

### OBJECTIFS

- Calculer les données de positions via la caméra pour les exploiter dans la trajectoire robot.
- Corriger la prise pièce.
- Fiabiliser l'application

Nos stagiaires ont noté  
cette formation

**8,8/10** ★

Taux actualisé annuellement

### CONTENU DE LA FORMATION

- Principe de fonctionnement d'une camera embarquée ou fixe.
- Acquisition d'image.
- Calibration de l'image.
- Outil de recherche de forme.
- Mise au format voulu des données de communication.
- Envoi des données.
- Utilisation des applications robotiques COGNEX.
- Mises en situation sur robots STÄUBLI, FANUC.



### PUBLIC CONCERNÉ

Régleur - Technicien -  
Responsable de ligne  
(production, maintenance,  
méthode)

### LIEU DE FORMATION

INTER : Le Mans  
INTRA : Dans votre entreprise,  
possibilité d'utiliser notre  
système de vision.

### DURÉE

INTER : 2 jours - 14 heures  
INTRA : Nous consulter

### RÉPARTITION

30% théorie - 70% pratique

### DÉLAIS D'ACCÈS

INTER : selon planning annuel  
INTRA : Nous consulter

### TARIFS

INTER : 1420 € HT  
INTRA : Nous consulter  
Financements possibles

### ACCESSIBILITÉ

Les personnes en situation de  
handicap souhaitant suivre cette  
formation sont invitées à contacter  
notre référent Handicap, Christophe  
DOUGÉ afin d'étudier ensemble les  
possibilités d'accès au 02.41.51.19.39  
ou par mail : c.douge@crti.fr

### CONTACT

contact@crti.fr  
Grand Ouest : 02.53.15.69.30  
Grand Est : 02.59.29.02.56

Date de mise à jour : 22/07/2024

### MOYENS PÉDAGOGIQUES

- Démonstrations et exercices  
pratiques avec caméra COGNEX.
- Supports de cours et documents  
techniques remis en formation.

### PRÉREQUIS

- Aucun

### MODALITÉS DE SUIVI

- Feuille d'émargement
- Certificat de réalisation

### MODALITÉS D'ÉVALUATION

- Évaluation formative en début  
et en fin de formation.