

ROBOT HAPTIQUE

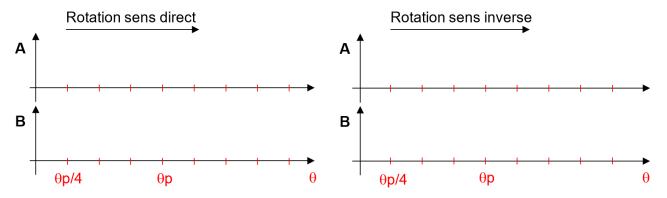
TP

Ingénierie Système

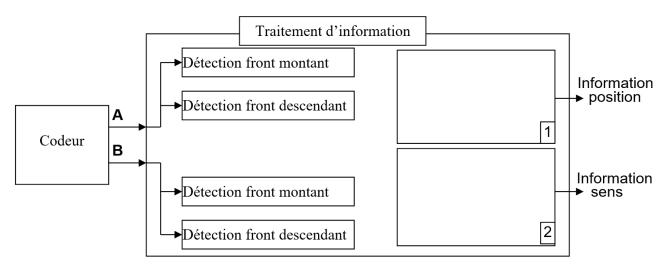
3h - v1.0

	Épaisseur connue	Mesure 1	Mesure 2	Mesure 3	Conclusion
Objet 1					
Objet 2					
Objet 3					

Question 3. Mesures de l'épaisseur de 3 objets



Question 10. Diagrammes des signaux A et B

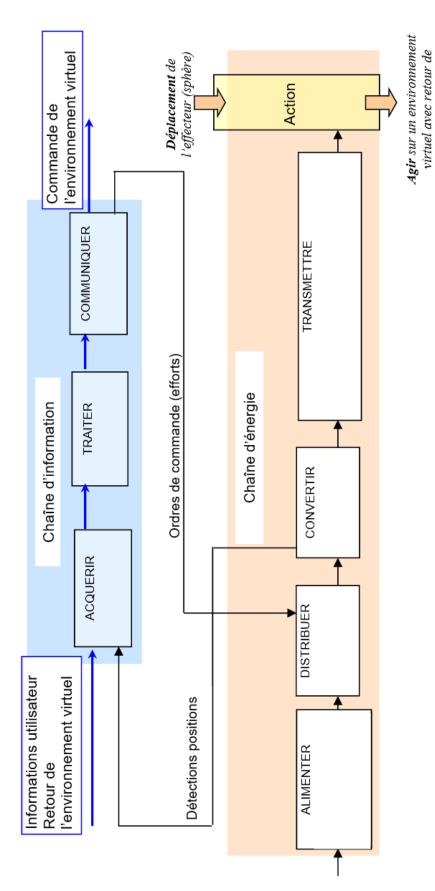


Questions 14. et 17. Synoptique du traitement de l'information





sensations haptiques



Questions 8. Chaine fonctionnelle



