

MA.12		ROBOTIQUE EXPÉRIMENTALE			
<p>Objectifs : Cette formation a pour objectif de fournir aux participants une expérience pratique dans le domaine de la manipulation robotisée. Ce stage traite les activités suivantes :</p> <ul style="list-style-type: none"> ⤴ Cinématique des mécanismes sériels et parallèles ⤴ Planification et programmation des tâches, ⤴ Applications pratiques (robot Kuka, robot Delta et plate-forme de Stewart) 					
Public concerné			Pré-requis		
Ingénieurs, universitaires			Il est souhaitable que les participants aient des notions de mécanique rationnelle et de programmation		
Niveau	Session (s)	Durée	Début	Fin	Volume horaire
II	1	04 jours	09h	16h	24 Heures
Répartition du volume horaire					
09H de Cours et 15H de TP					
Contenu du programme					
<p>I. INTRODUCTION,</p> <p>II. CONCEPTS GENERAUX</p> <p>II.1. Modélisation des mécanismes robotisés</p> <p>II.2. Planification des tâches, programmation des robots, standard d'échange</p> <p>III. APPLICATION PRATIQUE SUR LE ROBOT KUKA,</p> <p>III.1. Tâches de soudage,</p> <p>III.2. Tâches d'usinage</p> <p>IV. APPLICATION PRATIQUE SUR LE ROBOT DELTA,</p> <p>IV.1. Tâches de manipulation,</p> <p>IV.2. Tâches d'usinage</p> <p>V. APPLICATION PRATIQUE SUR LA PLATE-FORME DE STEWART, RESTITUTION DE MOUVEMENTS DE VEHICULES</p>					
Enseignant (s) responsable (s) du stage			Coût du stage (en H.T.)		
M. HADDAD (EMP) B. BOUNAB(EMP) M. AFROUN (EMP)			40 000 DA		