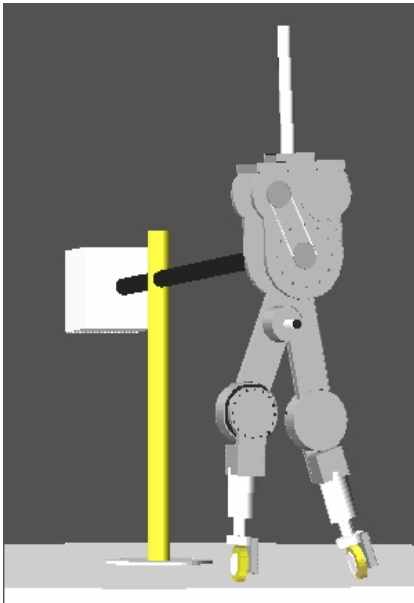


{jalternative}58|content|There are no translations available.{/jalternative}

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 de modifier le [robot Rabbit](#) (figure de la trajectoire) Les résultats

[robot Rabbit](#)

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