



Marie-Luc Moselle
Paul Gsell
Guillaume Zimol

Alain Dutech
Jean-Baptiste Mouret

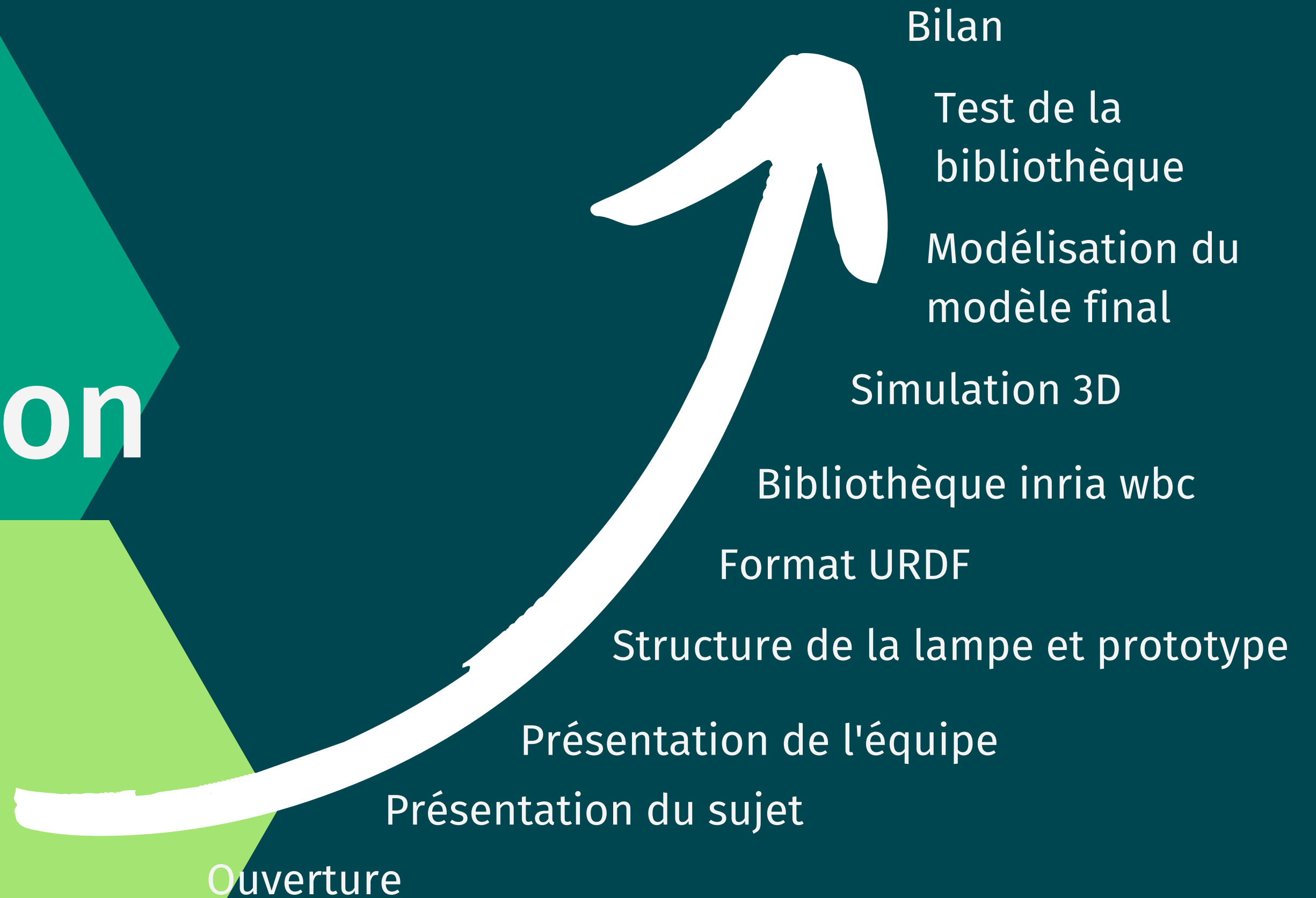
MASTER 1 - 2022/2023

Initiation à la recherche UE 811

Contrôle d'une lampe robotisée



Plan de présentation



Présentation de l'équipe



Marie-Luc
Windows 11 / Linux
mosellemarieluc@gmail.com



Guillaume
macOS Monterey
guillaume.zimol@gmail.com



Paul
Arch Linux
paulgsell57@gmail.com

Structure de la lampe et prototype

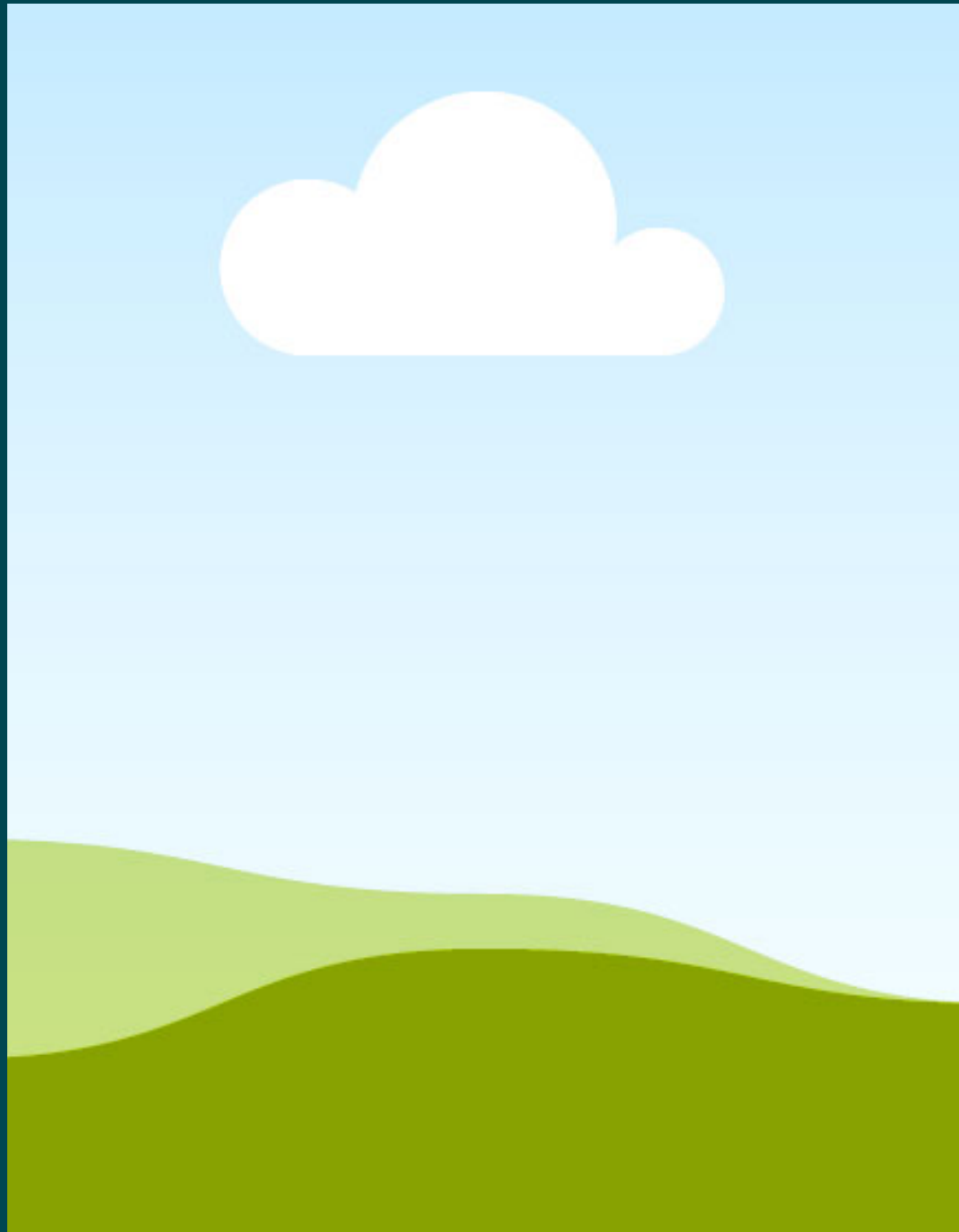


Figure 1:
Lampe robotisée en bois

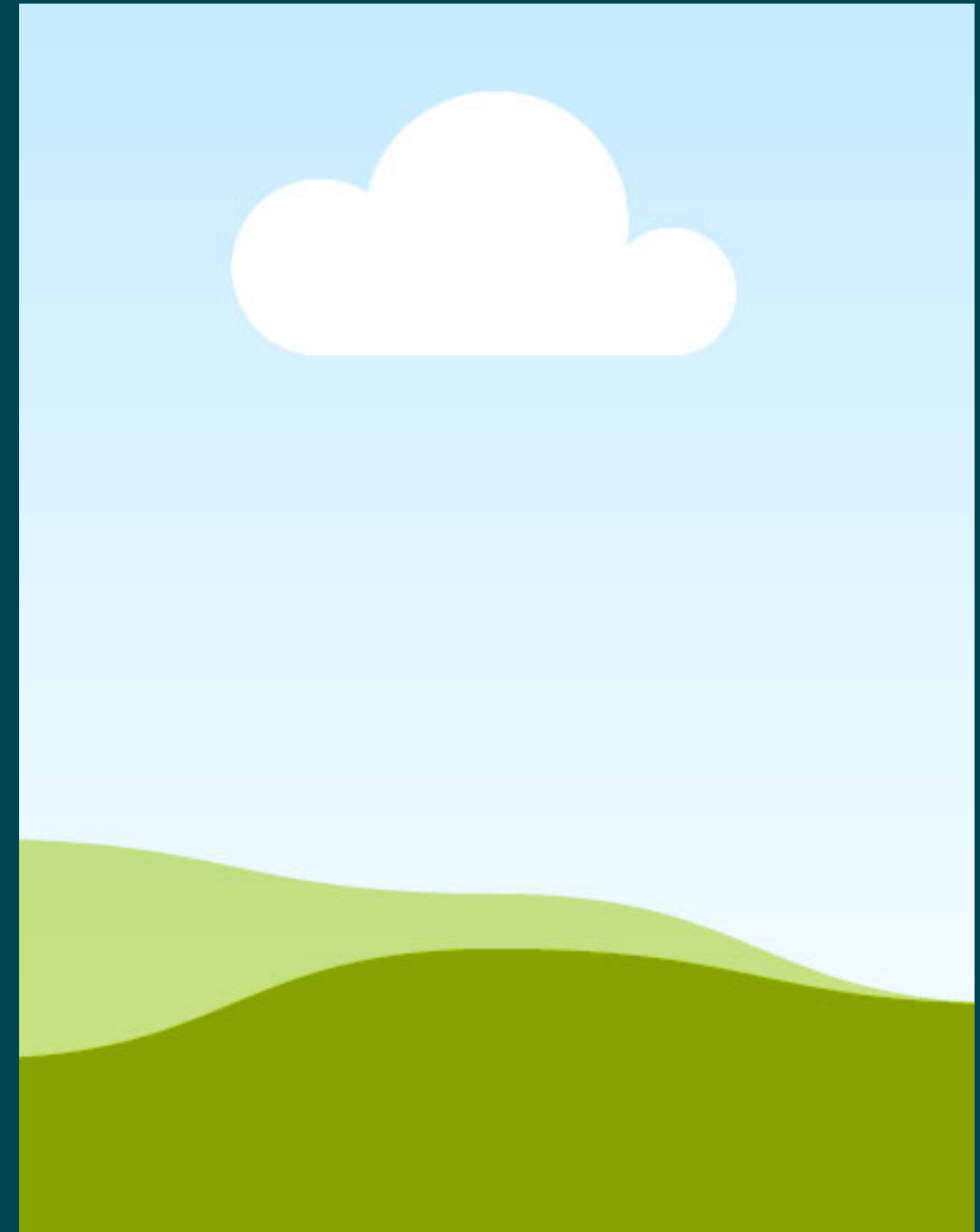
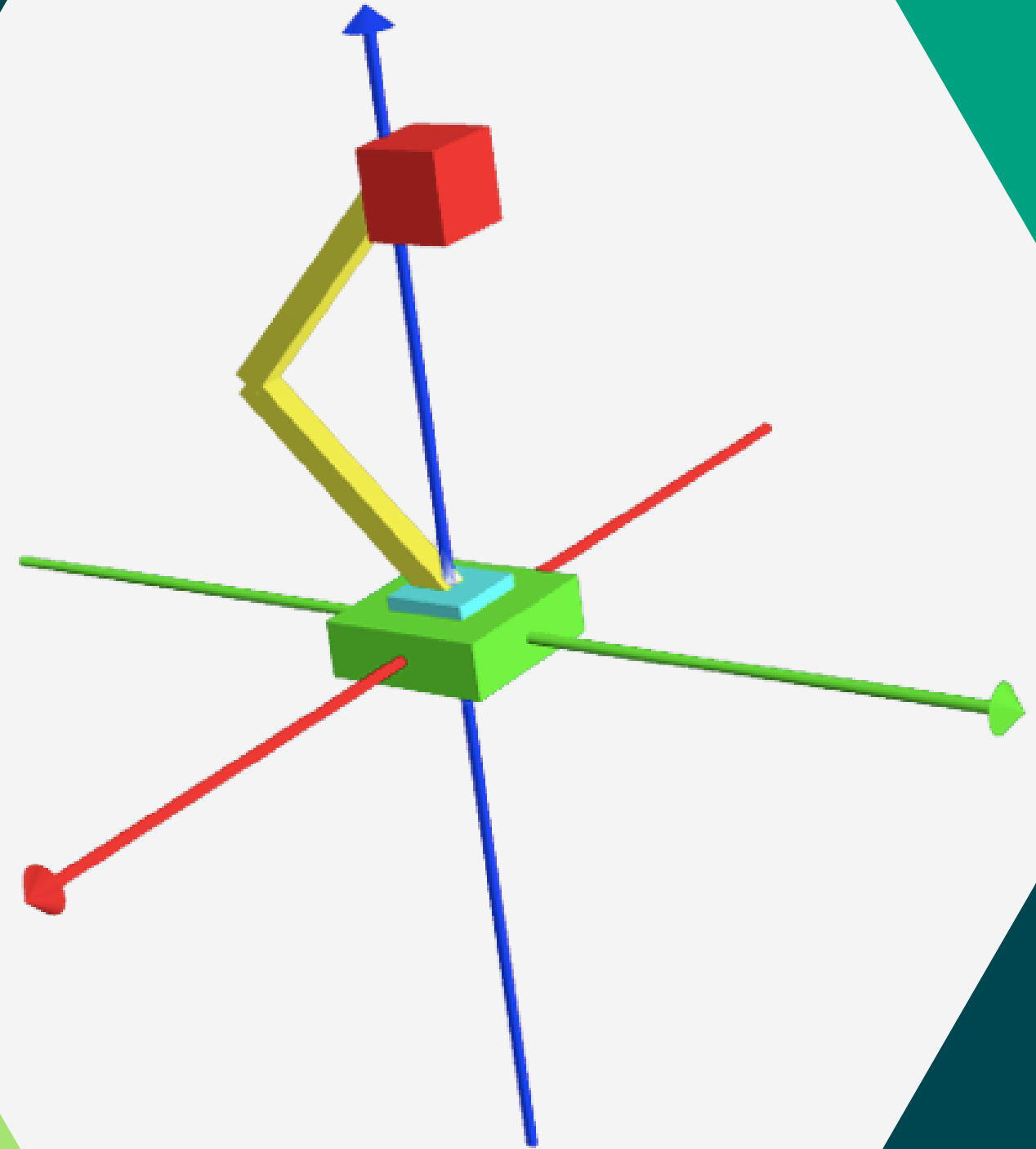


Figure 2:
Lampe robotisée parallélogramme

Format URDF

- URDF (Unified Robot Description Format)
- XML pour la modélisation de robots
- Planification de mouvements et analyse de dynamique



Bibliothèque Inria wbc

Projet développé en C++ hébergé sur
Github et Gitlab

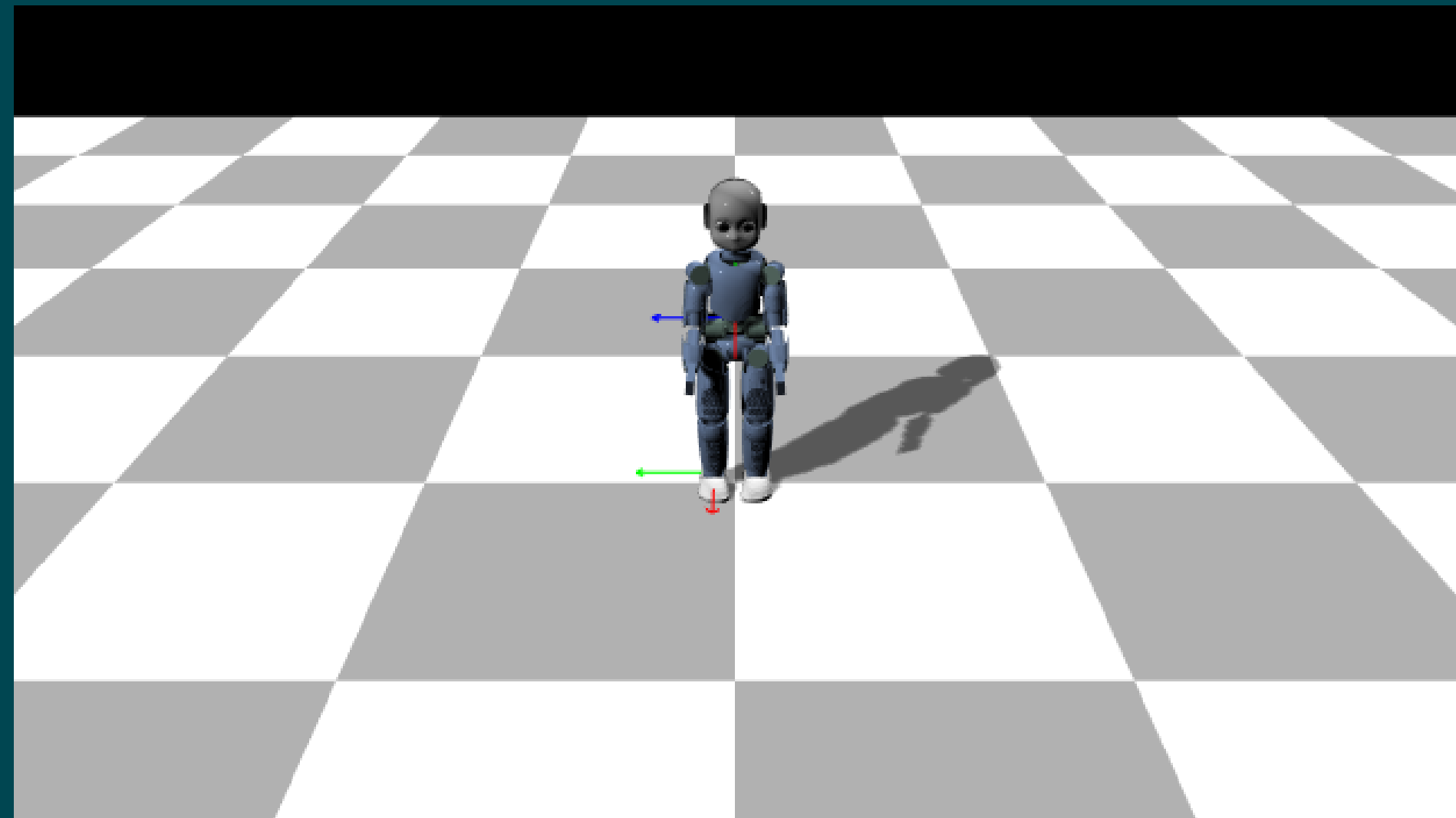
AUTRES ÉLÉMENTS

AUTRES ÉLÉMENTS

AUTRES ÉLÉMENTS

Simulation 3D

Viualisation des simulations 3D avec Robot Dart



Modélisation du modèle final



Février

Lorem ipsum

Mars

Lorem ipsum

Avril

Lorem Ipsum

Mai

Lorem Ipsum



Test de la bibliothèque



Test global de l'ensemble des fonctionnalités de la bibliothèque

Interfacer le contrôleur avec les actionneurs de la lampe

Améliorer les systèmes de contrôle de la lampe intelligente

FIN

Merci pour votre attention