#### Les robots dans tous leurs états

#### Luc Jaulin

Lab-STICC, ENSTA-Bretagne, UBO Pint of Science Brest, 23 juin, 2016



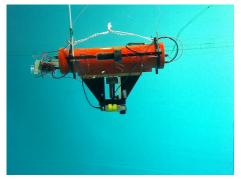






## Qu'est ce qu'un robot?

Un robot est système mécanique muni d'actionneurs, de capteurs et d'une intelligence.

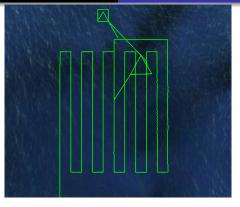


Saucisse (ENSTA Bretagne)



Vaimos à la WRSC (ENSTA Bretagne-IFREMER) F. Le Bars, O. Ménage, P. Rousseau





Au milieu de l'Atlantique, 350 km fait par Vaimos, sept. 6-9, 2012.

Montrer Vaimos à Angers : Montrer Vaimos dans l'océan Atlantique.

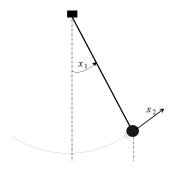
# Un robot est un système dynamique

Un système dynamique s'écrit [Newton 1690]

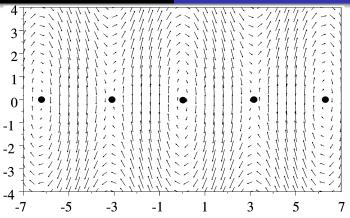
$$\dot{x}=f\left( x\right) .$$

#### **Exemple** : le pendule

$$\begin{cases} \dot{x}_1 &= x_2 \\ \dot{x}_2 &= -\sin x_1. \end{cases}$$



Qu'est ce qu'un robot ? A quoi servent-ils ? sont-ils dangereux ? Comment apprendre la robotique



#### Un robot est un véhicule

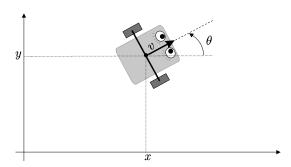
Un véhicule est un système dynamique commandé

$$\dot{x}=f\left( x,u\right) .$$

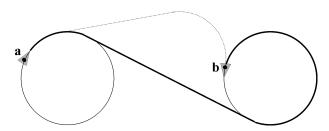
Exemple. La voiture de Dubin (1957).

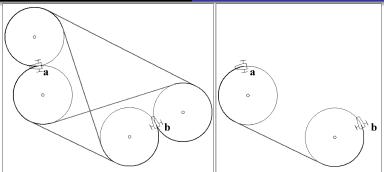
$$\left\{ \begin{array}{lll} \dot{x} & = & \cos\theta \\ \dot{y} & = & \sin\theta \\ \dot{\theta} & = & u \end{array} \right.$$

avec  $u \in [-1, 1]$ .



#### Les chemins de Dubin





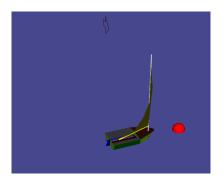
Simulation (formule d'Euler, 1770)

$$\dot{\mathbf{x}} = \mathbf{f}(\mathbf{x}, \mathbf{u}) \sim \mathbf{x}(t + dt) = \mathbf{x}(t) + dt \cdot \mathbf{f}(\mathbf{x}(t), \mathbf{u}(t))$$

Simulons une voiture de Dubin sous Matlab.

#### Simulons un voilier

$$\begin{cases} \dot{x} &= v\cos\theta + p_1a\cos\psi \\ \dot{y} &= v\sin\theta + p_1a\sin\psi \\ \dot{\theta} &= \omega \\ \dot{v} &= \frac{f_s\sin\delta_s - f_r\sin u_1 - p_2v^2}{p_9} \\ \dot{\omega} &= \frac{f_s(p_6 - p_7\cos\delta_s) - p_8f_r\cos u_1 - p_3\omega}{p_{10}} \\ f_s &= p_4a\sin(\theta - \psi + \delta_s) \\ f_r &= p_5v\sin u_1 \\ \sigma &= \cos(\theta - \psi) + \cos(u_2) \\ \delta_s &= \begin{cases} \pi - \theta + \psi & \text{si } \sigma \leq 0 \\ sign(\sin(\theta - \psi)) . u_2 & \text{sinon.} \end{cases}$$



## Un robot est un véhicule intelligent

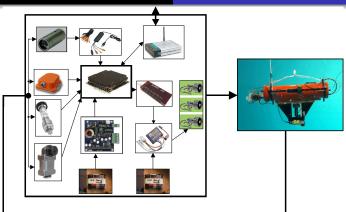
Un robot est un véhicule muni de capteurs et d'une intelligence

$$\dot{x} = f(x,u)$$
 (évolution)  
 $y = g(x)$  (observation)  
 $u = h(y)$ . (contrôle)

On a

$$\dot{\mathbf{x}} = \mathbf{f}(\mathbf{x}, \mathbf{h}(\mathbf{g}(\mathbf{x}))) = \psi(\mathbf{x})$$

et donc un robot est un système dynamique.



Et si nous rendions la voiture de Dubin intelligente ?

## A quoi servent-ils? sont-ils dangereux?



Brest-Douarnenez. January 17, 2012











### Oui, mais à quoi servent-ils ?







### Et sont-ils dangereux ?





# Comment apprendre la robotique





#### MOOC





### Mais surtout au club robotique

