

Systèmes poly-articulés et robotique

ECTS
6 crédits

Composante
**Sciences Fondamentales
et Appliquées**

Période de l'année
Semestre 7

En bref

Méthode d'enseignement: En présence

Ouvert aux étudiants en échange: Non

Présentation

Description

Ce module est une introduction à la modélisation et la synthèse des mécanismes polyarticulés et l'étude des robots.

Objectifs

Les thèmes abordés incluent la classification des robots suivant leur morphologie, l'analyse des constituants d'un robot (actionneurs, organes de transmission, effecteurs, compatibilité,...). Les techniques proposées vont permettre d'une part de modéliser un robot (comportements statique et cinématique), puis d'exploiter sa modélisation afin de le commander de manière satisfaisante, c'est-à-dire lui imposer un certain comportement dans l'environnement de la tâche avec une précision aussi grande que possible.

Heures d'enseignement

Systèmes poly-articulés et robotique - CM	CM	18h
Systèmes poly-articulés et robotique - TP	TP	26h
Systèmes poly-articulés et robotique - TD	TD	20h

Pré-requis nécessaires

Cet enseignement s'appuie sur les connaissances acquises en mécanique et en automatique pour les étendre à la discipline pluridisciplinaire que constitue la Robotique. Il nécessite également des connaissances en algèbre matriciel et en calcul aux dérivés.

Programme détaillé

PARTIE 1: SYSTEMES POLYARTICULES

I. INTRODUCTION

II. SYNTHESE GRAPHIQUE

III. SYNTHESE ANALYTIQUE

IV. APPLICATIONS

PARTIE 2 : ROBOTIQUE

GENERALITES

I.INTRODUCTION

II.ARCHITECTURE MECANIQUE

III.ACTIONNEURS

IV.PRINCIPE DE FONCTIONNEMENT

MODELES GEOMETRIQUES

I. INTRODUCTION

II. OUTILS DE MODELISATION GEOMETRIQUE

III. MODELE GEOMETRIQUE DIRECT (MGD) DES
ROBOTS SERIES

IV. MODELE GEOMETRIQUE INVERSE (MGI) DES
MANIPULATEURS SERIES

Compétences visées

Etre capable de modéliser des systèmes poly articulés dans le but de réaliser des robots adaptés à leur environnement de travail