travaux pratiques.

M45

Date

Voir le planning annuel du catalogue de formation

Lieu

Le SEPRO Campus à la Roche sur Yon (85)

Durée

3 jours / 21 heures

Public

Techniciens Maintenance

Nombre de participants

3 à 6 personnes

Moyens pédagogiques

Salle avec tableau numérique interactif
TP sur modules équipés d'architectures mécaniques de GAMMES S5 et GIV (1 robot pour 2 personnes)

Notions requises

Être capable d'exploiter un robot en production
Détenir un titre d'Habilitation électrique **BR** en cours de validité

Modalités d'accès

Réussite au questionnaire de positionnement
Une copie du titre d'Habilitation électrique est à fournir

Formalisation à l'issue de la formation

Remise d'une attestation de présence