Robotique - Générer vos trajectoires automatisées sans code avec FUZZY STUDIO

Automatisme - Robotique

23/11/2026

Public et prérequis

Techniciens, roboticiens utilisant ou programmant des robots industriels

Les objectifs

Comprendre le concept de la solution de FUZZY LOGIC
S'approprier l'interface logicielle
Comprendre le rôle du contrôleur
Générer des trajectoires automatisées
Transmettre les trajectoires au robot

Les méthodes pédagogiques et d'encadrement

Alternance d'apports théoriques, de cas pratiques, de mises en situation.
La formation est animée par des intervenants ayant une expérience du terrain (intégration de cellules robotisées, assistance technique client, etc.) et de l'animation en présentiel.

Validation et certification

Attestation de formation

Outils pédagogiques

Plateforme e-learning EASI
Robots collaboratifs et robots industriels
Salles et ateliers techniques dédiés

Contenu de la formation

Comprendre le concept de la solution de FUZZY LOGIC

Origine du besoin
Le principe de la solution
Différences entre la solution FUZZY LOGIC et un logiciel constructeur
Avantages de la solution

S'approprier l'interface logicielle

L'interface graphique
L'architecture du logiciel
Les principales fonctions :
La création d'une application
La génération de trajectoires
Le transfert au robot
La sauvegarde

Comprendre le rôle du contrôleur

RÉFÉRENCE
AUTO0025

CENTRES DE FORMATION
Senlis, Beauvais

DURÉE DE LA FORMATION
1 jour / 7 heures

ACCUEIL PSH
Formation ouverte aux personnes en situation de handicap. Moyens de compensation à étudier avec le référent handicap du centre concerné.

PARTENAIRE
FUZZY LOGIC

Les + Promeo

• 60 ans d'existence
• Une communauté de 3 100 alternautes
• 24 000 stagiaires formés par an
• 3 500 entreprises qui nous font confiance

• Un accompagnement personnalisé et un contact dédié
• L'expertise professionnelle de tous nos formateurs
• La diversité des diplômes sous accréditation par des partenaires de renom
• Une pédagogie active
• Des infrastructures technologiques et un environnement stimulant

Pourquoi un contrôleur ?
Principe de fonctionnement du contrôleur
Les informations transmises au robot

Générer des trajectoires automatisées

Comment créer des trajectoires simples à partir d'un modèle 3D ?
Mises en applications pratiques

Transmettre les trajectoires au robot

Mises en applications pratiques :
Transférer une application au robot
Tester l'application
Corriger les trajectoires
Optimiser l'application

Modalité d’évaluation

Le suivi et l'évaluation du stagiaire se déroulent durant les travaux pratiques, cas concrets et mises en situation.
Chaque stagiaire peut à tout moment avoir des approfondissements, explications supplémentaires ou demander des informations plus appliquées à son domaine d'activité.