



22 et 23 Juin 2026

| ATELIERS

24 et 25 Juin 2026

| CONFÉRENCE

## ATELIERS

*Nom de l'atelier*

**Intégration EtherCAT avec ROS 2**

*Description*

EtherCAT est aujourd'hui l'un des protocoles de communication industriels les plus répandus en robotique, mais son intégration dans un pipeline ROS 2 reste un exercice souvent intimidant. Cet atelier pratique comble ce manque : les participants construiront pas à pas un système de contrôle robotique complet s'appuyant sur `ethercat_driver_ros2` et `ros2_control`, depuis la configuration du bus jusqu'au contrôle effectif des actionneurs. La session se conclut par un exemple concret illustrant comment introduire une première couche de sécurité fonctionnelle dans cette architecture. À l'issue de l'atelier, les participants auront acquis une maîtrise pratique et immédiatement réutilisable de la chaîne EtherCAT sous ROS 2 avec des drives Novanta.

*Nom des formateurs et formatrices*

Maciej Bednarczyk (Asterion Robotics)

*Nombre de participant.e.s*

15

*Langue*

Français

*Durée de l'atelier*

4h

*Matériel*

Ordinateur sous Linux et environnement Docker

*Niveau attendu des participant.e.s*

Expérience préalable avec ROS 2 et `ros2_control`