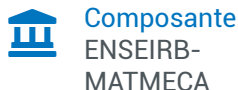


# Contrôle commande



## Présentation

**Code interne :** E19AU321

## Description

L'objet du cours est de présenter succinctement la commande des robots. Après un bref rappel des outils de modélisation développés (modèles géométriques, cinématiques et dynamiques) et du principe des régulations d'axes de type PID, les principales architectures de commande des systèmes robotisés sont présentés. Deux séances de travaux pratiques illustreront le cours.

## Modalités de contrôle des connaissances

### Évaluation initiale / Session principale - Épreuves

Type d'évaluation	Nature de l'épreuve	Durée (en minutes)	Nombre d'épreuves	Coefficient de l'épreuve	Note éliminatoire de l'épreuve	Remarques
Contrôle Continu Intégral	Contrôle Continu			1		

### Seconde chance / Session de rattrapage - Épreuves

Type d'évaluation	Nature de l'épreuve	Durée (en minutes)	Nombre d'épreuves	Coefficient de l'épreuve	Note éliminatoire de l'épreuve	Remarques
Epreuve terminale	Oral			0.4		



# Infos pratiques

---

## Contacts

Patrick Lanusse

✉ [Patrick.Lanusse@bordeaux-inp.fr](mailto:Patrick.Lanusse@bordeaux-inp.fr)