

[L'objectif de ce TP](#) est la mise en application des principales notions de modélisation et de commande des robots manipulateurs traités en [cours de robotique](#). Ceci est réalisé par l'intermédiaire d'un simulateur développé sous Matlab/Simulink (cf. vidéo ci-dessous). Les modèles géométriques, cinématiques et dynamiques de robots manipulateurs sont abordés en vue de la commande.

L'ensemble des programmes nécessaires à la réalisation de ce TP est accessible [via le lien suivant](#).

Compétences visées : Isoler et maîtriser toutes les briques de base nécessaires à la commande d'un bras manipulateur.

{flv}PourPluginAllVideo/TP_RobotSCARA{/flv}

{flv}PourPluginAllVideo/TP_RobotSCARA_AvecSimulink{/flv} [united luxury shop](#)