



**<Titre principal>**

**Mémoire**

**<Prénom Nom>**

**Maîtrise en <discipline> <– majeure, s’il y a lieu>**  
Maître ès sciences (M. Sc.)

Québec, Canada

© <Prénom Nom>, <20xx>

**<Titre principal>**

**Mémoire**

**<Prénom Nom>**

Sous la direction de:

<Prénom Nom>, <directeur ou directrice> de recherche

# Résumé

Texte du résumé en français.

# Abstract

Text of English abstract.

# Table des matières

<b>Résumé</b>	<b>iii</b>
<b>Abstract</b>	<b>iv</b>
<b>Table des matières</b>	<b>v</b>
<b>Liste des tableaux</b>	<b>vii</b>
<b>Liste des figures</b>	<b>viii</b>
<b>Remerciements</b>	<b>xi</b>
<b>Avant-propos</b>	<b>xii</b>
<b>Introduction</b>	<b>1</b>
<b>1 Architecture du robot 3DDL</b>	<b>2</b>
1.1 Description des caractéristiques physiques . . . . .	2
1.2 Cinématique directe . . . . .	2
1.3 Cinématique inverse . . . . .	2
1.4 Matrice Jacobienne . . . . .	2
<b>2 Environnement de développement, robot 3DDL</b>	<b>3</b>
2.1 Description de l'infrastructure déjà présente . . . . .	3
2.2 Définition des objectifs . . . . .	3
2.3 Description de l'infrastructure . . . . .	3
<b>3 Architecture du robot 6DDL</b>	<b>4</b>
3.1 Description des caractéristiques physiques . . . . .	4
3.2 Cinématique directe . . . . .	4
3.3 Cinématique inverse . . . . .	4
3.4 Matrice Jacobienne . . . . .	4
<b>4 Environnement de développement, robot 6DDL</b>	<b>5</b>
4.1 Description de l'infrastructure déjà présente . . . . .	5
4.2 Définition des objectifs . . . . .	5
4.3 Description de l'infrastructure . . . . .	5
<b>5 Algorithme d'évitement de collisions</b>	<b>6</b>

5.1	Définition du problème . . . . .	6
5.2	Objectifs . . . . .	6
5.3	Description de l'architecture de l'algorithme . . . . .	6
5.4	Gestion des limitations . . . . .	6
5.5	Représentation géométrique des limitations . . . . .	6
	<b>Conclusion</b>	<b>7</b>
	<b>A Titre de l'annexe</b>	<b>8</b>

# Liste des tableaux

# Liste des figures



*Dédicace si désiré*

Texte de l'épigraphe

---

Source ou auteur

# Remerciements

Texte des remerciements en prose.

# Avant-propos

L'avant-propos est surtout nécessaire pour une thèse par article.

# Introduction

Une thèse ou un mémoire devrait normalement débiter par une introduction. Celle-ci est traitée comme un chapitre normal, sauf qu'elle n'est pas numérotée.

# Chapitre 1

## Architecture du robot 3DDL

1.1 Description des caractéristiques physiques

1.2 Cinématique directe

1.3 Cinématique inverse

1.4 Matrice Jacobienne

## Chapitre 2

# Environnement de développement, robot 3DDL

2.1 Description de l'infrastructure déjà présente

2.2 Définition des objectifs

S

2.3 Description de l'infrastructure

## Chapitre 3

# Architecture du robot 6DDL

3.1 Description des caractéristiques physiques

3.2 Cinématique directe

3.3 Cinématique inverse

3.4 Matrice Jacobienne



## Chapitre 4

# Environnement de développement, robot 6DDL

4.1 Description de l'infrastructure déjà présente

4.2 Définition des objectifs

4.3 Description de l'infrastructure

## Chapitre 5

# Algorithme d'évitement de collisions

### 5.1 Définition du problème

### 5.2 Objectifs

### 5.3 Description de l'architecture de l'algorithme

### 5.4 Gestion des limitations

#### 5.4.1 Limitations survenant à l'effecteur

#### 5.4.2 Limitations survenant ailleurs sur le robot

### 5.5 Représentation géométrique des limitations

#### 5.5.1 Cas à 3 dimensions

#### 5.5.2 Cas à plus de 3 dimensions

# Conclusion

Une thèse ou un mémoire devrait normalement se terminer par une conclusion, placée avant les annexes, le cas échéant. Celle-ci est traitée comme un chapitre normal, sauf qu'elle n'est pas numérotée.

## Annexe A

### Titre de l'annexe

Texte de l'annexe.