

{jfallternative}54|content|There are no translations available.{/jfallternative}

[**MiRoCo**](#) (***MiniRobotique Cooperative***), un logiciel complet et performant pour la simulation des systèmes multi-robots à forte dynamique d'interaction, [développé en Visual C++](#)

[**BibAG**](#) (***Bibliothèque pour Algorithmes Génétiques***), une bibliothèque complète pour réaliser des optimisations paramétriques à base d'algorithmes génétiques, développée en Visual C++ (cf. chapitre VII de la [thèse de doctorat](#)).

[**Logiciel didactique**](#) [pour la simulation d'un bras manipulateur de type SCARA 2D,](#)
[développé avec MATLAB/Simulink](#)

[rolex replica](#)