USMC4J - Comportement dynamique des robots

Mis à jour le 22-03-2021

Code : USMC4J

Unité spécifique de type mixte

4 crédits

Responsabilité nationale : EPN03 - Electroniques, électrotechnique, automatique et mesure (EEAM) / Jérémy VAN GORP

Présentation

Objectifs pédagogiques

• Cinématique, dynamique, énergétique
• Validation fonctionnelle des préhenseurs
• Simulation du comportement dynamique
• Impact sur les structures porteuses

Programme

Modalités de validation

- Projet(s)
- Examen final