CSC_5RO16_TA, Planification et Contrôle

TP4, Model Predictive Control

by
Guilherme NUNES TROFINO

supervised by
Julien ALEXANDRE DIR SANDRETTO

ROBOTIQUE
SCIENCES ET TECHNOLOGIES DE L'INFORMATION ET COMMUNICATION

Paris, FR
6 janvier 2025

Table des matières

1. Question 1

2. Question 2

3. Question 3