

ROBOTIQUE DE SERVICE, COLLABORATIVE, COBOT, EXOSQUELETTE



Présentation

Description

- Panorama de la robotique service
- Typologie de la collaboration Homme-Robot
- Les méthodes et approches permettant de traiter les problématiques de sécurité en robotique collaborative
- Principe de la coopération robot-vision
- Notion de cobot et d'exosquelette, et technologies associées

TP : Lors de TP, les élèves se familiariseront à l'utilisation de robots collaboratifs (Stäubli TX2, Sawyer et ABB dual-arm Yumi) et seront amenés à traiter les problématiques de sécurité.

Objectifs

Au terme de cette UE, les élèves seront capables de :

- A partir d'un CdC, choisir et déployer des équipements spécifiques à une application de robotique collaborative ou de service
- Gérer les aspects sécuritaires d'une installation robotisée collaborative
- Définir et Gérer les interactions Homme-robot en intégrant des problématiques liées à la Responsabilité Sociétale
- Exploiter la vision pour le guidage de robot
- Choisir et intégrer un cobot / exosquelette pour une application industrielle ou de service

Infos pratiques

Lieu(x)

> CAMPUS MONT HOUY - VALENCIENNES