

TD 1

TD à rendre par email : h.melakhessou@univ-batna2.dz avant dimanche 19/04/2020

Pour toutes questions, vous pouvez me contacter par email. Précisez votre nom

Partie 1 : Question de cours (toutes les réponses se trouvent dans le fichier chapitre1)

Quels sont les constituants d'un robot ?

Quel est la différence entre les capteurs internes et externes ?

Quel est le rôle de l'intelligence artificielle en robotique ?

Quelle est la différence entre un système automatique et un robot ?

Quelles sont les liaisons mécaniques souvent rencontrées en robotique ?

Quel est le ddl d'un robot ?

Quelle est la différence entre une liaison active et une liaison passive ?

Donner un exemple d'un robot parallèle et un robot série

Dans quel type de robot on trouve le porteur et le poignet ?

Quel est le rôle du porteur ?

Quel est le rôle du poignet ?

Quelles sont les caractéristiques des axes du poignet ?

Définir l'espace de travail d'un robot

Donner les noms des principaux porteurs et quelles sont leurs caractéristiques

Quelle est la différence entre le robot SCARA et un robot sphérique ?

Partie 2

Utilisez le code Matlab pour tracer l'espace de travail des robots : cartésien, cylindrique, sphérique, anthropomorphe et SCARA .