



PROGRAMMER DES PLC ET GERER LA PERIPHERIE



Objectifs

Utiliser les fonctionnalités les plus avancés des robots



Programme de la formation

VARIABLES INTERNES DE LA COMMANDE

Les variables simples (IN, OUT, BITS)
Les caractéristiques et le langage PLC
Les variables structurées (WORDS)

GESTION DE PERIPHERIQUES

Les possibilités de la commande
Les notions d'automatismes
Les sous-programmes parallèles multiples
La programmation séquentielle et combinatoire des PLC
L'application en étude de cas

PARAMETRAGE DE LA COMMANDE

La configuration des cames virtuelles
La configuration des entrées / sorties de la commande
Les icones ou touches personnalisées
Etude de cas d'application



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.

PSV

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
Techniciens Méthodes
Régleurs

Nombre de participants

2 à 4 personnes

Moyens pédagogiques

Salles avec tableaux numériques interactifs
Mise à disposition de robot à commande numérique VISUAL SEPRO (1 robot pour 2 personnes)
Le stagiaire doit être équipé d'un PC

Notions requises

Être capable d'écrire un programme de prise pièce et dépose pièce

Modalités d'accès

Réussite au questionnaire de positionnement

Formalisation à l'issue de la formation

Remise d'une attestation de présence