

Conclusion

Ce document donne un résumé de notre travail jusqu'à présent et règlemente tous les travaux qui seront réalisés dans cette séquence, dans laquelle nous espérons terminer ce projet et présenter un système commandé qui soit fonctionnel, robuste et performant. Les informations présentées dans ce document sont sujets à changement en accord avec les besoins du projet et les décisions futures du groupe, une version définitive sera décrite dans le rapport final du projet.

INTRO

Vu par l'extérieur, un manipulateur polyvalent pourrait sembler une technologie plutôt inoffensive, pas très différent d'un tapis roulant ou d'une perceuse, mais l'aspect innovatif de ce type de machine est précisément sa polyvalence. Étant reprogrammable, le manipulateur n'est pas limité à une utilisation particulière, ce qui veut dire que le fabricant n'a pas besoin de traiter des considérations particulières d'une industrie donnée, mais seulement avec des aspects généraux (vitesse maximale, couple maximale, déplacement maximum, etc).

Le but de ce travail est précisément d'explorer cet aspect polyvalent d'un manipulateur en proposant un système qui permet l'utilisateur de commander la position de l'extrémité du manipulateur et ses trajectoires, ensuite on proposera une application simple pour ce système, dont le but est de démontrer son fonctionnement et évaluer sa performance. Le système complet est schématisé de forme simplifiée ci-dessous :

