

ROBOTS GUIDÉS PAR SYSTÈME DE VISION DÉVRACAGE 3D KEYENCE

VISION INDUSTRIELLE

Réf : KER

OBJECTIFS

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

Nos stagiaires ont noté
cette formation

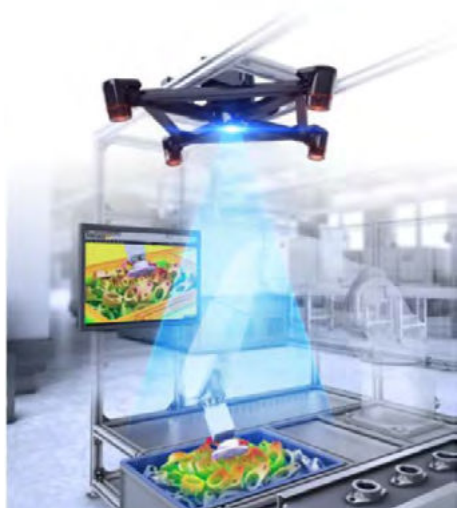
9/10



Taux actualisé annuellement

CONTENU DE LA FORMATION

- Rappels de sécurité robot.
- Rappels robotiques (trajectoire, point pilote, repère).
- Présentation du matériel KEYENCE (contrôleur, caméra, implantation).
- Présentation du logiciel KEYENCE.
- Paramétrage de la connexion KEYENCE robot.
- Mise en œuvre du système :
 - Paramétrage de la caméra
 - Calibration 3D
 - Paramétrage enveloppe de prise
 - Recherche des prises possibles de pièce
 - Planificateur de trajectoire KEYENCE
- Mises en situation sur robots.
- Explication du programme généré coté robot.



MOYENS PÉDAGOGIQUES

- Démonstrations et exercices pratiques sur contrôleur 480D.
- 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.

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 : 4 jours - 28 heures

INTRA : Nous consulter

RÉPARTITION

30% théorie - 70% pratique

DÉLAIS D'ACCÈS

INTER : selon planning annuel

INTRA : Nous consulter

TARIFS

INTER : 2990 € 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 : 31/10/2025