



# 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](mailto:Salih.Abdelaziz@umontpellier.fr)