

Modélisation et commande de systèmes complexes



Composante
École Nationale
Supérieure
d'Électrotechnique
d'Électronique
d'Informatique
d'Hydraulique
et des
Télécommunications

En bref

➤ **Code:** NEGC7C

Présentation

Objectifs

Modélisation : quels sont les paramètres pour représenter l'orientation d'un système dans l'espace. Comment déterminer les modèles géométriques, cinématiques, et dynamiques des systèmes multiaxes. Commande : quelles sont les structures de commande permettant de réaliser la coordination des axes et/ou d'intégrer des capteurs d'environnement sur une plateforme à n.d.l. Quelles sont les techniques de génération de trajectoires.

Mise en œuvre sur robot de l'AIP (Atelier Inter-universitaire de Productique).

Infos pratiques

Lieu(x)

➤ Toulouse