

USMC4S - Asservissements et contrôle

Présentation

Objectifs pédagogiques

Les apprenants doivent maîtriser les asservissements articulaires de base d'un robot manipulateur ou mobile et être capables de comprendre un asservissement dans l'espace opérationnel du robot. Dans le cadre de cette UE, on utilisera les outils de l'automatique pour les asservissements des robots.

Programme

Modalités de validation

- Projet(s)
- Examen final

✳ Mis à jour le 02-06-2025



Code : USMC4S

Unité spécifique de type mixte

3 crédits

Responsabilité nationale :

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

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