

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

[**BibAG**](#) (***B**ibliothèque pour **A**lgorithmes **G**énétiques*), 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](#)

[taksim escort](#) [istanbul escort](#)