



# PROGRAMMER DES PLC ET GERER LA PERIPHERIE



## Objectifs

Utiliser les fonctionnalités les plus avancées des robots



## Programme de la formation

### VARIABLES INTERNES DE LA COMMANDE

Les variables simples (IN, OUT, BITS)  
Les caractéristiques et langage PLC  
Les variables structurées (WORDS)  
Le PLC de surveillance

### GESTION DES PERIPHERIQUES

Les possibilités de la commande  
Les notions d'automatismes  
Les sous-programme parallèles multiples  
La programmation séquentielle et combinatoire des PLC  
L'application en étude de cas

### PARAMETRAGE DE LA COMMANDE

La configuration des cames virtuelles  
La configuration des entrées / sortie de la commande  
Les icones ou touches personnalisées  
L'application en étude de cas



## Modalités pédagogiques

La formation repose sur une alternance entre transfert de savoir-faire et bonnes pratiques, avec des exercices concrets et des mises en situations.  
Chaque stagiaire reçoit un support pédagogique contenant documents sujets et corrigés des cas pratiques exploités durant la formation.



## Evaluation de l'atteinte des objectifs

Les stagiaires sont évalués tout au long de la formation, par bloc de compétences, au travers des travaux pratiques.

## PSV2

### Date

Voir le planning annuel du catalogue de formation

### Lieu

Dans l'un de nos SEPRO CAMPUS à La Roche sur Yon (85) ou à Groissiat (01)

### Durée

3 jours / 21 heures

### Public

Techniciens Maintenance  
Techniciens Méthodes  
Régleurs

### Nombre de participants

3 à 6 personnes

### Moyens pédagogiques

Salles avec tableaux numériques interactifs  
Mise à disposition de robot à commande numérique VISUAL 3 ou VISUAL 2 (1 robot pour 2 personnes)  
Le stagiaire doit être équipé d'un PC

### Notions requises

Être capable d'écrire un programme de prise pièce et dépose pièce

### Modalités d'accès

Réussite au questionnaire de positionnement

### Formalisation à l'issue de la formation

Remise d'une attestation de présence