

# 1.6

## FORMATION UR LOG VIEWER

### Objectifs pédagogiques :

#### Permettre aux participants de :

- D'assurer une bonne installation mécanique du robot
- Savoir configurer correctement et précisément le payload et le centre de gravité, ainsi que le changer dynamiquement
- Connaître les différents mouvements du robot et les optimisés
- Être capable de comprendre les arrêts de protection et les enlever
- Être capable de connecter correctement les E/S
- Comprendre les erreurs dû au Thread ou au URCaps
- Savoir utiliser le logiciel UR Log Viewer et interpréter les résultats obtenus
- Connaître les instructions de maintenance

### Public et prérequis :

- Avoir réalisé et finalisé la formation de base et avancée
- Intégrateurs

### Moyens pédagogiques, techniques et d'encadrements :

- Apport théorique sur vidéoprojecteur
- Exercices pratiques
- Personnel expérimenté pour la formation
- Remise d'une clé USB avec le détail de la formation aux stagiaires

### PROGRAMME

Dans l'objectif de renouveler et de faire acquérir des compétences au personnel, vous souhaitez procéder à un plan de formation afin que vos employés puissent installer et intégrer les robots UR dans les meilleurs conditions possibles et d'assurer un meilleur fonctionnement.

### Fonctions de base :

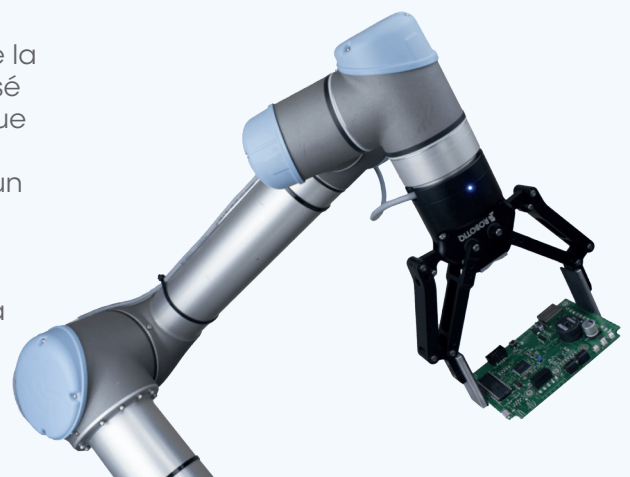
- Installation mécanique
- Payload
- Gestion des mouvements
- Sécurité
- E/S
- Programmation
- Analyse de l'application
- Maintenance

### ÉVALUATION :

Afin d'apprécier les résultats de la formation, un bilan sera proposé en fin de formation pour chaque stagiaire. Il pourra entre autre être composé d'un QCM et d'un exercice pratique.

### SANCTION :

1 attestation de réalisation sera remis à chaque stagiaire ayant atteint les objectifs lors de l'évaluation des acquis.



### Informations pratiques

Réf. : -

Durée : une demi-journée soit 4h  
8h30 à 12h30

Dates : sur demande

Tarif : 300€ HT par personne

Contact : [administratif@sysaxes.com](mailto:administratif@sysaxes.com) ou 03 63 38 80 11

 **UNIVERSAL ROBOTS**  
PREFERRED  
**DISTRIBUTOR**