

# 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