



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](#)