

USMC4M - Programmation pour la robotique - Langages et simulation

Présentation

Objectifs pédagogiques

- La PHL (programmation hors ligne) En phase d'avant-projet : définition de la solution technique
En phase d'étude : définition des trajectoires
- Programmation (définition et structure des programmes)
- Les structures de mouvements, instructions et caractéristiques d'un point (type, vitesse, zone, outil)
- Les trajectoires (Différents types, points spéciaux, interactions entre robots)
- Création d'outil
- Les cycles et appels automate
- Création de repères (repère robot, repère atelier, repère objet, ...)
- Choix, communication, messages

Programme

Contenu

- Maitriser les principes de programmation d'un système robotique industriel,
- Maitriser les différentes formes de trajectoires,
- Maitriser les outils de communication propre à un système robotique

Modalités de validation

- Projet(s)

Mis à jour le 02-06-2025



Code : USMC4M

Unité spécifique de type mixte
4 crédits

Responsabilité nationale :
EPN03 - Electroniques,
électrotechnique, automatique et
mesure (EEAM) / Jérémy VAN
GORP