

USEEA1 - Travaux pratiques d'initiation à la robotique industrielle

Présentation

Prérequis

Aucun prérequis

Objectifs pédagogiques

Dans le cadre de cette UE, l'apprenti devra acquérir des notions solides sur la mise en place de solutions robotisées. A l'issue de cette UE, l'apprenti ingénieur devra maîtriser un langage de programmation pour un robot industriel.

Compétences

Comprendre le principe de commande d'un robot à l'aide du langage VAL3

Compétences

Comprendre le principe de commande d'un robot à l'aide du langage VAL3

Programme

Contenu

- Principe de commande d'un robot industriel 6 axes.
- Repères, changements de coordonnées.
- Environnement de conception et de programmation STÄUBLI Robotics Suite (SRS).
- Langages de programmation VAL3 (Stäubli) : programmes (fonctions élémentaires), structures simples, variables, données, types simples, types de champs de bites, interfaces utilisateurs.
- Programmation d'une séquence de mouvements d'un bras manipulateur industriel 6 axes (TX40 et/ou TX60).

Description des modalités de validation

Simulations sur ordinateur et travaux pratiques avec un robot industriel.

Exercices notés, comptes rendus, examen final

Mis à jour le 03-04-2019



Code : USEEA1

Unité spécifique de type cours

2 crédits

Responsabilité nationale :

EPN03 - Electroniques, électrotechnique, automatique et mesure (EEAM) / 1

Contact national :

Equipe pédagogique Systèmes éco-électriques

292 rue Saint-Martin

21-0-41

75003 Paris

01 58 80 85 01

Alexandre Pigot

alexandre.pigot@lecnam.net