ROB201 - Modélisation et commande de systèmes robotiques

Présentation

Objectifs pédagogiques

Savoir modéliser les mouvements d'un robot, élaborer des lois de commande, planification et optimisation de mouvements.

Programme

Contenu

Modélisation des robots ; Commande linéaire ; Commande non linéaire, commande robuste et commande prédictive ;Observation et filtrage ; Planification de trajectoires et de mouvements ; Évitement d'obstacles ; Implantation de lois de commande.

Modalités de validation

- Contrôle continu
- Projet(s)
- Examen final

Description des modalités de validation

Travaux pratiques à rendre, contrôle continu, examen terminal sur table.

Bibliographie

Titre	Auteur(s)
Supports de cours et de travaux pratiques	Félix Beauchaints, Hervé Guillard, Julien Marzat

Mis à jour le 16-04-2024

Code : ROB201

Unité d'enseignement de type cours

6 crédits

Volume horaire de référence (+/- 10%) : **50 heures**

Responsabilité nationale : EPN03 - Electroniques, électrotechnique, automatique et mesure (EEAM) / 1

Contact national :

EPN03 - Easy

292 rue Saint-Martin
11-B-2
75141 Paris Cedex 03
01 40 27 24 81
Virginie Dos Santos Rance
virginie.dos-santos-rance@lecnam.net