

Commande et estimation pour la robotique mobile

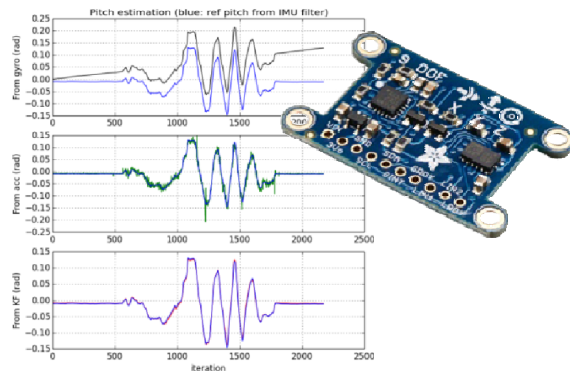
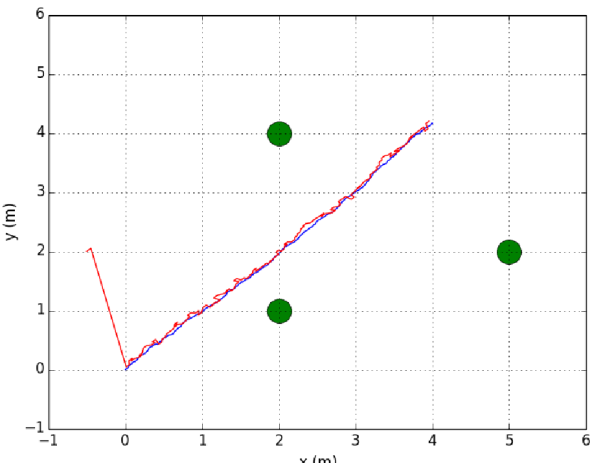
SYS5240

ESIEA 5A

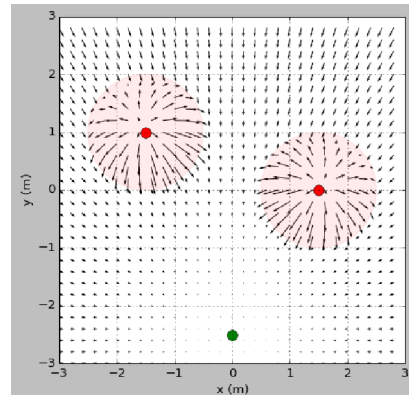
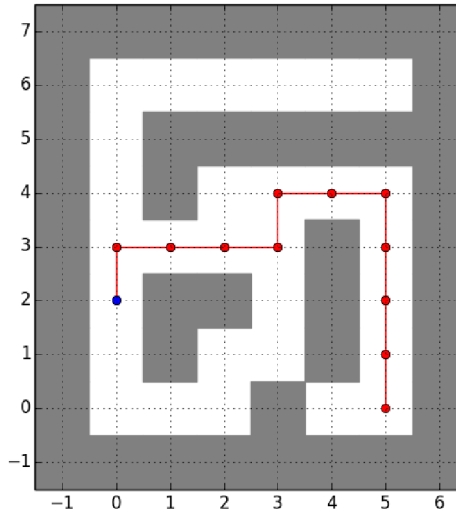
S. Bertrand
sbertrand@esiea.fr

Introduction : méthodes

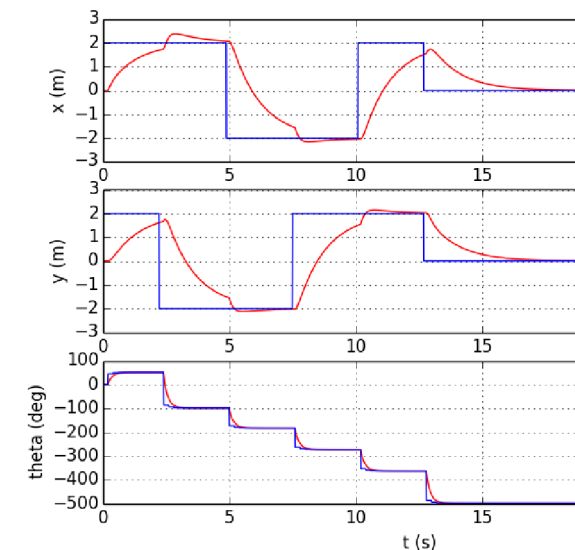
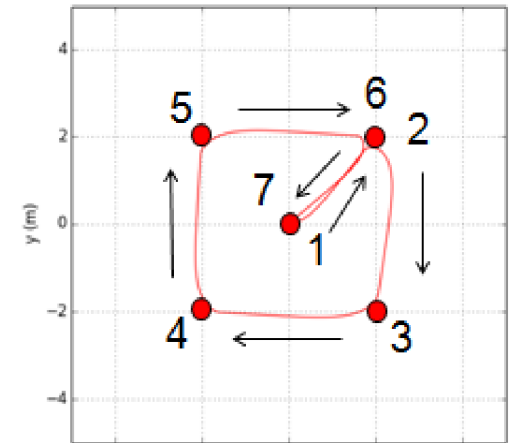
Traiter / fusionner les mesures provenant des capteurs pour localiser le robot



Générer une trajectoire dans une carte

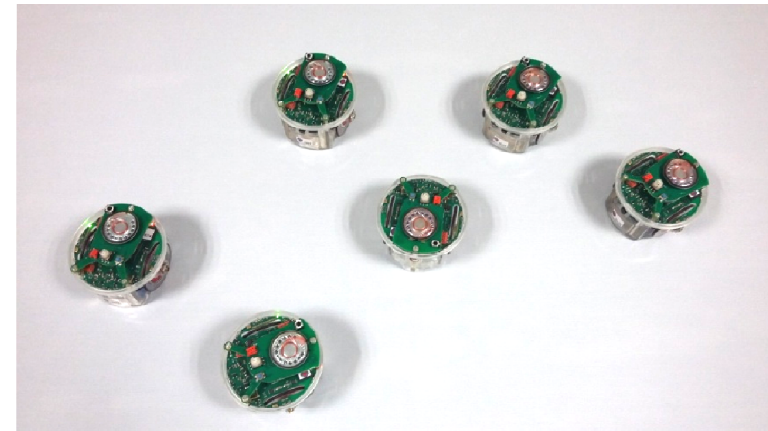


Commander le robot pour le déplacer



Introduction : applications

- Robot mobile, drone, flotte de robots



Plan du cours

- Partie A : Génération de trajectoires
- Partie B : Commande
- Partie C : Estimation, fusion multicapteurs, localisation
- Partie D : Compléments d'applications
 - Drone
 - Flotte de robots

Organisation du module

- 9h de cours
- 9h de TDAOs
 - en Python
 - Objectif : appliquer les acquis du cours et préparer les fonctions de base pour les projets du module d'informatique pour la robotique
- Modalités d'évaluation
 - En TDs (code + compte rendus)