

{jfallback}64|content|There are no translations available.{/jfallback}

Les transparents du cours sont donnés ci-dessous (il est à noter qu'ils contiennent des parties manquantes). Ce cours a trait aux robots manipulateurs et a les objectifs suivants :

1. comprendre et savoir interpréter une transformation dans l'espace à l'aide de matrices de transformations homogènes,
2. savoir modéliser la géométrie des robots, par la méthode de Denavit Hartenberg Modifiée,
3. connaître les bases et le fonctionnement des méthodes d'obtention des modèles géométriques, cinématiques et dynamiques d'un robot,
4. savoir comment générer des consignes (articulaires, opérationnelles) pour la commande en position de robots.

Compétences visées : Capacité d'appréhender un système robotique en vue de sa commande.

{jumi [\*6]} [taksim escort](#) [istanbul escort](#)