

MASTER INGÉNIERIE DE CONCEPTION

PARCOURS CONCEPTION MÉCANIQUE - GÉNIE INDUSTRIEL

Semestre 9

SYSTEMES MECANIQUES

Robotique

Présentation

Présentation des différents modèles utiles en robotique (géométrique, cinématique, différentiel, dynamique), direct ou inverse. Paramétrage de Denavit-Hartenberg et matrice de transformation homogène. Introduction à la construction d'un modèle géométrique inverse par la méthode de Paul.

2 crédits ECTS

Volume horaire

Cours Magistral : 4h

Travaux Dirigés : 6h

Travaux Pratiques : 12h

Modalités de contrôle des connaissances

Session 1 ou session unique - Contrôle de connaissances

Nature de l'enseignement	Modalité	Nature	Durée (min.)	Coefficient	Remarques
EC	CC	Ecrit - devoir surveillé	120	67%	Ec compensée au sein de l'Ue Système Mécanique
Travaux Pratiques	Autre modalité	Ecrit - rapport		33%	

Session 2 : Contrôle de connaissances

Nature de l'enseignement	Modalité	Nature	Durée (min.)	Coefficient	Remarques
	CT	Ecrit - devoir surveillé	120	67%	Ec compensée au sein de l'UE Système Mécanique