

Programmation Hors Ligne

Formation FR - PHL

Objectif général	Réaliser des programmes pièces sur un ordinateur et les exporter sur l'installation
Profil stagiaire(s)	Opérateur, Régleur, Technicien, Responsable d'atelier, Technicien ou Ingénieur BE, Méthode
Objectif pédagogique	<p>A l'issue de la formation, le stagiaire doit être capable de :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Utiliser le logiciel de base ROBOGUIDE - Utiliser le logiciel WELDPRO - Transférer et tester les trajectoires sur l'installation
Contenu du stage	<p style="text-align: center;">Aspect théorique</p> <p style="text-align: center;"><u>Introduction à ROBOGUIDE</u></p> <ul style="list-style-type: none"> - Généralités - Position des entités graphiques - Navigation dans la vue 3D - Constitution d'un programme - Exécution d'un mouvement manuel du robot virtuel - Définir un outil – Placer un élément obstacle - Outils Measurement et de remplacement d'objet - Réglage des options <p style="text-align: center;"><u>Introduction à WELDPRO</u></p> <ul style="list-style-type: none"> - Mise en place pièce – Création d'un cordon - Réglage des paramètres du cordon – Orientation torche - Utilisation des segments - Création du programme principal - Test de la trajectoire - Détermination du temps de cycle - Transfert du programme sur installation - Méthodologie pour la programmation pièce en PHL - Réalisation d'une animation <p style="text-align: center;">Aspect pratique</p> <ul style="list-style-type: none"> - Navigation dans les menus - Création de programmes PHL - Transfert et contrôle des trajectoires sur l'installation <p>Prérequis : module FR-P1 + maîtrise de l'environnement Windows</p>
Durée du stage	4 jours, soit 28 heures
Lieu du stage	<i>Sur votre site : merci de mettre à disposition une salle avec paperboard, ainsi qu'une pièce et son outillage en 3D pour essai transfert de trajectoire ; et de laisser stagiaires et installation libre de toute contrainte. Tous les stagiaires doivent être équipés de leurs E.P.I</i>