USMC4M - Programmation pour la robotique - Langages et simulation

Mis à jour le 10-12-2024

Code : USMC4M

Unité spécifique de type mixte

3 crédits

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

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)