



Présentation

Code interne : EMU9-AUT01

Description

L'objet du cours est de présenter succinctement la commande des robots. Après un bref rappel des outils de modélisation développés (modèles géométriques, cinématiques et dynamiques) et du principe des régulations d'axes de type PID, les principales architectures de commande des systèmes robotisés sont présentées. Deux séances de travaux pratiques illustreront le cours.

Heures d'enseignement

CI Cours Intégrés 12h

Modalités de contrôle des connaissances

Évaluation initiale / Session principale

Type d'évaluation	Nature de l'évaluation	Durée (en minutes)	Nombre d'épreuves	Coefficient de l'évaluation	Note éliminatoire de l'évaluation	Remarques
Contrôle Continu Intégral	Contrôle Continu			1		

Infos pratiques