



Au vu du contexte sanitaire lié à la propagation du coronavirus, les modalités d'organisation et d'évaluation des unités d'enseignement ont pu, dans différentes situations, être adaptées ; ces éventuelles nouvelles modalités ont été -ou seront- communiquées par les enseignant-es aux étudiant-es.

5 crédits	30.0 h + 30.0 h	Q1
-----------	-----------------	----

Enseignants	Dehez Bruno ;Fisette Paul ;Ronsse Renaud ;
Langue d'enseignement	Anglais
Lieu du cours	Louvain-la-Neuve
Préalables	Les étudiants doivent maîtriser les compétences suivantes: connaissances de base en description et analyse des mécanismes et en automatique linéaire, telles que couvertes dans le cadre des cours LMECA1210 et LINMA1510
Thèmes abordés	<ul style="list-style-type: none"> • Introduction aux capteurs industriels : principe physique et réalisation pratique. • Pneumatique et électropneumatique : traitement de l'air comprimé, technologie et logique séquentielle. • Robotique industrielle : structures et modèles cinématiques, préhenseur, génération et contrôle de trajectoire. • Automates programmables : technologie, fonctionnement et programmation • GRAFCET : Programmation fonctionnelle et implémentation
Acquis d'apprentissage	<p>Eu égard au référentiel AA du programme « Master ingénieur civil mécaniciens », ce cours contribue au développement, à l'acquisition et à l'évaluation des acquis d'apprentissage suivants :</p> <ul style="list-style-type: none"> • AA1.1 • AA3.3 • AA5.3, AA5.4, AA5.5 • AA6.1 <p>Plus précisément, au terme du cours, l'étudiant sera capable de</p> <p>1</p> <ul style="list-style-type: none"> • Enoncer le principe de fonctionnement et les principales propriétés des capteurs industriels, de la pneumatique et de l'électropneumatique, de la robotique industrielle, des automates programmables, et de la gestion des lignes de production. • Choisir et mettre en 'uvre un capteur industriel au sein d'un processus de production • Mettre en pratique les notions d'automatisation séquentielle, en travaillant sur des bancs didactiques et en programmant en langage GRAFCET un convoyeur industriel. • Dérivée les modèles géométriques direct et inverse d'un robot industriel, calculer la matrice Jacobienne de ce robot, et utiliser celle-ci pour en identifier les singularités. • Développer une méthode simple pour la génération de trajectoire d'un robot industriel, et pour le contrôle en position de celle-ci. <p>-----</p> <p><i>La contribution de cette UE au développement et à la maîtrise des compétences et acquis du (des) programme(s) est accessible à la fin de cette fiche, dans la partie « Programmes/formations proposant cette unité d'enseignement (UE) ».</i></p>
Modes d'évaluation des acquis des étudiants	En raison de la crise du COVID-19, les informations de cette rubrique sont particulièrement susceptibles d'être modifiées. Examen écrit
Méthodes d'enseignement	En raison de la crise du COVID-19, les informations de cette rubrique sont particulièrement susceptibles d'être modifiées. Cours magistral (13 séances) Laboratoires : 4 (électro)pneumatique, 1 en robotique et 2 en automates programmables Travail sur le choix et la mise en oeuvre d'un capteur industriel
Contenu	Le cours magistral aborde les différents thèmes repris dans la rubrique « Thèmes abordés ». C'est un cours de base dans le domaine de l'automatisation industrielle, dans lequel on s'intéresse aux capteurs, aux actionneurs (principalement les actionneurs (électro-)pneumatiques et les robots manipulateurs) et au "système" qui va coordonner les actions dans une approche principalement séquentielle : logiques câblée et programmée sont abordées et mises en oeuvre au travers de 7 laboratoires. Les étudiants réaliseront ces laboratoires par groupes de 2, sur des bancs didactiques consacrés à la pneumatique et l'électropneumatique, et sur un convoyeur industriel piloté par automate programmable. Ils manipuleront également un robot industriel.

Ressources en ligne	http://moodleucl.uclouvain.be/course/view.php?id=7755
Bibliographie	<p>Slides, Syllabus et notices de laboratoires sur Moodle</p> <p><i>Pour la partie "robotique" du cours, les deux références principales sont les livres:</i></p> <ul style="list-style-type: none"> • <i>Robot Modeling and Control</i> (http://eu.wiley.com/WileyCDA/WileyTitle/productCd-EHEP000518.html) de Mark W. Spong et al. Des exemplaires de ce livre sont disponibles à la bibliothèque (BST). • <i>Robotics</i> (http://www.springer.com/us/book/9789048137756) de Tadej Bajd, Matja' Mihelj, J. Lenar'i, A. Stanovnik, et Marko Munih. Ce livre est disponible en ligne (depuis le réseau de l'UCLouvain).
Autres infos	Un ou des séminaire(s) industriel(s) est/sont organisé(s) dans le cadre du cours
Faculté ou entité en charge:	MECA

Programmes / formations proposant cette unité d'enseignement (UE)				
Intitulé du programme	Sigle	Crédits	Prérequis	Acquis d'apprentissage
Master [120] : ingénieur civil biomédical	GBIO2M	5		
Master [120] : ingénieur civil mécanicien	MECA2M	5		
Master [120] : ingénieur civil électromécanicien	ELME2M	5		