

# Robotique collaborative et mobile

Licence professionnelle Métiers de l'industrie : mécatronique, robotique



**Durée**  
1 an



**Composante**  
Institut  
Universitaire de  
Technologie de  
Lille



**Langue(s)  
d'enseignement**  
Français

## Présentation

La licence professionnelle **Métiers de l'industrie – Mécatronique, Robotique – Parcours Robotique Collaborative et Mobile (RoboCoM)** vise à former des cadres intermédiaires spécialistes de la robotique industrielle, collaborative et mobile, capables de mettre en œuvre un système robotisé et d'en assurer la maintenance.

La formation débouche à la fois sur un diplôme de licence professionnelle et sur un certificat de qualification paritaire de la métallurgie (CQPM) Chargé d'intégration en robotique industrielle. Ce titre, reconnu par le monde professionnel, témoigne de la capacité du titulaire à analyser un besoin client par rapport à un processus de fabrication à robotiser, à étudier et définir les solutions robotisées, à intégrer un système robotisé dans un processus de fabrication et à mettre en service un système robotisé.

**En partenariat avec les centres AFPI de Marcq-en-Barœul et de Valenciennes**

## Savoir-faire et compétences

Les diplômés sont capables de : Analyser un besoin client par rapport à un processus de fabrication à robotiser

- Étudier et définir les solutions robotisées
- Intégrer un système robotisé dans un processus de fabrication
- Mettre en service un système robotisé (maîtrise des langages spécifiques...)

- Mettre en œuvre la maintenance sur robot
- Manager une équipe et rendre compte à la hiérarchie
- Échanger en anglais et maîtriser le vocabulaire lié à la robotique

## Organisation

### Organisation

Le diplôme de licence professionnelle s'obtient lorsque les 60 crédits ECTS affectés aux blocs de connaissances et de compétences (BCC) des deux semestres sont acquis, ce qui implique d'obtenir une moyenne supérieure ou égale à 10/20 dans chaque BCC. Les enseignements sont réalisés à l'IUT (plateau technique de robotique mobile), ainsi qu'aux centres AFPI de Marcq-en-Barœul (plateau technique de robotique collaborative) et de Valenciennes (plateau technique de robotique industrielle). 440 heures d'enseignement pédagogique sur une année, réparties sur 15 semaines.

### PROGRAMME

#### SEMESTRE 5

##### **BCC 1. Gérer et adapter des processus de production**

Automatisme

Sécurité et réseaux de communication industriels

##### **BCC 2. Etudier et définir une solution robotisée**

Robotique industrielle  
Robotique collaborative

**BCC 3. Intégrer une solution robotisée**  
Mathématiques pour la robotique

**BCC 4. Développer une attitude professionnelle**  
Communication (français-anglais)  
Conduite de projet et management  
Projet tuteuré

#### SEMESTRE 6

**BCC 2. Etudier et définir une solution robotisée**  
Robotique mobile

**BCC 3. Intégrer une solution robotisée**  
Robotique industrielle  
Robotique collaborative  
Robotique mobile

**BCC 4. Développer une attitude professionnelle**  
Projet tuteuré  
Stage en entreprise

---

## Ouvert en alternance

**Type de contrat :** Contrat d'apprentissage, Contrat de professionnalisation.

1 semaine IUT/AFPI – 1 semaine entreprise, de septembre à août

---

## Stages

**Stage :** Obligatoire

**Durée du stage :** 15 semaines

---

## Admission

---

## Conditions d'admission

Admission par un jury après examen des dossiers de candidature et entretien de motivation éventuel.

---

## Modalités d'inscription

Vous êtes titulaire d'un bac + 2 ou vous faites valoir un autre diplôme, une autre formation et/ou des expériences personnelles et professionnelles équivalant à un bac +2.

- Vous êtes de nationalité française ou ressortissant de l'UE et pays assimilés : vous devez faire acte de candidature sur la plateforme <https://ecandidat.univ-lille.fr>
- Vous n'avez pas les titres requis pour un accès de droit, mais vous faites valoir un autre diplôme, une autre formation et/ou des expériences personnelles et professionnelles équivalant à un Bac+1 et/ou Bac + 2.
- Vous êtes de nationalité étrangère (hors UE et assimilés) : veuillez prendre connaissance des modalités d'admission sur <https://international.univ-lille.fr/venir-a-luniversite/etudiantes/hors-programme-dechange/>

---

## Public cible

Pour intégrer cette licence professionnelle, nous accueillons des étudiants aux profils variés :

Peuvent être admis :

- Les titulaires d'un diplôme de type BTS, BUT 2, DEUST des secteurs industriels compatibles avec le domaine de formation.
- Les étudiants issus d'une 2ème année de licence validée ou d'une classe préparatoire validée.
- Pour les professionnels en activité : possibilité de validation des acquis de l'expérience (VAE) et possibilité de formation continue.

---

## Et après

---

## Insertion professionnelle

### Métiers visés

La polyvalence des diplômés leur permet de s'adapter aux évolutions des besoins des entreprises et aux évolutions des métiers futurs :

- Technicien R&D, bureau d'étude automatisme et robotique
- Chargé d'affaire en automatique et robotique
- Responsable de groupe automatique et robotique de production
- Chef de projet automatisme et robotique
- Roboticien, installateur de cellules robotisées

### Secteurs d'activités

Les secteurs d'activités principaux sont :

- L'automobile
- L'aéronautique
- L'agroalimentaire
- L'agriculture
- L'industrie pharmaceutique
- La défense
- les activités de services

---

## Infos pratiques

---

### Autres contacts

#### Responsable pédagogique

David GLAY

[✉ david.glay@univ-lille.fr](mailto:david.glay@univ-lille.fr)

#### Secrétariat pédagogique

[✉ iut-geii@univ-lille.fr](mailto:iut-geii@univ-lille.fr)

---

## Établissement(s) partenaire(s)

AFPI de Marcq-en-Baroeul

[✉ https://www.afpi-acmformation.com/](https://www.afpi-acmformation.com/)

AFPI de Valenciennes

[✉ https://www.afpi-acmformation.com/](https://www.afpi-acmformation.com/)

---

## Lieu(x)

 Villeneuve d'Ascq

---

## Campus

 Campus Cité scientifique

---

## En savoir plus

Site de l'IUT de Lille

[✉ https://iut.univ-lille.fr/formation](https://iut.univ-lille.fr/formation)