

L'objectif de cette série de TP est la mise en application des méthodes de localisation et de commande pour un robot mobile. Ceci est réalisé par l'intermédiaire de l'implémentation effective de ces méthodes à la fois en simulation (sous Matlab/Simulink) et sur les robots [WifiBot](#)

disponible au niveau du département

[Génie Electrique](#)

Les TP sont au nombre de trois :

1. Localisation des robots mobiles : Extraction des primitives de base et propagation de l'incertitude,
2. [Planification de chemin : Champs de potentiels](#) ,
3. [Commande et évitement d'obstacles : Théorème de stabilité de Lyapunov et méthode des cycles-limites](#)

Compétences visées : Isoler et maîtriser toutes les briques de base nécessaires à la localisation, la modélisation et la commande des robots mobiles. [united luxury shop](#)