



Outils de Programmation pour la Robotique

 ECTS
3 crédits

 Structure de
formation
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 obligatoires

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

Informations complémentaires

CM : 4h30





TD :

TP : 21h

Terrain :

Infos pratiques

Contacts

Responsable pédagogique

Salih ABDELAZIZ

✉ Salih.Abdelaziz@umontpellier.fr

