



Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni

Numer usługi 2026/03/23/10338/3430271

8 917,50 PLN brutto

7 250,00 PLN netto

198,17 PLN brutto/h

161,11 PLN netto/h

250,00 PLN cena rynkowa ⓘ

FANUC Polska Sp. z o.o.

★★★★★ 4,8 / 5

65 ocen

📍 Wrocław / stacjonarna

🏢 Usługa szkoleniowa

🕒 45 h

📅 20.04.2026 do 24.04.2026

Informacje podstawowe

Kategoria

Techniczne / Automatyka i robotyka

Grupa docelowa usługi

- operatorzy robotów FANUC
- programiści robotów FANUC
- integratorzy robotów FANUC
- ustawiacze robotów FANUC
- inżynierowie procesów wykorzystujących roboty FANUC
- osoby chcące się przebranżowić
- operatorzy CNC
- technolodzy

Minimalna liczba uczestników

4

Maksymalna liczba uczestników

8

Data zakończenia rekrutacji

17-04-2026

Forma prowadzenia usługi

stacjonarna

Liczba godzin usługi

45

Podstawa uzyskania wpisu do BUR

Certyfikat systemu zarządzania jakością wg. ISO 9001:2015 (PN-EN ISO 9001:2015) - w zakresie usług szkoleniowych

Cel

Cel edukacyjny

Usługa przygotowuje uczestnika do: umiejętności samodzielnego obsługiwanie robotów FANUC, biegłego poruszania się po interfejsie panelu robota oraz samodzielnego programowania robotów FANUC z wykorzystaniem dostępnych w robotach instrukcji programistycznych oraz narzędzi.

Efekty uczenia się oraz kryteria weryfikacji ich osiągnięcia i Metody walidacji

Efekty uczenia się	Kryteria weryfikacji	Metoda walidacji
Uczestnik obsługuje robota zgodnie z zasadami bezpieczeństwa i używa dostępnych narzędzi do zapewnienia bezpieczeństwa.	Uczestnik dba o swoje bezpieczeństwo, bezpieczeństwo współpracowników oraz bezpieczeństwo sprzętu.	Obserwacja w warunkach rzeczywistych
Uczestnik obsługuje robota FANUC za pomocą panelu Teach Pendant.	Uczestnik reaguje na różne sytuacje związane z robotem jak np.: zatrzymanie produkcji, kolizja czy brak zasilania.	Obserwacja w warunkach rzeczywistych
Uczestnik rozróżnia dostępne układy współrzędnych	Uczestnik używa odpowiedniego układu współrzędnych, który jest w danej chwili najbardziej efektywny od osiągnięcia pozycji robota lub zaprogramowania robota.	Obserwacja w warunkach rzeczywistych
Uczestnik tworzy układy użytkownika - narzędziowy oraz lokalny.	Uczestnik tworzy układ User Tool dla narzędzia oraz User Frame dla układu lokalnego, rozgranicza oba zagadnienia.	Obserwacja w warunkach rzeczywistych
Uczestnik rozróżnia różne interpolacje i programuje swobodnie trajektorię robota.	Uczestnik wybiera prawidłową interpolację do zaprogramowania danej ścieżki robota.	Obserwacja w warunkach rzeczywistych
Uczestnik programuje podstawową logikę w programie jak pętle, wywołania podprogramów czy instrukcje warunkowe oraz swobodnie edytuje istniejące programy.	Uczestnik prawidłowo dobiera instrukcje programistyczne tak, by program był stworzony jak najefektywniej, edytuje programy wykorzystując poznane narzędzia do edycji.	Obserwacja w warunkach rzeczywistych
Uczestnik odczytuje pojawiające się na robocie błędy.	Uczestnik reaguje na sytuacje awaryjne, przywraca robota do stanu sprzed zatrzymania.	Obserwacja w warunkach rzeczywistych
Uczestnik tworzy kopię zapasową pamięci robota na zewnętrzny nośnik danych.	Uczestnik jest świadomy jak ważna jest kopia zapasowa robota i tworzy ją zawsze w sytuacji, kiedy to jest niezbędne.	Obserwacja w warunkach rzeczywistych
Uczestnik programuje samodzielnie makro programy.	Uczestnik wykorzystuje makro programy do stworzenia narzędzi ułatwiających programowanie aplikacji zrobotyzowanej.	Obserwacja w warunkach rzeczywistych
Uczestnik wykorzystuje rejestry pozycyjne do zaprogramowania trajektorii robota.	Uczestnik programuje aplikacje pick & place lub paletyzacji z wykorzystaniem rejestrów pozycyjnych.	Obserwacja w warunkach rzeczywistych

Efekty uczenia się	Kryteria weryfikacji	Metoda walidacji
Uczestnik programuje samodzielnie programy z argumentami.	Uczestnik tworzy programy, których działanie zależy od parametrów zależnych.	Obserwacja w warunkach rzeczywistych
Uczestnik programuje przerwania programów za pomocą instrukcji SKIP.	Uczestnik stosuje instrukcje SKIP w sytuacjach, gdzie program robota wymaga nagłego przerwania.	Obserwacja w warunkach rzeczywistych
Uczestnik optymalizuje program robota z wykorzystaniem różnych metod.	Uczestnik tworzy zoptymalizowane programy pod kątem czasu cyklu.	Obserwacja w warunkach rzeczywistych

Kwalifikacje

Kompetencje

Usługa prowadzi do nabycia kompetencji.

Warunki uznania kompetencji

Pytanie 1. Czy dokument potwierdzający uzyskanie kompetencji lub wyraźnie z nim powiązane inne dokumenty związane ze wsparciem zawierają opis efektów uczenia się?

TAK

Pytanie 2. Czy dokument lub wyraźnie z nim powiązane inne dokumenty związane ze wsparciem potwierdzają, że walidacja została przeprowadzona w oparciu o zdefiniowane w efektach uczenia się kryteria ich weryfikacji i zgodnie z zaplanowanymi metodami walidacji?

TAK

Pytanie 3. Czy dokument lub wyraźnie z nim powiązane inne dokumenty związane ze wsparciem potwierdzają zastosowanie rozwiązań zapewniających rozdzielenie procesów kształcenia i szkolenia od walidacji?

TAK

Program

Usługa skierowana do następujących profili pracowników:

- operatorzy robotów FANUC
- programiści robotów FANUC
- integratorzy robotów FANUC
- ustawiacze robotów FANUC
- inżynierowie procesów wykorzystujących roboty FANUC

Zagadnienia poruszane na szkoleniu:

- 1) Zasady bezpieczeństwa pracy z robotem
- 2) Omówienie budowy i funkcjonalności podstawowych komponentów robota i kontrolera
- 3) Operowanie przy pomocy ręcznego panelu programowania (Teach Pendant)

- 4) Układy współrzędnych, ręczne poruszanie robotem, pozycje osobliwe
- 5) Tworzenie układów współrzędnych User Tool oraz User Frame
- 6) Rodzaje interpolacji (Joint, Linear, Circular, Circle Arc) i programowanie trajektorii
- 7) Edycja istniejących programów
- 8) Podstawowe instrukcje programistyczne wraz z przykładami (rejstry numeryczne, pętle, instrukcje warunkowe IF, wywołania podprogramów i inne)
- 9) Najczęściej pojawiające się błędy i metodologia postępowania
- 10) Wykonanie i przywrócenie kopii zapasowej pamięci robota
- 11) Tworzenie makr
- 12) Tworzenie pozycji referencyjnej
- 13) Rejestry pozycyjne i offsetowanie pozycji
- 14) Parametryzacja trajektorii – program pick & place
- 15) Programy z argumentami
- 16) Warunkowe przerwania ruchu
- 17) Konfiguracja osi robota, instrukcja Wrist Joint
- 18) Programy typu Condition oraz instrukcja Monitor
- 19) Optymalizacja czasu cyklu + timery

4 stanowiska zrobotyzowane dla uczestników, praca w zespołach maksymalnie dwuosobowych

Usługa jest prowadzona w trybie godzin zegarowych.

Przerwy 15 minutowe co 1,5 godziny są wliczone w czas usługi.

Walidacja jest w formie ustnego testu wiedzy w praktycznym zadaniu z programowania.

Harmonogram

Liczba przedmiotów/zajęć: 50

Przedmiot / temat zajęć	Prowadzący	Data realizacji zajęć	Godzina rozpoczęcia	Godzina zakończenia	Liczba godzin
1 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Zasady bezpieczeństwa	Kacper Pawlik	20-04-2026	09:00	10:30	01:30
2 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	20-04-2026	10:30	10:45	00:15

Przedmiot / temat zajęć	Prowadzący	Data realizacji zajęć	Godzina rozpoczęcia	Godzina zakończenia	Liczba godzin
3 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Interfejs panelu do robota	Kacper Pawlik	20-04-2026	10:45	12:15	01:30
4 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	20-04-2026	12:15	12:30	00:15
5 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Omówienie menu i dostępnych narzędzi	Kacper Pawlik	20-04-2026	12:30	14:00	01:30
6 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	20-04-2026	14:00	14:15	00:15
7 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Układy współrzędnych i ich rozróżnianie	Kacper Pawlik	20-04-2026	14:15	15:45	01:30
8 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	20-04-2026	15:45	16:00	00:15
9 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Tworzenie układów użytkownika	Kacper Pawlik	20-04-2026	16:00	17:00	01:00

Przedmiot / temat zajęć	Prowadzący	Data realizacji zajęć	Godzina rozpoczęcia	Godzina zakończenia	Liczba godzin
10 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Praca własna	Kacper Pawlik	20-04-2026	17:00	18:00	01:00
11 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Rodzaje interpolacji	Kacper Pawlik	21-04-2026	09:00	10:30	01:30
12 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	21-04-2026	10:30	10:45	00:15
13 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Pierwszy program	Kacper Pawlik	21-04-2026	10:45	12:15	01:30
14 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	21-04-2026	12:15	12:30	00:15
15 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Edycja programów	Kacper Pawlik	21-04-2026	12:30	14:00	01:30
16 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	21-04-2026	14:00	14:15	00:15
17 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Instrukcje programistyczne cz.1	Kacper Pawlik	21-04-2026	14:15	15:45	01:30

Przedmiot / temat zajęć	Prowadzący	Data realizacji zajęć	Godzina rozpoczęcia	Godzina zakończenia	Liczba godzin
18 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	21-04-2026	15:45	16:00	00:15
19 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Program Shift	Kacper Pawlik	21-04-2026	16:00	17:00	01:00
20 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Praca własna	Kacper Pawlik	21-04-2026	17:00	18:00	01:00
21 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Instrukcje programistyczne cz.2	Kacper Pawlik	22-04-2026	09:00	10:30	01:30
22 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	22-04-2026	10:30	10:45	00:15
23 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Instrukcje programistyczne cz.3	Kacper Pawlik	22-04-2026	10:45	12:15	01:30
24 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	22-04-2026	12:15	12:30	00:15
25 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Podstawowe błędy	Kacper Pawlik	22-04-2026	12:30	14:00	01:30

Przedmiot / temat zajęć	Prowadzący	Data realizacji zajęć	Godzina rozpoczęcia	Godzina zakończenia	Liczba godzin
26 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	22-04-2026	14:00	14:15	00:15
27 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Backupy	Kacper Pawlik	22-04-2026	14:15	15:45	01:30
28 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	22-04-2026	15:45	16:00	00:15
29 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Walidacja cz.1	-	22-04-2026	16:00	17:00	01:00
30 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Praca własna	Kacper Pawlik	22-04-2026	17:00	18:00	01:00
31 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Tworzenie makr	Kacper Pawlik	23-04-2026	09:00	10:30	01:30
32 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	23-04-2026	10:30	10:45	00:15
33 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Rejestry pozycyjne	Kacper Pawlik	23-04-2026	10:45	12:15	01:30

Przedmiot / temat zajęć	Prowadzący	Data realizacji zajęć	Godzina rozpoczęcia	Godzina zakończenia	Liczba godzin
34 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	23-04-2026	12:15	12:30	00:15
35 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Offsetowanie pozycji robota	Kacper Pawlik	23-04-2026	12:30	14:00	01:30
36 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	23-04-2026	14:00	14:15	00:15
37 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Projekt aplikacji pick & place	Kacper Pawlik	23-04-2026	14:15	15:45	01:30
38 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	23-04-2026	15:45	16:00	00:15
39 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Tool Offset	Kacper Pawlik	23-04-2026	16:00	17:00	01:00
40 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Praca własna	Kacper Pawlik	23-04-2026	17:00	18:00	01:00
41 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Programy z argumentami	Kacper Pawlik	24-04-2026	09:00	10:30	01:30

Przedmiot / temat zajęć	Prowadzący	Data realizacji zajęć	Godzina rozpoczęcia	Godzina zakończenia	Liczba godzin
42 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	24-04-2026	10:30	10:45	00:15
43 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwania SKIP	Kacper Pawlik	24-04-2026	10:45	12:15	01:30
44 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	24-04-2026	12:15	12:30	00:15
45 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Optymalizacja programów	Kacper Pawlik	24-04-2026	12:30	14:00	01:30
46 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	24-04-2026	14:00	14:15	00:15
47 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Programy warunkowe	Kacper Pawlik	24-04-2026	14:15	15:45	01:30
48 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Przerwa	Kacper Pawlik	24-04-2026	15:45	16:00	00:15
49 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Walidacja cz.2	-	24-04-2026	16:00	17:00	01:00

Przedmiot / temat zajęć	Prowadzący	Data realizacji zajęć	Godzina rozpoczęcia	Godzina zakończenia	Liczba godzin
50 z 50 Szkolenie Dedykowane z programowania robotów FANUC 5 dni/Praca własna	Kacper Pawlik	24-04-2026	17:00	18:00	01:00

Cennik

Jeżeli korzystasz z dofinansowania w wysokości co najmniej 70% przysługuje Tobie zwolnienie z podatku VAT

Cennik

Rodzaj ceny	Cena
Koszt przypadający na 1 uczestnika brutto	8 917,50 PLN
Koszt przypadający na 1 uczestnika netto	7 250,00 PLN
Koszt osobogodziny brutto	198,17 PLN
Koszt osobogodziny netto	161,11 PLN

Prowadzący

Liczba prowadzących: 1



1 z 1

Kacper Pawlik

- ukończył Politechnikę Wrocławską, Wydział Mechaniczny, kierunek Automatyka i Robotyka, stopień magister inżynier
- 1,5 letnie doświadczenie w FANUC,
- prowadzi głównie szkolenia z robotów z 1 poziomu (Podstawowe, Utrzymanie Ruchu), 2 poziomu (Programistyczne) oraz 3 poziomu (Roboguide) - przeszkolił ok. 400 uczestników szkoleń FANUC - pracownik Działu Serwisu FANUC (wykonał przeglądy robotów oraz serwisy robotów w kilkudziesięciu różnych fabrykach w Polsce),
- bardzo duża wiedza techniczna (robotyka, sterowniki PLC, programowanie, komunikacja)

Informacje dodatkowe

Informacje o materiałach dla uczestników usługi

Każdy uczestnik otrzyma materiały drukowane w języku polskim dotyczące obsługi, programowania trajektorii oraz dostępnych instrukcji programistycznych wraz z przykładami zastosowania przy tworzeniu różnych programów na robotach FANUC oraz dodatkowe materiały w wersji elektronicznej po polsku i angielsku przydatne w procesie programowania różnych aplikacji zrobotyzowanych.

Adres

ul. Sakury 2
51-117 Wrocław
woj. dolnośląskie

Główna siedziba FANUC Polska

Udogodnienia w miejscu realizacji usługi

- Klimatyzacja
- Wi-fi
- Laboratorium komputerowe
- Parking

Kontakt



Artur Jędrzejewski

E-mail artur.jedrzejewski@fanuc.eu

Telefon (+48) 607 637 888