



Titre: Commande des Systèmes Robotiques - 5AR01 Introduction et éléments technologiques

Auteurs: Vincent Padois

Ecole: Université Pierre et Marie Curie

Résumé:

Cours

Introduction de la problématique de la commande en Robotique (C1)

Modélisation et identification des systèmes Robotiques en vue de leur commande (C2)

Techniques de commande articulaire "classiques" en Robotique (C3)

Techniques de commande opérationnelle (C4)

TPs

Identification paramétrique du modèle dynamique d'un système Robotique (sous [Matlab](#), à partir de [données](#) expérimentales) (TP1)

Contrôle décentralisé et réglage des correcteurs PID (avec un [robot](#) à deux DdL) (TP2)

Contrôle avec découplage dynamique (avec un robot à deux DdL) (TP3)

Extrait du sommaire:

Organisation et contenu de l'UE

Fonctionnement et contrôle des connaissances

Contenu de l'UE

2 Introduction

Etymologie et définition

Types de robots

Applications de la robotique

Caractéristiques d'un robot manipulateur

Introduction à la problématique du contrôle

Elements technologiques principaux

3 Constitution d'un système robotique



Composition d'un axe de robot

Les actionneurs

Les transmissions

Les capteurs

Composition d'une armoire de commande

Les variateurs

Le contrôleur

[Cours Robot 14](#)

Télécharger le fichier PDF: [Commande des Systèmes Robotiques - 5AR01 Introduction et éléments technologiques](#)