

# 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-](mailto:virginie.dos-santos-rance@lecnam.net)

[rance@lecnam.net](mailto:rance@lecnam.net)