



LICENCE PROFESSIONNELLE

Métiers de l'industrie : mécatronique,
robotique

PARCOURS TYPE

RVI : Robotique et vision industrielles

www.u-picardie.fr

UFR DES SCIENCES

Pôle scientifique Saint-Leu AMIENS



OBJECTIFS

- Acquérir dans le domaine de la robotique et de la vision industrielles, des connaissances précises adaptées aux évolutions technologiques et aux besoins des industriels.
- Être capable d'utiliser et de mettre en œuvre les dernières techniques robotisées.
- Développer l'aptitude à intégrer et encadrer des équipes opérationnelles.
- Développer les qualités individuelles d'autonomie, d'initiative, de responsabilité, de rigueur dans la conduite et la gestion de projets.
- S'adapter rapidement et communiquer à l'international.
- Négocier les solutions techniques avec le client.

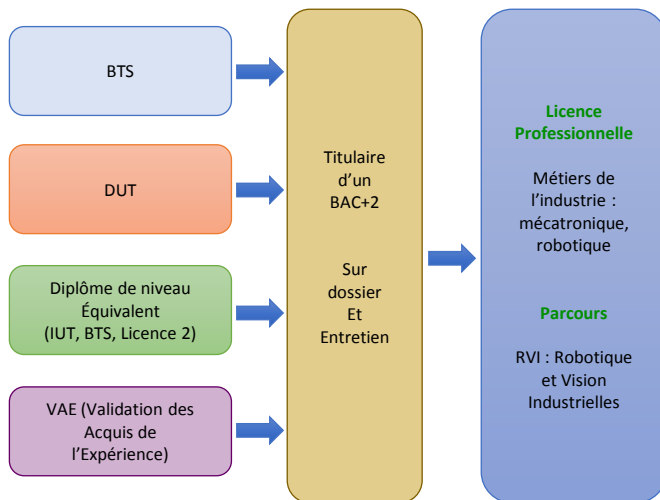
UNITES D'ENSEIGNEMENT

Unités d'Enseignements	CM	TD	TP	Crédits (ECTS)
UE1 : ROBOTIQUE INDUSTRIELLE				18
Introduction à la robotique	6	10	10	
Modélisation des robots	6	6		
Phénomènes Dynamiques engendrés par les mouvements du robot	6	12	12	
Conception et dimensionnement des préhenseurs	4	10	14	
Mise en œuvre et exploitation d'une cellule robotisée	4	10	10	
Programmation des robots	16	40	24	
UE2 : OUTILS DE L'INTEGRATION ROBOTIQUE				9
Vision	16	10	14	
Perfectionnement de la programmation automate	4	8	4	
Techniques fondamentales de la communication numérique	8	14	8	
Application à la supervision industrielle	4	8	8	
UE3 : METHODOLOGIE DE TRAVAIL EN ENTREPRISE				12
Gestion de projet et qualité dans la robotique	8	14		
Expression, communication écrite	6	24		
Anglais technique	6	24		
Les process en robotique	8	30		
UE4 : PROJET INDUSTRIEL TUTEURE				6
UE5 a: STAGE EN APPRENTISSAGE				15
ou UE5 b: STAGE EN CONTRAT PROFESSIONNALISANT				15
ou UE5 c: STAGE EN ENTREPRISE				15

PUBLICS

- DUT (Génie électrique et informatique industrielle ; Génie industriel et maintenance ; Génie mécanique et productique ; Informatique),
- BTS (Assistance technique d'ingénieur ; Conception de produits industriels ; Contrôle industriel et régulation automatique ; Electrotechnique ; Maintenance industrielle ; Conception et réalisation de systèmes automatiques ; Informatique et réseaux pour l'industriel et les services techniques ; Industrialisation des produits mécaniques ; Systèmes électroniques ; mise en forme des matériaux par forgeage ; Etude et réalisation d'outillages de mise en forme des matériaux),
- L2 (Sciences pour l'ingénieur ; Electronique, énergie électrique, automatique ; Mécanique ; Sciences et technologies), ou équivalent

MODALITES D'ACCES



ORGANISATION

- 1 semaine d'actualisation des connaissances (30 h)
- 18 semaines de formation théorique et pratique (546 h)
- 16 semaines de stage en entreprise pour les étudiants en formation initiale ou continue
- 35 semaines en entreprise pour les étudiants en alternance

- Travaux pratiques et projet tuteuré (150h) sur parc exceptionnel de 8 cellules robotiques industrielles (soudure, emballage, ébavurage, tri, gros porteur 180Kg).

- De nombreux intervenants de sociétés (PSA, Swisslog, ABB, Schmalz, Effilux, DÜRR, Fanuc, Kuka, Ascodero, Cognex) assurent une part importante des enseignements.

METIERS

Quelques exemples de débouchés professionnels :

- Responsable de process
- Responsable de chaînes de production robotisées
- Intégrateur
- Concepteur de cellules robotisées
- Responsable marketing
- Formateur sur robots et langages
- Technicien robotique de maintenance



CONTACTS

- **Responsables de la formation :**

Guillaume CARON,
guillaume.caron@u-picardie.fr
Tél : 03.22.82.59.01

Bertrand MUNIO (Lycée Marie Curie),
bertrand.munio@ac-amiens.fr
Tél : 03.44.74.31.74

- **Scolarité :**

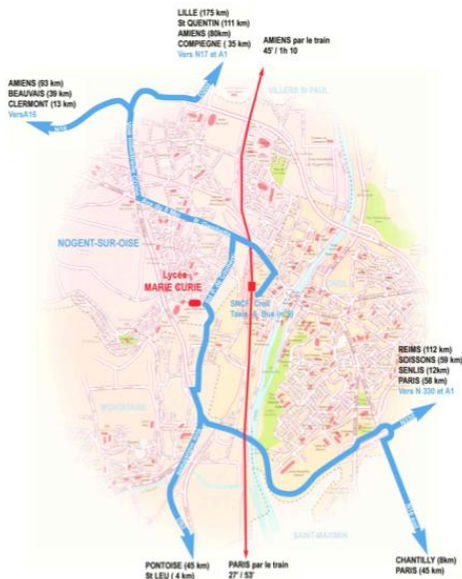
- **Formation initiale :**
Jacqueline DEGREMONT
Tél : 03.22.82.78.21

- **Formation continue :**
Marie-Pascale CABOCHÉ
Tél : 03.22.80.42.34

- **Formation en alternance :**
Stéphanie SIMON
Tél : 03.22.82.88.02

Lieu de la formation :

e Marie Curie
47 Boulevard Pierre De Coubertin
60180 NOGENT SUR OISE
(possibilité d'internat)



PARTENAIRES INSTITUTIONNELS



PARTENAIRES INDUSTRIELS

