



Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC

Numer usługi 2026/04/24/10338/3512645

5 535,00 PLN brutto
4 500,00 PLN netto
230,63 PLN brutto/h
187,50 PLN netto/h
250,00 PLN cena rynkowa ⓘ

FANUC Polska Sp. z o.o.

★★★★★ 4,8 / 5

65 ocen

📍 Wrocław / stacjonarna

🏢 Usługa szkoleniowa

🕒 24 h

📅 08.06.2026 do 10.06.2026

Informacje podstawowe

Kategoria	Techniczne / Automatyka i robotyka
Grupa docelowa usługi	<ul style="list-style-type: none">operatorzy robotów FANUCautomatycy z działu Utrzymania Ruchu, odpowiedzialni za utrzymanie robotów FANUC w ruchuelektromechanicy z działu Utrzymania Ruchu, odpowiedzialni za utrzymanie robotów FANUC w ruchutechnicy z działu Utrzymania Ruchu, odpowiedzialni za utrzymanie robotów FANUC w ruchuintegratorzy robotów FANUCosoby, które chcą się przebranżowić
Minimalna liczba uczestników	4
Maksymalna liczba uczestników	8
Data zakończenia rekrutacji	05-06-2026
Forma prowadzenia usługi	stacjonarna
Liczba godzin usługi	24
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

Szkolenie przygotowuje uczestnika do umiejętności samodzielnej obsługi oraz utrzymania robotów FANUC. Uczestnik pozna różne awarie, problemy, błędy i nauczy się je w praktyce usuwać.

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 wskazuje poszczególne podzespoły w robocie oraz szafie elektrycznej robota.	Uczestnik potrafi diagnozować problemy oraz błędy wynikające z uszkodzenia różnych podzespołów robota.	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 odczytuje pojawiające się na robocie błędy.	Uczestnik reaguje na sytuacje awaryjne, przywraca robota do stanu sprzed zatrzymania.	Obserwacja w warunkach rzeczywistych
Uczestnik reaguje na różne sytuacje awaryjne.	Uczestnik dobiera właściwe rozwiązanie sytuacji awaryjnej na podstawie symptomów awarii oraz dokumentacji do robota.	Obserwacja w warunkach rzeczywistych
Uczestnik wyjeżdża robotem z kolizji.	Uczestnik dobiera właściwy układ współrzędnych i ruch robotem i bezkolizyjnie wyjeżdża robotem zarówno z kolizji rzeczywistych jak i wirtualnych.	Obserwacja w warunkach rzeczywistych

Efekty uczenia się	Kryteria weryfikacji	Metoda walidacji
Uczestnik kalibruje robota.	Uczestnik wykonuje procedurę masteringu robota odpowiednio do przyczyny utraty masteringu.	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
- automatycy z działu Utrzymania Ruchu, odpowiedzialni za utrzymanie robotów FANUC w ruchu
- elektromechanicy z działu Utrzymania Ruchu, odpowiedzialni za utrzymanie robotów FANUC w ruchu
- technicy z działu Utrzymania Ruchu, odpowiedzialni za utrzymanie robotów FANUC w ruchu
- integratorzy robotów FANUC

Zagadnienia poruszane na szkoleniu:

- 1) Zasady bezpieczeństwa pracy z robotem
- 2) Omówienie budowy i funkcjonalności podstawowych komponentów robota i kontrolera
- 3) Obsługa panelu programowania (Teach Pendant)
- 4) Układy współrzędnych, ręczne poruszanie robotem, pozycje osobiwe
- 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) Wykonanie i przywrócenie kopii bezpieczeństwa robota
- 9) Wymiana baterii, mastering i kalibracja robota w praktyce
- 10) Wyjazd z kolizji robota – przykłady i metody postępowania
- 11) Symulacja awarii kontrolera w praktyce – praca z dokumentacją
- 12) Najczęściej pojawiające się błędy i metodologia postępowania

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 utrzymania robotów FANUC (awaria robota FANUC).

Harmonogram

Liczba przedmiotów/zajęć: 27

Przedmiot / temat zajęć	Prowadzący	Data realizacji zajęć	Godzina rozpoczęcia	Godzina zakończenia	Liczba godzin
1 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Zasady bezpieczeństwa	Kacper Pawlik	08-06-2026	09:00	10:30	01:30
2 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Przerwa	Kacper Pawlik	08-06-2026	10:30	10:45	00:15
3 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Interfejs panelu do robota	Kacper Pawlik	08-06-2026	10:45	12:15	01:30
4 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Przerwa	Kacper Pawlik	08-06-2026	12:15	12:30	00:15

Przedmiot / temat zajęć	Prowadzący	Data realizacji zajęć	Godzina rozpoczęcia	Godzina zakończenia	Liczba godzin
5 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Omówienie menu i budowy robota oraz szafy elektrycznej	Kacper Pawlik	08-06-2026	12:30	14:00	01:30
6 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Przerwa	Kacper Pawlik	08-06-2026	14:00	14:15	00:15
7 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Układy współrzędnych i ich rozróżnianie	Kacper Pawlik	08-06-2026	14:15	15:45	01:30
8 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Przerwa	Kacper Pawlik	08-06-2026	15:45	16:00	00:15
9 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Rodzaje interpolacji	Kacper Pawlik	08-06-2026	16:00	17:00	01:00
10 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Tworzenie prostego programu	Kacper Pawlik	09-06-2026	09:00	10:30	01:30
11 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Przerwa	Kacper Pawlik	09-06-2026	10:30	10:45	00:15

Przedmiot / temat zajęć	Prowadzący	Data realizacji zajęć	Godzina rozpoczęcia	Godzina zakończenia	Liczba godzin
12 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Edycja programów	Kacper Pawlik	09-06-2026	10:45	12:15	01:30
13 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Przerwa	Kacper Pawlik	09-06-2026	12:15	12:30	00:15
14 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Podstaw owe błędy cz.1	Kacper Pawlik	09-06-2026	12:30	14:00	01:30
15 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Przerwa	Kacper Pawlik	09-06-2026	14:00	14:15	00:15
16 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Podstaw owe błędy cz.2	Kacper Pawlik	09-06-2026	14:15	15:45	01:30
17 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Przerwa	Kacper Pawlik	09-06-2026	15:45	16:00	00:15
18 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Wyjazdy z kolizji	Kacper Pawlik	09-06-2026	16:00	17:00	01:00
19 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Masterin g robota	Kacper Pawlik	10-06-2026	09:00	10:30	01:30

Przedmiot / temat zajęć	Prowadzący	Data realizacji zajęć	Godzina rozpoczęcia	Godzina zakończenia	Liczba godzin
20 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Przerwa	Kacper Pawlik	10-06-2026	10:30	10:45	00:15
21 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Backupy	Kacper Pawlik	10-06-2026	10:45	12:15	01:30
22 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Przerwa	Kacper Pawlik	10-06-2026	12:15	12:30	00:15
23 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Symulacja awarii	Kacper Pawlik	10-06-2026	12:30	14:00	01:30
24 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Przerwa	Kacper Pawlik	10-06-2026	14:00	14:15	00:15
25 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Diagnostyka awarii	Kacper Pawlik	10-06-2026	14:15	15:45	01:30
26 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Przerwa	Kacper Pawlik	10-06-2026	15:45	16:00	00:15
27 z 27 Szkolenie Utrzymanie Ruchu 3 dni roboty FANUC/Walidacja	-	10-06-2026	16:00	17:00	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	5 535,00 PLN
Koszt przypadający na 1 uczestnika netto	4 500,00 PLN
Koszt osobogodziny brutto	230,63 PLN
Koszt osobogodziny netto	187,50 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 oraz utrzymania robotów FANUC oraz dodatkowe materiały w wersji elektronicznej po polsku i angielsku przydatne przy obsłudze i utrzymaniu robotów FANUC.

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