

CONCEPTION ET SIMULATION DE CELLULE ROBOTIQUE KUKA

 MISE À JOUR LE
17/06/2026

 TYPE DE FORMATION
Formation courte

 DURÉE DE LA FORMATION
8 jours / 56h, ajustable selon positionnement

 COÛT POUR L'APPRENANT
Nous consulter

 MODALITÉS ET DÉLAI D'ACCÈS
Candidature en ligne
Entretien individuel
Nous consulter

 VALIDATION À L'ISSUE
Certificat de réalisation

 LIEUX DE FORMATION
Pôle Formation UIMM, Charleville-Mézières (Ardennes) · Pôle Formation UIMM, Reims (Marne)

Modalités de délivrance des examens

CONTACT
fc@formation-industries-ca.fr

La formation en détail

Objectifs de la formation

Etre capable en toute sécurité de manœuvrer le robot en mode manuel
Etre capable de créer un repère outil et un repère base
Etre capable de créer des trajectoires complexes dans un programme structuré
Etre capable d'exécuter des programmes en tout mode
Etre capable de visualiser, modifier des entrées-sorties du robot
Etre capable de calibrer le robot
Etre capable de sauvegarder et restaurer les programmes

Public & prérequis

Tout public
Connaissances de base en robotique industrielle
Gestion du handicap
Formation ouverte aux personnes en situation de handicap Moyens de compensation à étudier avec le référent handicap

Programme

La sécurité-Généralités-Le pupitre MOBILE KCP2-Manipulation manuelle du robot-Mesure du repère outil-Mesure du repère base-La programmation
Entrées / sorties robot-Préhenseur
gripper-Réglages robot-Sauvegardes

Méthodes mobilisées

Alternance d'apports théoriques, de cas pratiques, de mises en situation
Plateau technique comprenant des équipements d'automatisme et de robotique

Modalités d'évaluation

L'évaluation des acquis est réalisée via les mises en situation et les exercices proposés