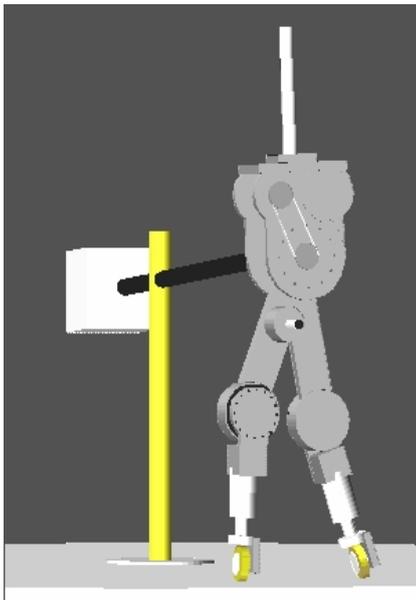


{jfallback}58|content|There are no translations available.{/jfallback}

Modification de trajectoire de référence pour un robot marcheur



Ces travaux de recherche effectués dans le cadre de mon Master recherche ont concerné la commande d

[IRCCyN](#)

Le travail effectué a permis de valider la possibilité d'une modification (sigle de la trajectoire) des résu

[robot Rabbit](#)

[taksim escort](#) [istanbul escort](#)