

Maintenance électrique du robot YASKAWA et contrôleur NX100, DX100

Réf. YAmé100

Programme

- Sécurité de l'îlot robotisé
- Description fonctionnelle du robot
- Carte principale, circuit de contrôle, fonctions de sécurité et E/S
- Sectionneur, filtre, alimentations, ventilateurs
- Description du module Servopack
- Création et vérification des repères de travail : Outil et Pièce
- Etude de la position du robot Yaskawa
- Sélection et test des « PAS » de programme
- Les sauvegardes et restaurations des mémoires
- La gestion des entrées -sorties
- Configuration, visualisation
- Méthodologie de dépannage
- Analyse des voyants, fusibles, messages et codes défauts
- Etude des schémas électriques
- Procédure de démontage - remontage d'éléments détectés défaillants
- Les modes de démarrage
- Calibration du robot
- Recalage d'un axe
- Maintenance préventive du matériel.



5 jours -35h



INTER au centre,
Le Mans
INTRA,
possibilité d'utiliser
notre robot

DÉLAIS D'ACCÈS :
Selon le planning
annuel

MODALITÉS D'ACCÈS
Consulter notre
[site internet](#)



40 % théorie
60 % pratique



INTER : 2190€ HT
INTRA :
Nous consulter



contact@crti.fr
02.53.15.69.30



Nos stagiaires ont noté cette formation : **9,1/10**

Taux actualisé annuellement

Public	Objectifs	Moyens pédagogiques	Prérequis
<ul style="list-style-type: none"> • Régleur • Technicien • Assistant technique • Expert robot 	<p>Maintenir le cycle programmé du robot opérationnel et minimiser les temps d'arrêt de production, en appliquant :</p> <ul style="list-style-type: none"> - La maintenance préventive - La maintenance curative suite à un problème dans le cycle programmé ou une panne matérielle <p>Effectuer une sauvegarde complète et rechargement</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Démonstrations et exercices pratique sur robot • Support de cours et documents techniques remis en formation 	<p>Aucun</p> <p>Modalité de suivi Certificat de réalisation Feuille d'émergence</p> <p>Modalités d'évaluation Evaluation formative en début et en fin de formation</p>