

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

1. Connaître les principales applications liées aux Robots Mobiles (RM),
2. Connaître les principaux moyens de locomotion utilisés par les RM,
3. Savoir comment modéliser les RM en vue de leur commande,
4. Connaître les principales méthodes de localisation des RM,
5. Connaître les principales approches pour réaliser la navigation des RM.

Compétences visées : Maîtriser les principaux outils de modélisation et de commande pour les robots mobiles.

Chapitre I au chapitre III

{jumi [*7]}

Chapitre IV au chapitre V

{jumi [*8]} [taksim escort](#) [istanbul escort](#)