



# Outils de Programmation pour la Robotique



ECTS  
3 crédits



Composante  
Faculté des  
Sciences

## Présentation

---

### Description

Le module couvrira les points suivants:

- \* Introduction au système de gestion de versions Git
- \* Introduction au middleware ROS pour la réalisation d'applications robotiques
- \* Modularisation d'une application robotique

Travaux pratiques: Mise en place d'une application ROS, test sur simulateur et vérification sur robot réel

### Objectifs

- \* Maîtriser les bases de la gestion de versions et du travail collaboratif
- \* Pouvoir concevoir une application robotique modulaire pouvant être exécutée sur simulateur ou robot réel

### Pré-requis nécessaires

- \* Ligne de commande Linux (BASH)
- \* Programmation Python

Pré-requis recommandés\* :

- \* Notions de modélisation et commande de robots
- \* Programmation C++

### Informations complémentaires

CM : 4h30

TP : 21h

## Infos pratiques

---

### Contacts

Salih ABDELAZIZ

✉ [salih.abdelaziz@umontpellier.fr](mailto:salih.abdelaziz@umontpellier.fr)