

Robotique Industrielle

UPJV, Département EEA

M1 3EA, Parcours RoVA, EC15

Fabio MORBIDI

Laboratoire MIS
Équipe Perception Robotique
E-mail: fabio.morbidi@u-picardie.fr

**Lundi 13h30-16h30 (CM ou TD, salle CURI 305)
(TP, salle TP204)**

Année Universitaire 2025-2026



Cours de robotique : Parcours RoVA

- *Vision pour la robotique* (M1, Kachi)
- *Perception avancée et robotique mobile* (M2, Morbidi)
- *Localisation et navigation de robots* (M2, Morbidi)
- *Systèmes robotiques hétérogènes et coopératifs* (M2, Morbidi)
- *Asservissement visuel* (M2, Mouaddib)
- *Commande des robots* (M2, Rabhi)
- *Surveillance distribuée de systèmes multi-agents* (M2, Kachi)
- *Projet transversal* (M2, Morbidi et Kachi)



Plan du cours

Chapitre 1 : Introduction

- 1.1 Définitions
- 1.2 Classification des robots
- 1.3 Constituants d'un robot
- 1.4 Caractéristiques d'un robot
- 1.5 Générations de robots
- 1.6 Programmation des robots
- 1.7 Utilisation des robots



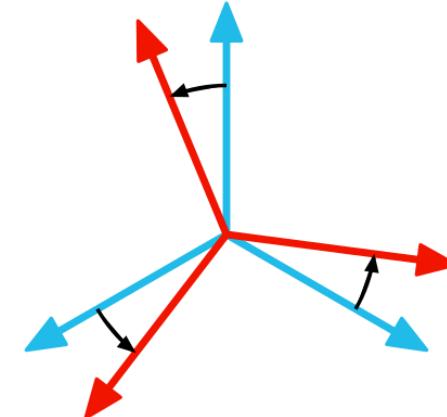
Chapitre 2 : Fondements Théoriques

- 2.1 Pose d'un corps rigide
 - Matrices de rotation et autres représentations de l'orientation
 - Transformations homogènes

Plan du cours

2.2 Cinématique

- Dérivée d'une matrice de rotation
- Vitesse angulaire d'un repère
- Mouvement de corps rigide
- Torseur cinématique



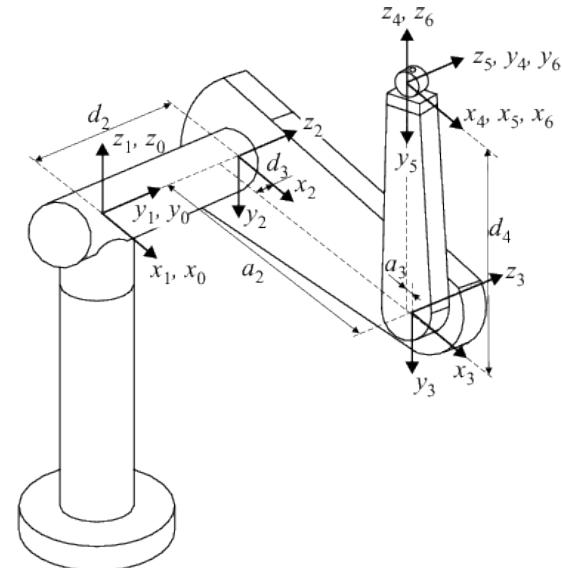
Chapitre 3 : Modélisation d'un Robot

3.1 Modèle géométrique

- Convention de Denavit-Hartenberg
- Modèle géométrique direct
- Modèle géométrique inverse

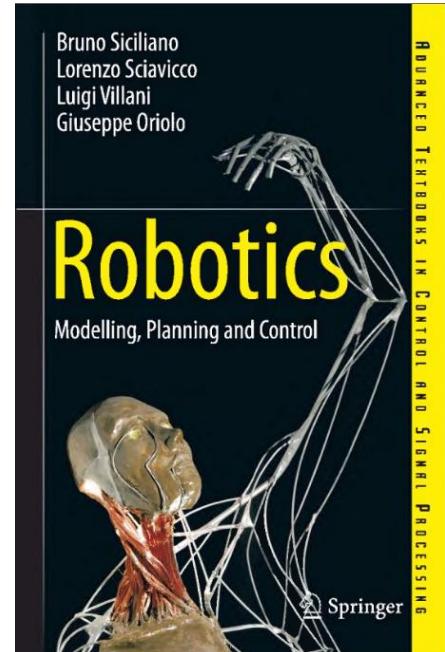
3.2 Modèle cinématique

- Modèle cinématique direct
- Modèle cinématique inverse



Bibliographie

- *Robotics: Modelling, Planning and Control*,
B. Siciliano, L. Sciavicco, L. Villani, G. Oriolo,
Springer, 1^{re} éd., 2009, 632 pages (Ch. 1, 2, 3, 6)
- *Foundations of Robotics*,
B. Siciliano, L. Villani, G. Oriolo, A. De Luca,
Springer, 2025, 719 pages (Ch. 1, 2, 3)
- *Robotique : Aspects Fondamentaux*,
J.-P. Lallemand, S. Zeghloul, Masson, 1994, 312 pages
- *Robot Modeling and Control*,
M.W. Spong, S. Hutchinson, M. Vidyasagar, Wiley, 1^{re} éd., 2006, 496 pages
- *Modern Robotics: Mechanics, Planning, and Control*,
K.M. Lynch, F.C. Park, Cambridge University Press, 2017, 618 pages (Ch. 2)
Disponible à l'adresse :
http://hades.mech.northwestern.edu/index.php/Modern_Robotics



Matériel de cours :

http://home.mis.u-picardie.fr/~fabio/Teaching_RI25-26.html

Connaissances préalables

On suppose que vous avez de bonnes connaissances de :

- *Algèbre linéaire* (transposée, inverse, déterminant et rang d'une matrice, produit matriciel, etc.)
- *Calcul différentiel* (gradient, matrice jacobienne, etc.)

et que vous avez des notions de base de *programmation* (Matlab, langage C)

... à réviser dans les prochains jours !!!

Structure du cours : CM (3 chapitres), 3 TD

Contrôle : 1 DS (exercices, questions sur le cours), 3 TP

$$\textbf{Note finale} = \frac{1}{2} \left[\text{DS} + \left(\frac{\text{TP1} + \text{TP2} + \text{TP3}}{3} \right) \right]$$



(avec Daniel Rodrigues da Costa)

Plan du cours

Chapitre 1 : Introduction

1.1 Définitions

1.2 Classification des robots

1.3 Constituants d'un robot

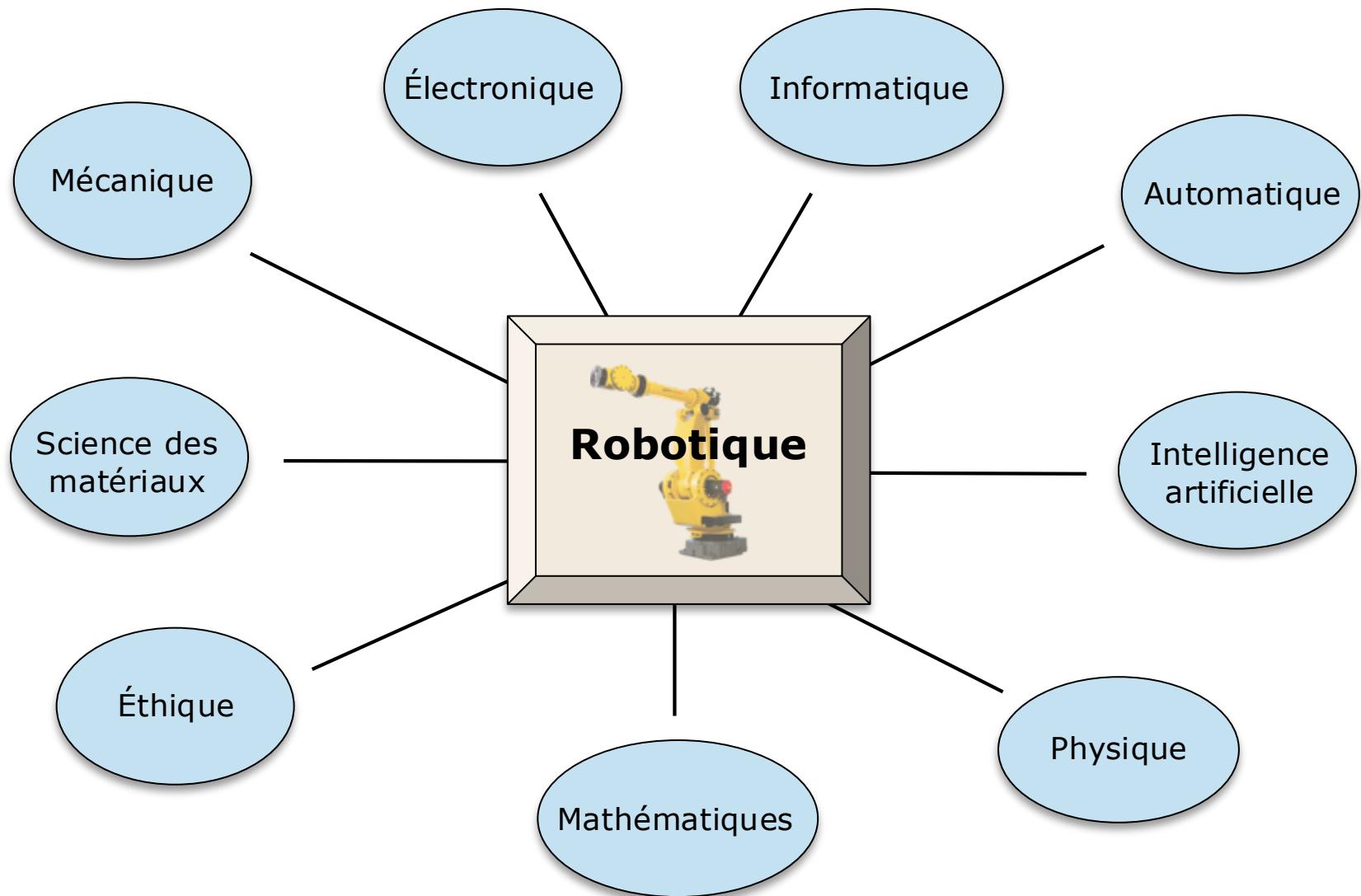
1.4 Caractéristiques d'un robot

1.5 Générations de robots

1.6 Programmation des robots

1.7 Utilisation des robots

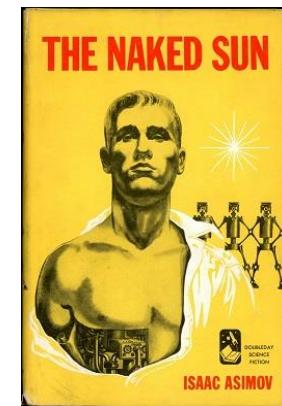
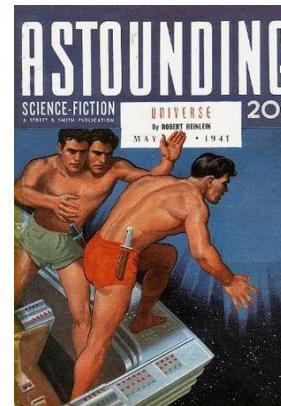
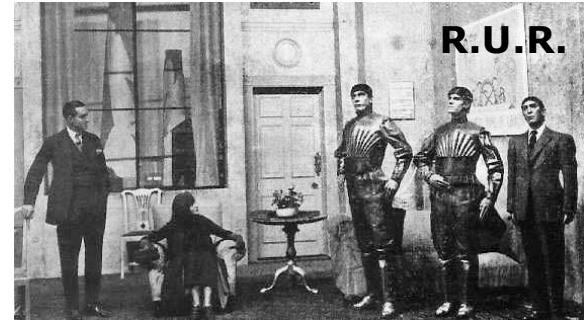
Robotique : un domaine pluridisciplinaire !



1.1 Définitions

Étymologie : mot tchèque *robo*ta (travail forcé), dans la pièce de théâtre “*Rossum’s Universal Robots*” de Karel Capek, 1920

Robotique : mot utilisé pour la 1^{re} fois par Isaac Asimov dans le récit de SF “*Liar !*” (*Astounding Science Fiction*, mai 1941)



Définition 1 (Larousse): “*Un robot est un appareil automatique capable de manipuler des objets ou d'exécuter des opérations selon un programme fixe, modifiable ou adaptable*”

Définition 2: “*Un robot est un système mécanique polyarticulé mû par des actionneurs et commandé par un calculateur qui est destiné à effectuer une grande variété de tâches*”

“Un robot est un système mécanique polyarticulé mû par des actionneurs et commandé par un **calculateur** qui est destiné à effectuer une **grande variété de tâches**”

1



2



3



7

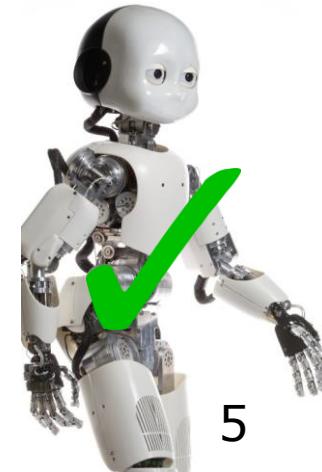


6

Robots ?!



4



5

Un **robot** est la combinaison de *composants matériels* (mécanique, hardware) et *immatériels* (logiciels, software)

Petit historique :

- 1947 : premier manipulateur électrique téléopéré
- 1954 : premier robot programmable de George C. Devol
- Fin des années 1950 : Joseph Engleberger achète le brevet de Devol et le transforme en un robot industriel sous la marque *Unimate*. En 1962, Engleberger co-fonde avec Devol, *Unimation*, la 1^{re} entreprise de robotique. Pour cette raison, Engleberger est connu comme le “père de la robotique industrielle”
- 1961 : apparition d'un robot sur une chaîne de montage de General Motors à Trenton, New Jersey
- 1961 : premier robot avec contrôle en effort
- 1963 : utilisation de la vision pour commander un robot (asservissement visuel)



J. Engleberger
(1925-2015)



... au cinéma



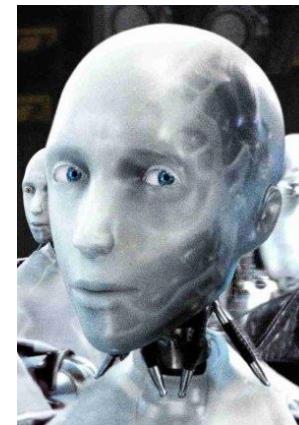
Robot Chappie
(*Chappie*, 2015)



Robby the Robot
(*Forbidden Planet*, 1956)



Robot T-800
(*Terminator*, 1984)



Robot
Sonny
(*I, Robot*,
2004)



Robots K2-SO et BB-8
(*Star Wars ép. VII-IX*, 2015-17-19 et *Rogue One*, 2016)



Robot Baymax
(*Big Hero 6*, Walt Disney, 2014)



Alita (*Alita: Battle Angel*, 2019)

1.2 Classification des robots

Les robots mobiles



Robot à roues



Robot à jambes
[Vidéo](#)



Robot volant
à voilure tournante



Robot volant à
voilure fixe



RASSOR (robot minier), NASA



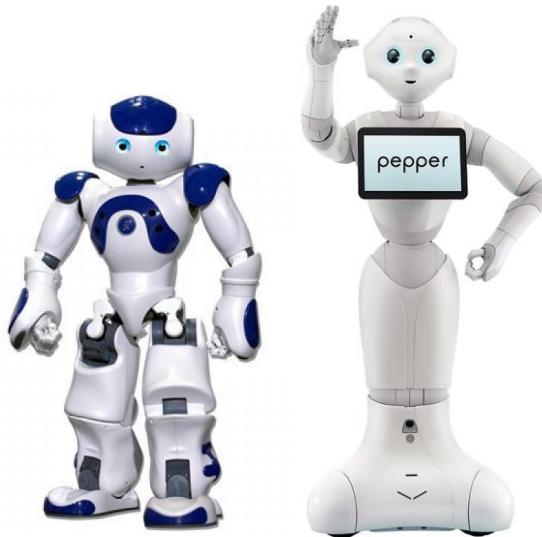
Robot sous-marin



Robot serpent (bio-inspiré)

1.2 Classification des robots

Les robots humanoïdes



Nao et Pepper



TALOS
www.pal-robotics.com



Atlas
www.bostondynamics.com
[Vidéo](#)



H1
www.unitree.com

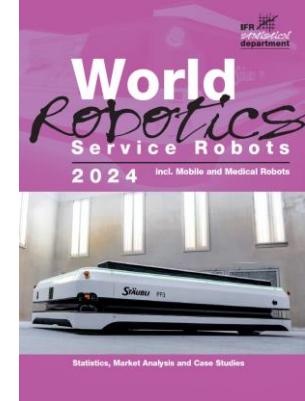


A2
www.agibot.com

1.2 Classification des robots

Robotique de service

- Robots semi ou complètement autonomes
 - Robots réalisant des tâches pour les humains ...
... hormis les *opérations de manufacture*
-
- 921 **constructeurs** de robots de service dans le monde* : Europe (44%) Asie (29%), Amérique (du Nord) (25%), Australie et Afrique (2%)
 - Ventes de robots pour les **professionnels** (+30%, 205k unités vendues) et de **robots médicaux** (+36%, 6.1k unités vendues)
 - Robots mobiles pour le **transport** et la **logistique** (+35%, 5k unités présentes dans le monde en 2023)
 - Robots pour l'**agriculture** (+21%, 20k unités vendues)
 - Robots pour le **nettoyage** (+4%, 12k unités vendues)
 - Robots pour la **surveillance** et **sécurité** (+12%, 3.475k unites vendues)



IFR 2024*
(résultats pour 2023)

1.2 Classification des robots

Les robots de service



Aibo

<https://us.aibo.com>



Wakamaru



Furby

Robots ludiques



Whiz



HP RoboCop



Airstar



Roomba



Robomow



Agribot



Little Oz

Nettoyage, manutention (tondeuse), surveillance, aide à l'agriculture

1.2 Classification des robots

Les robots industriels (robots manipulateurs)

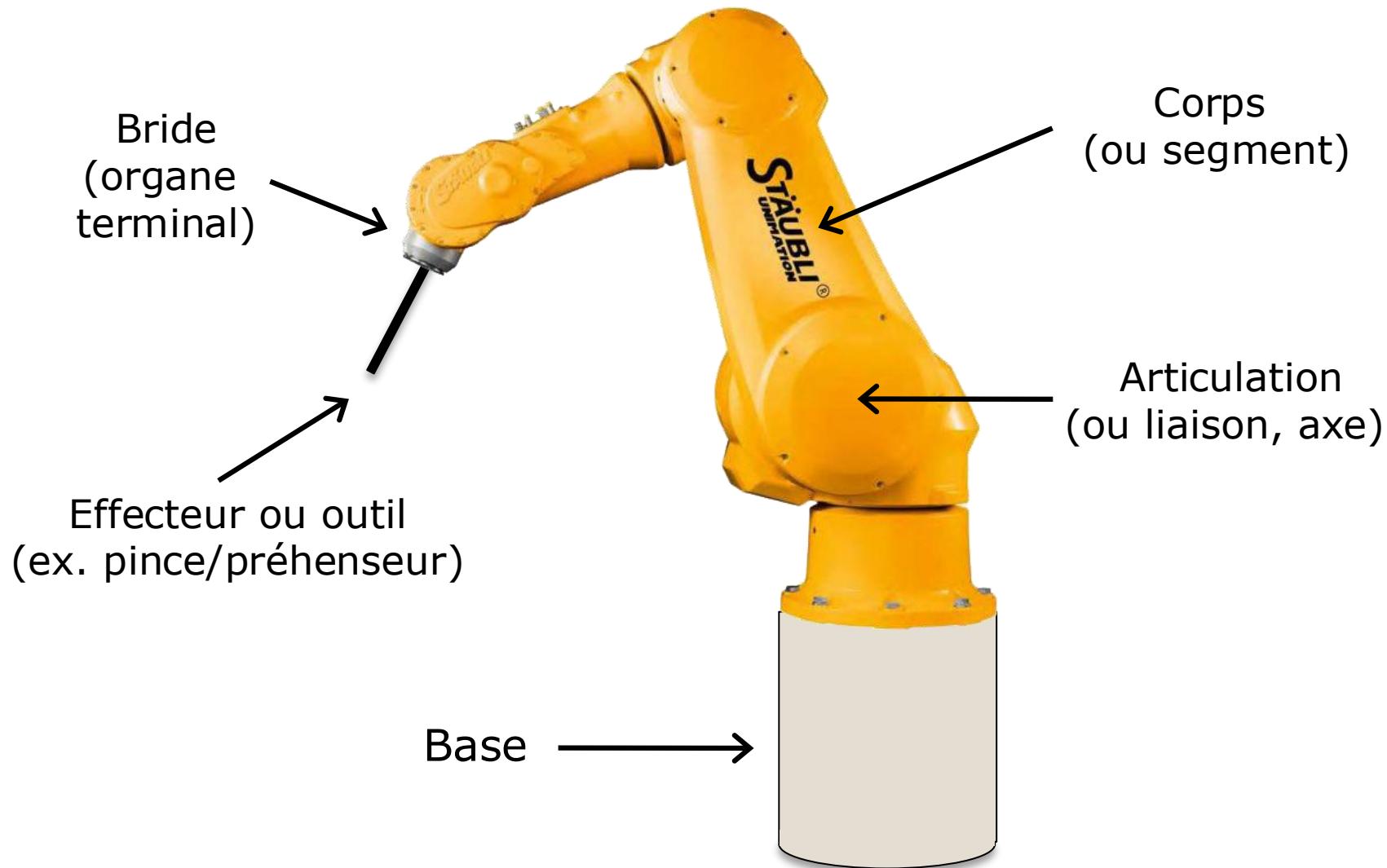
Robots série (ou sériels)



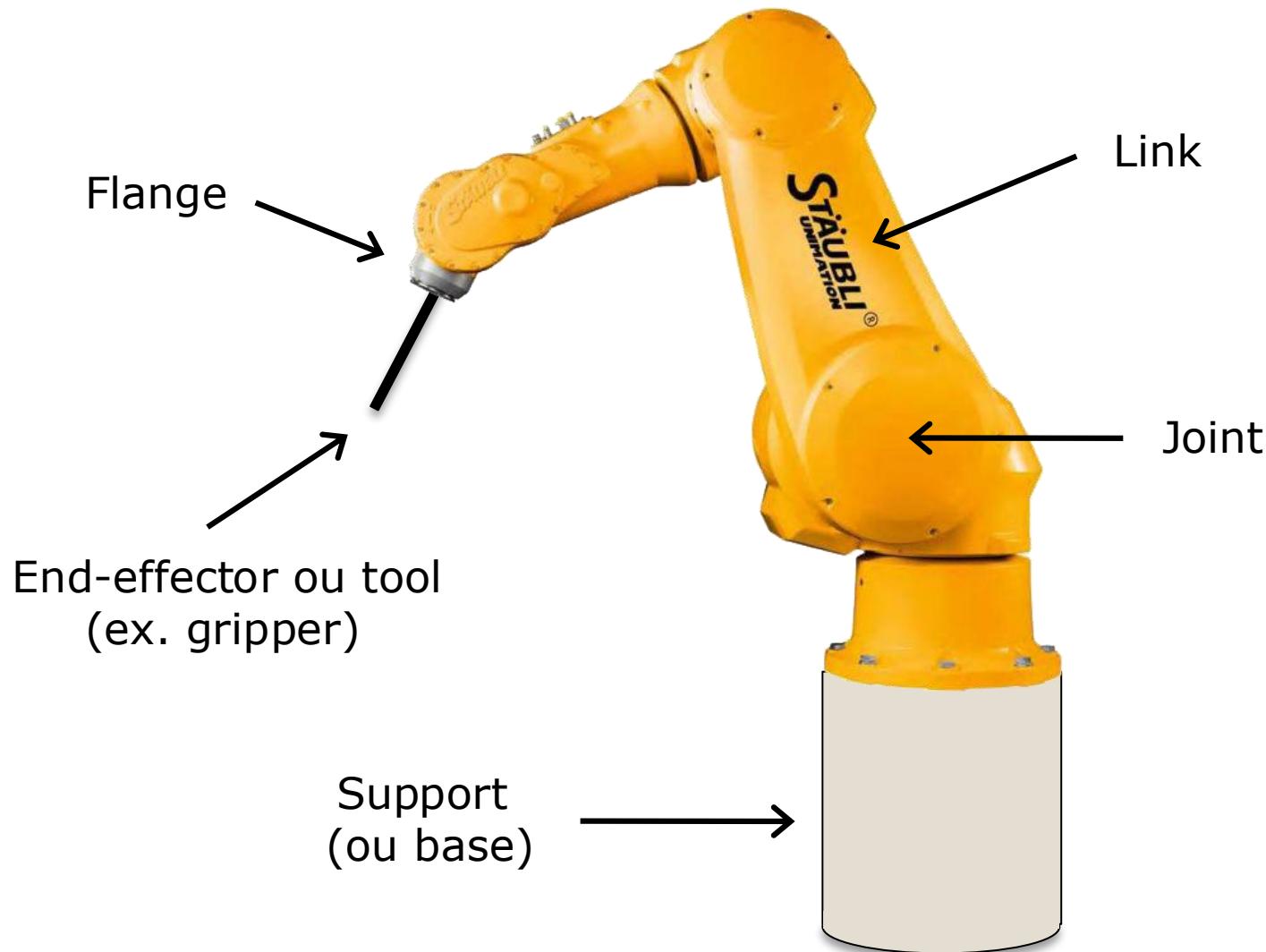
Robots parallèles (delta)



1.3 Constituants d'un robot

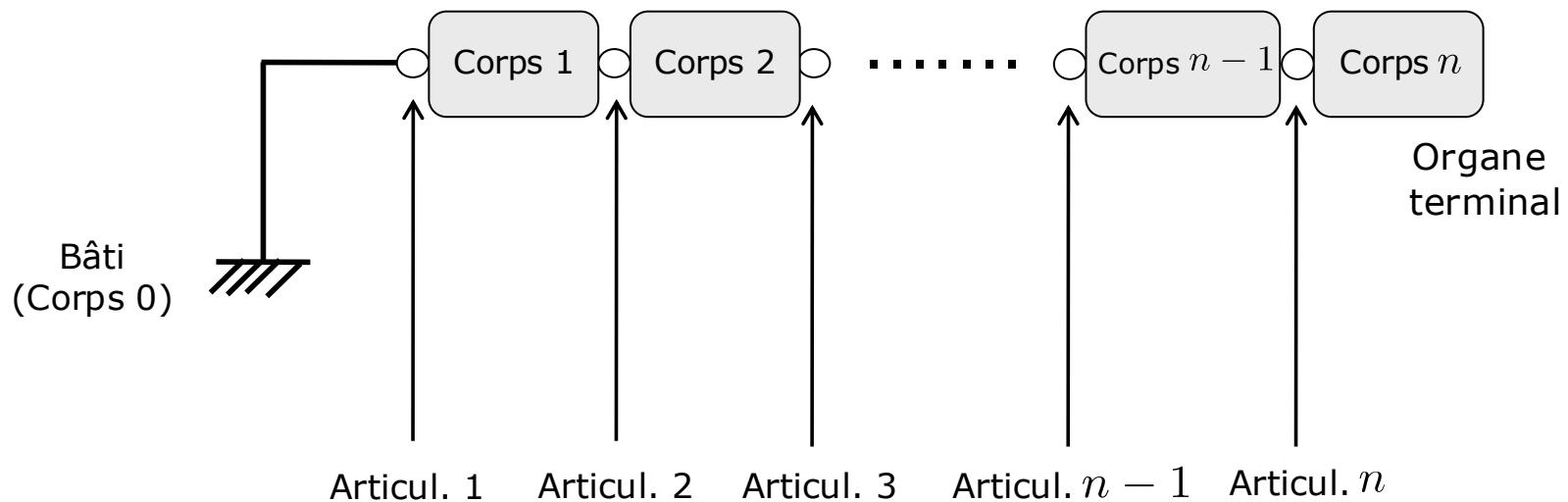


1.3 Constituants d'un robot (voc. anglophone)



1.3 Constituants d'un robot

Robot manipulateur “standard” = n corps mobiles rigides reliés par n articulations



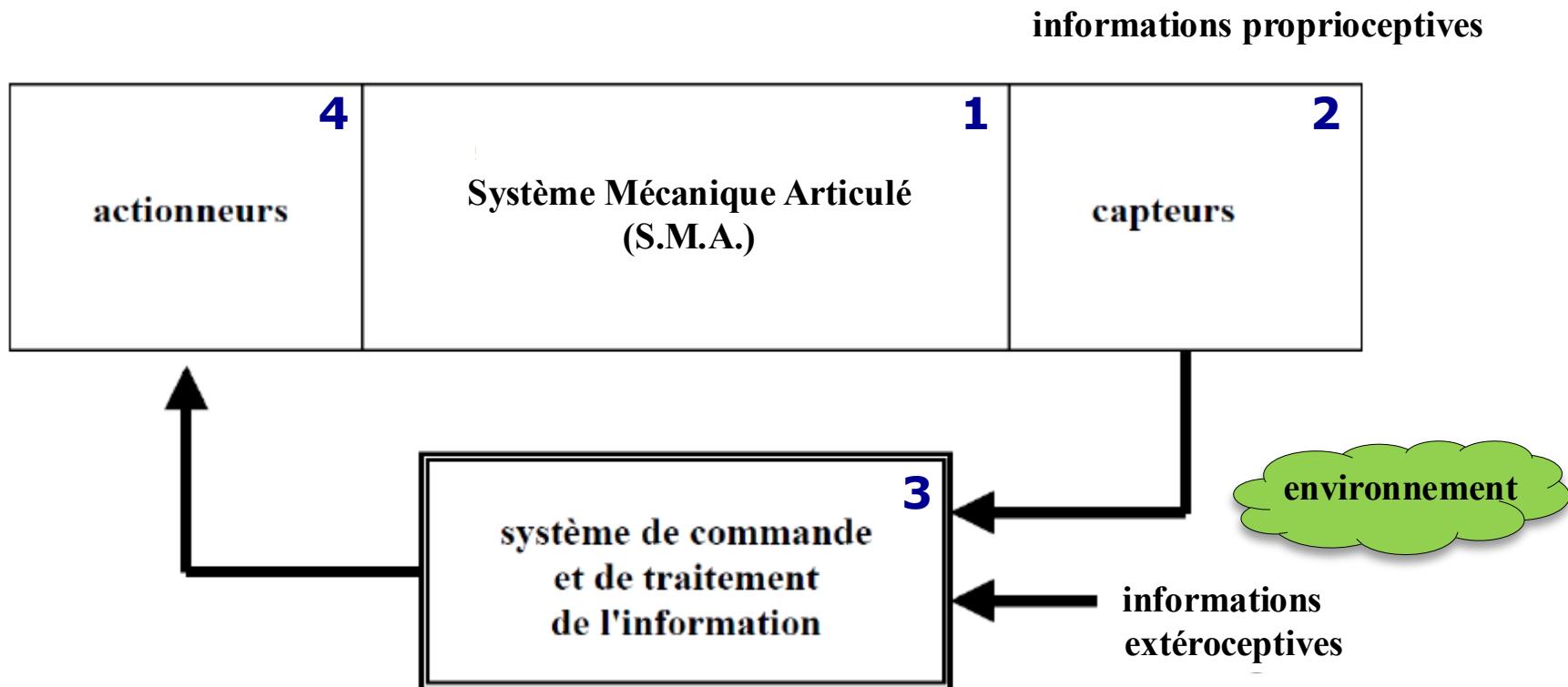
1.3 Constituants d'un robot

Système Mécanique Articulé (S.M.A.)

- Un mécanisme ayant une structure plus ou moins proche de celle du *bras humain*. Il permet de remplacer, ou de prolonger, son action
- Son *rôle* est d'amener l'organe terminal dans une pose (position et orientation) donnée, selon des caractéristiques de vitesse et d'accélération données
- Son *architecture* est une chaîne cinématique de corps, (généralement rigides) assemblés par des articulations
- Sa *motorisation* est réalisée par des actionneurs électriques, pneumatiques ou hydrauliques qui transmettent leurs mouvements aux articulations par des dispositifs appropriés

1.3 Constituants d'un robot

On distingue classiquement **quatre éléments** principaux dans un robot manipulateur



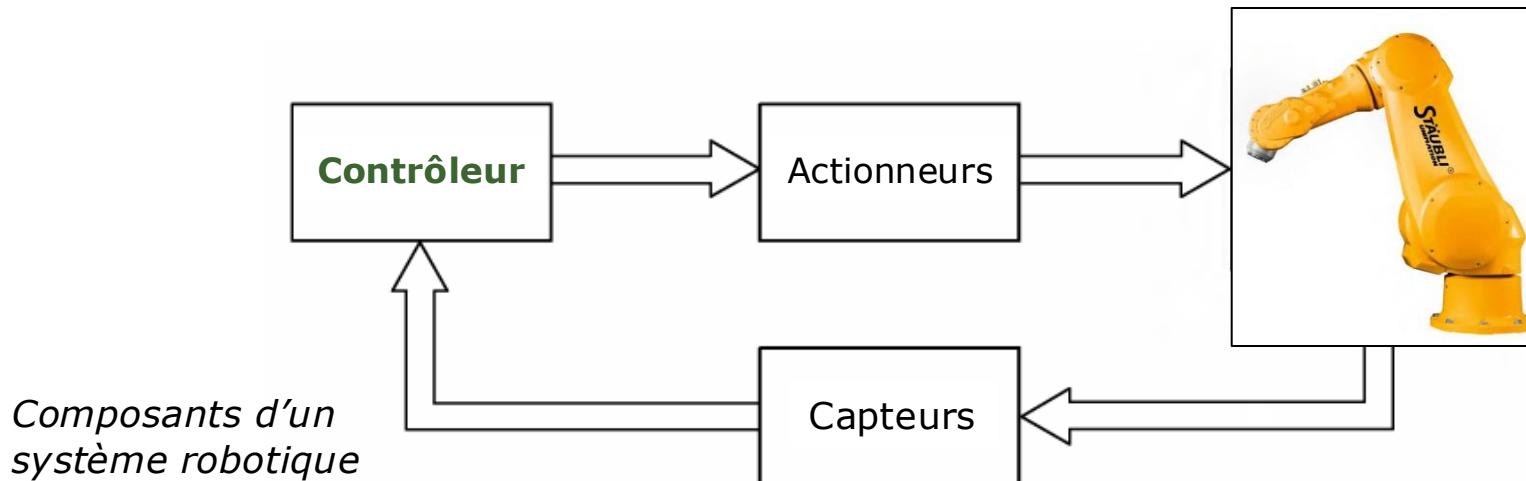
Modélisation d'un robot

La modélisation est possible à plusieurs niveaux

Elle dépend des spécifications du cahier des charges de l'application envisagée. Il en découle des :

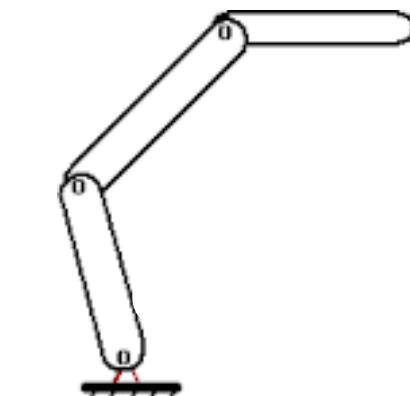
- **Modèles géométriques, cinématiques et dynamiques** à partir desquels peuvent être engendrés les mouvements du robot
- **Modèles statiques** qui décrivent les interactions (forces/couples) du robot avec son environnement

S.M.A.

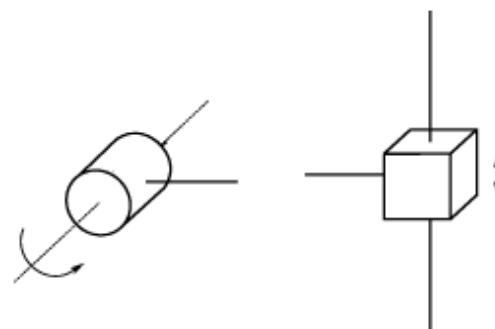


Modélisation d'un robot

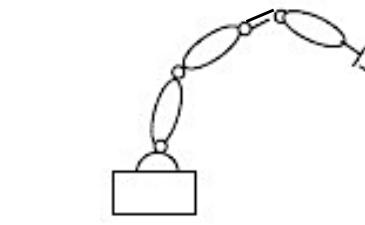
- L'obtention de ces différents modèles n'est pas aisée
- La difficulté varie selon la complexité de la cinématique de la chaîne articulée
- En particulier, entrent en ligne de compte :
 - Nombre de degrés de liberté (DDL) (par ex. 3, 4, 6, 7)
 - Type des articulations (rotoïde, prismatique, sphérique, etc.)
 - Type de chaîne: ouverte ou fermée



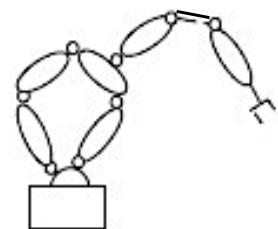
Robot à 3 DDL



Articulation rotoïde (à gauche)
et prismatique (à droite)



Chaîne ouverte



Chaîne fermée

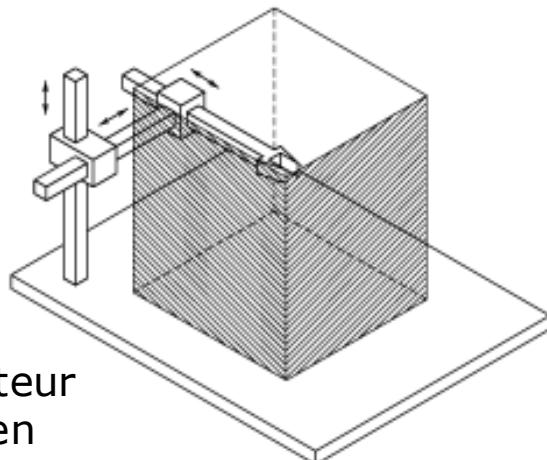
1.4 Caractéristiques d'un robot

Un robot doit être choisi en *fonction de l'application* qu'on lui réserve

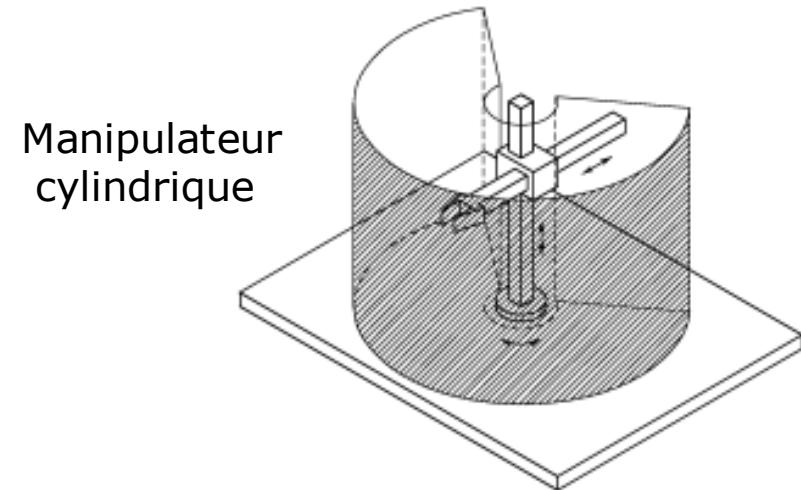
Voici quelques paramètres à prendre en compte :

- La **charge maximale transportable** (de quelques kilos à quelques tonnes), à déterminer dans les conditions les plus défavorables (c'est-à-dire, en élongation maximale)
- L'**architecture du S.M.A.** : le choix est guidé par la tâche à réaliser. Par exemple, robots à structure rigide vs robots avec articulations flexibles
- L'**espace ou volume de travail** ("workspace" en anglais), est défini comme l'ensemble des points atteignables par l'organe terminal du robot. L'**espace de travail dexter** est le volume de l'espace que le robot peut atteindre avec *toutes les orientations possibles* de l'organe terminal : il est un sous-ensemble de l'espace de travail

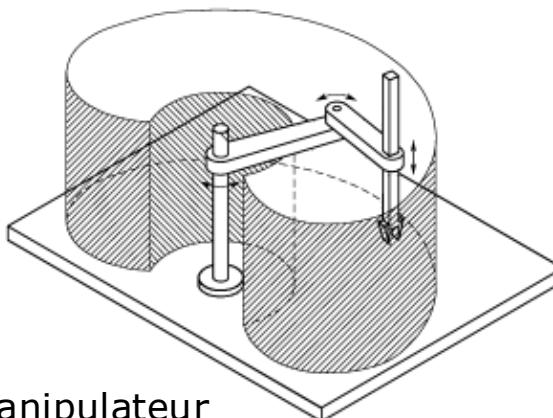
Exemples d'espace de travail



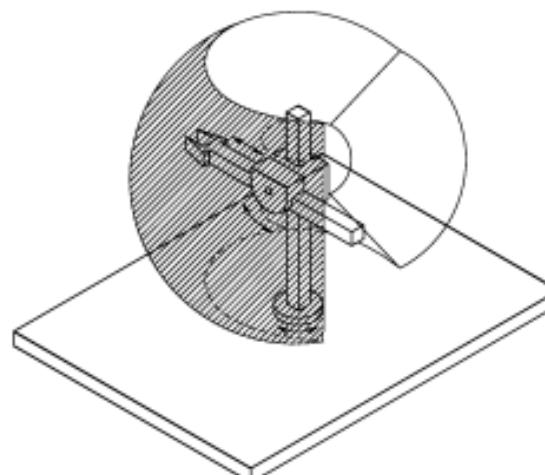
Manipulateur
cartésien



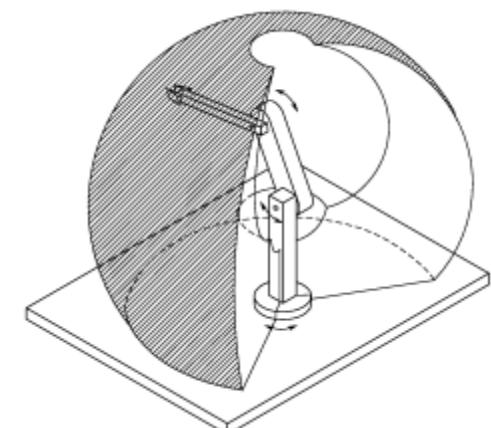
Manipulateur
cylindrique



Manipulateur
SCARA



Manipulateur
sphérique

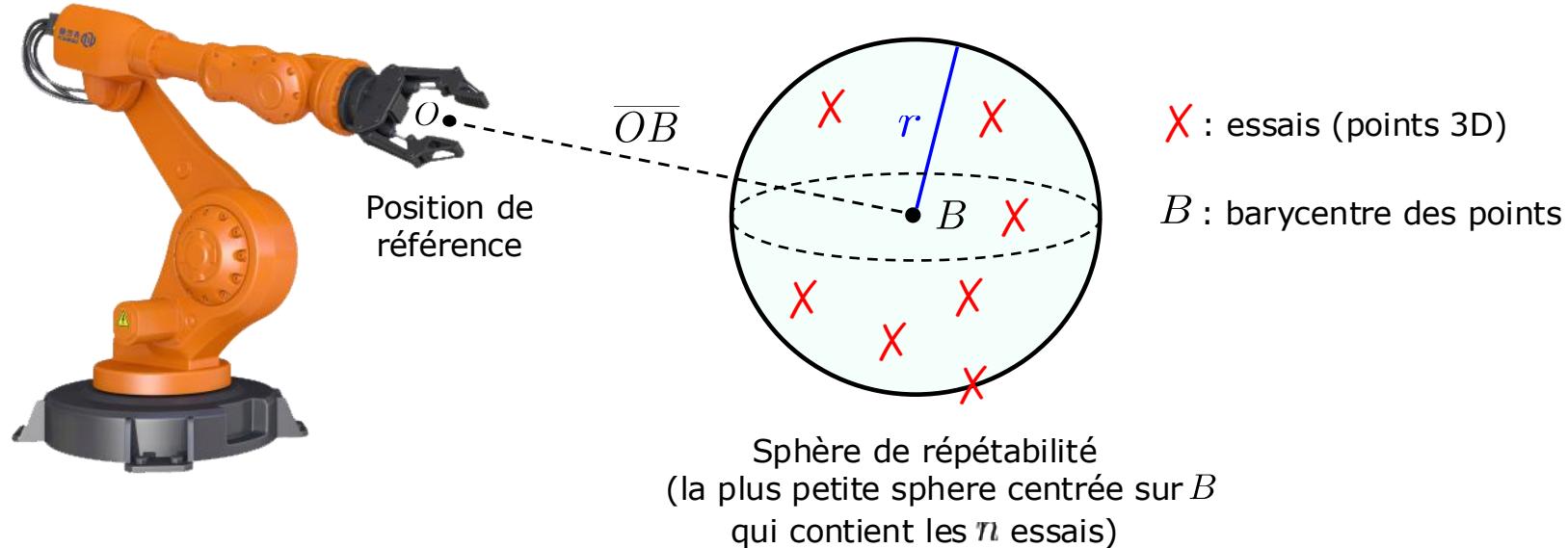


Manipulateur
anthropomorphe

1.4 Caractéristiques d'un robot

- La **répétabilité** caractérise la capacité que le robot a à retourner vers un point (position, orientation) donné

La répétabilité en positionnement est de l'ordre de 0.05 mm



- Rayon r de la sphère : *répétabilité* (en positionnement)
- \overline{OB} : *précision de positionnement*

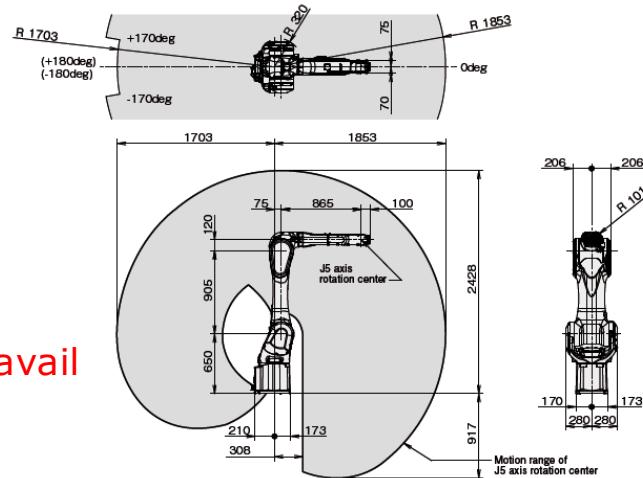
1.4 Caractéristiques d'un robot

Autres paramètres à prendre en compte:

- La **vitesse** de déplacement (vitesse maximale en élévation maximale) et l'**accélération**
- La **masse** du robot (entre 30 kg et 10 t)
- Le **coût** du robot (entre 10 k€ et 200 k€)
- La **maintenance** du robot (critique si le robot travaille, par exemple, dans une chambre froide ou stérile ou à proximité d'un four de fonderie)

Exemple (Fiche technique du robot M-20iB/25 de FANUC)

Volume de travail



Model		M-20iB/25
Type		Articulated Type
Controlled axes		6 axes (J1, J2, J3, J4, J5, J6)
Reach		1853 mm
Installation		Floor, Upside-down, Angle
Motion range (Maximum speed) (Note1,2)	J1 axis rotation	340°/360°(option) (205°/s) 5.93 rad / 6.28 rad (option) (3.58 rad/s)
	J2 axis rotation	240° (205°/s) 4.19 rad (3.58 rad/s)
	J3 axis rotation	303° (260°/s) 5.29 rad (4.54 rad/s)
	J4 axis wrist rotation	400° (415°/s) 6.98 rad (7.24 rad/s)
	J5 axis wrist swing	290° (415°/s) 5.06 rad (7.24 rad/s)
	J6 axis wrist rotation	540° (880°/s) 9.42 rad (15.36 rad/s)
Max. load capacity at wrist		25 kg
Allowable load moment at wrist	J4 axis	51.0 N·m
	J5 axis	51.0 N·m
	J6 axis	31.0 N·m
Allowable load inertia at wrist	J4 axis	2.20 kg·m ²
	J5 axis	2.20 kg·m ²
	J6 axis	1.20 kg·m ²
Repeatability		±0.06 mm
Mass (Note 3)		210 kg
Installation environment		Ambient temperature : 0 to 45°C Ambient humidity : Normally 75 %RH or less (No dew nor frost allowed) Short term Max.95 %RH or less (within one month) Vibration acceleration : 4.9 m/s ² (0.5G) or less

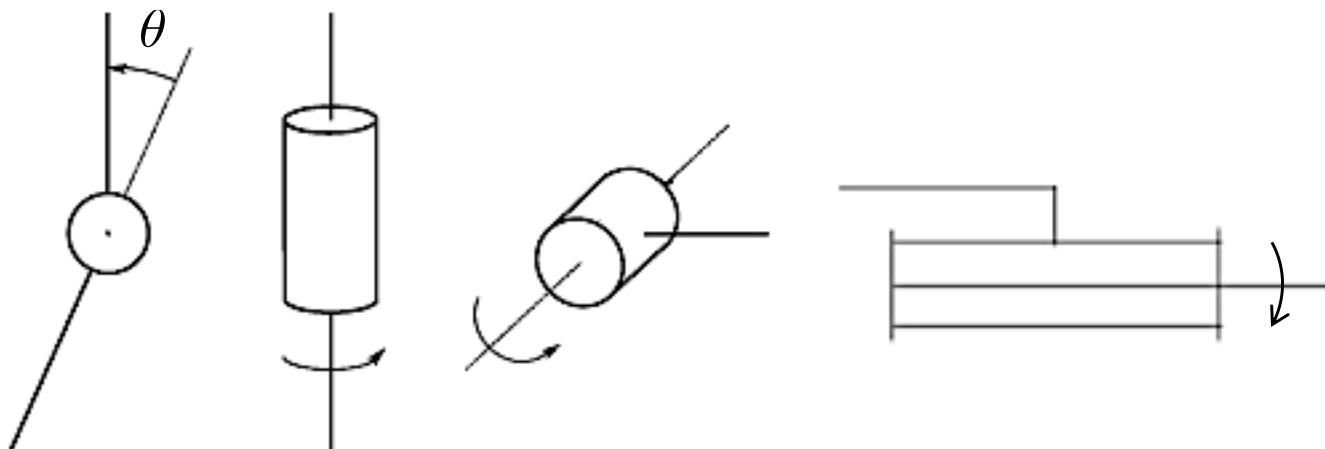
Butées
mécaniques

1.4 Caractéristiques d'un robot

Articulation rototoïde

Il s'agit d'une articulation de type pivot, notée "R", réduisant le mouvement entre deux corps à une rotation autour d'un axe qui leur est commun

La situation relative entre les deux corps est donnée par l'angle θ autour de cet axe



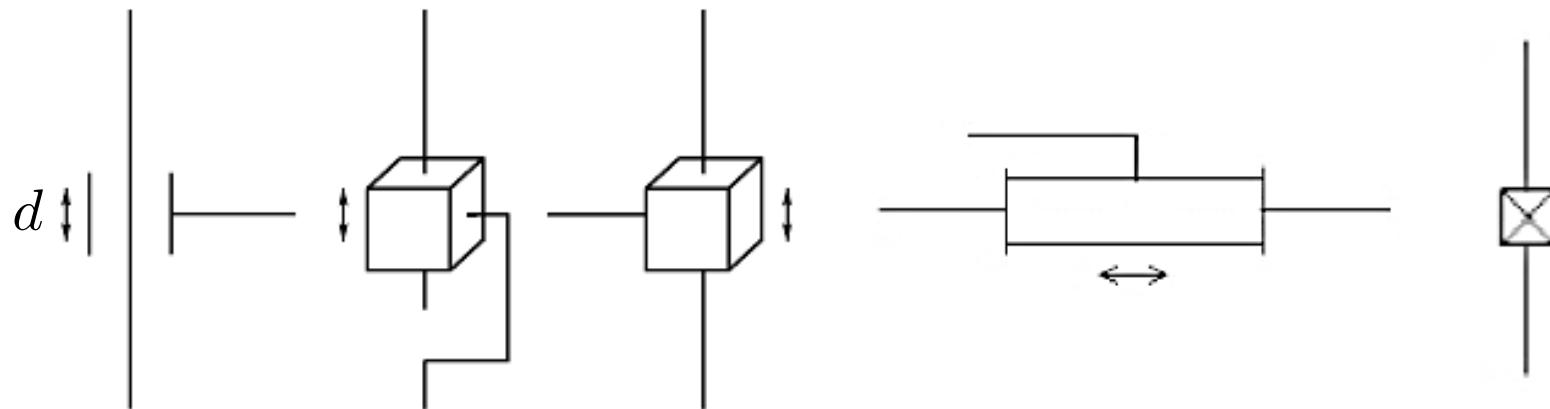
Symboles utilisés pour une *articulation rototoïde*

1.4 Caractéristiques d'un robot

Articulation prismatique

Il s'agit d'une articulation de type glissière, notée "P", réduisant le mouvement entre deux corps à une translation le long d'un axe commun

La situation relative entre les deux corps est mesurée par la *distance* d le long de cet axe



Symboles utilisés pour une *articulation prismatique*

1.4 Caractéristiques d'un robot

Remarque

Une articulation complexe (c'est-à-dire avec une mobilité supérieure à 1), peut toujours se ramener à une *combinaison* d'articulations rotoides ou prismatiques

Définition (Degré de liberté, DDL):

En général, le nombre de DDL d'un mécanisme est le *nombre de paramètres indépendants* qui permettent de définir la position du mécanisme à un instant donné du mouvement

Un robot se compose de n corps mobiles rigides, donc :

Nombre de DDL d'un robot = somme des libertés des corps – nombre de contraintes *indépendantes* imposées par les articulations

1.4 Caractéristiques d'un robot

Le nombre de DDL d'un robot peut être calculé par la **formule de Grübler**, qui est une expression de la formule précédente.

Étant donné un robot qui se compose de n corps (N.B. le sol est considéré aussi comme un corps), soit J le nombre d'articulations, m le nombre de DDL d'un corps rigide ($m = 3$ pour les mécanismes 2D et $m = 6$ pour les mécanismes 3D), f_i le nombre de libertés fournies par l'articulation i , et c_i le nombre de contraintes imposées par l'articulation i , avec $f_i + c_i = m$, $\forall i \in \{1, \dots, J\}$.

La *formule de Grübler* pour les DDL du robot est :

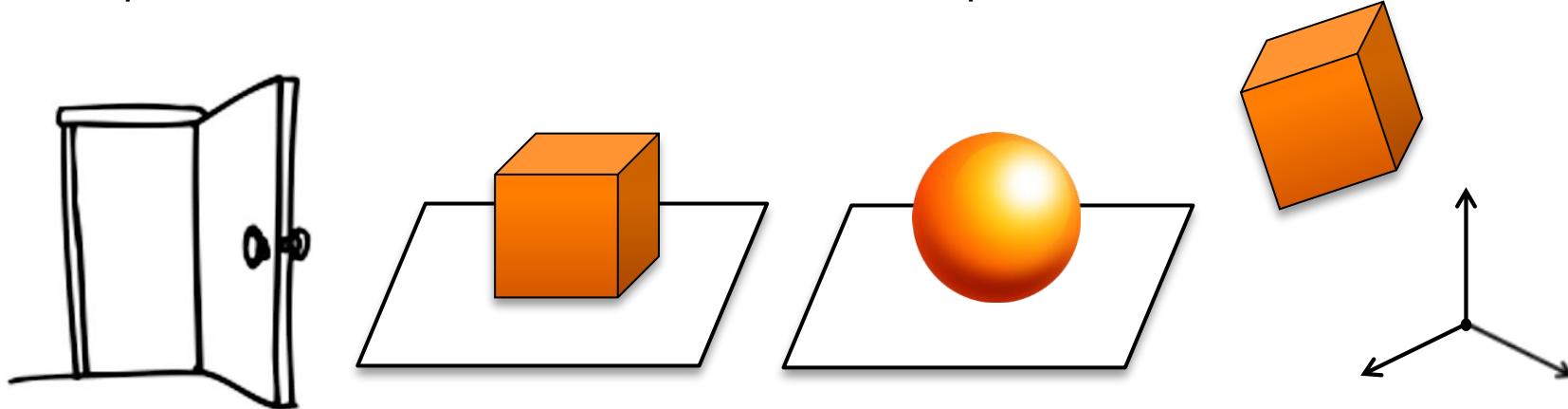
$$\text{Nombre de DDL} = \underbrace{m(n-1)}_{\substack{\text{Libertés des} \\ \text{corps rigides}}} - \underbrace{\sum_{i=1}^J c_i}_{\substack{\uparrow \\ \text{Contraintes} \\ \text{des articulations}}} = m(n-1-J) + \sum_{i=1}^J f_i$$

Attention: La formule n'est valide que si toutes les contraintes des articulations sont *indépendantes*. Sinon elle donne une *borne inférieure* sur le nombre de DDL

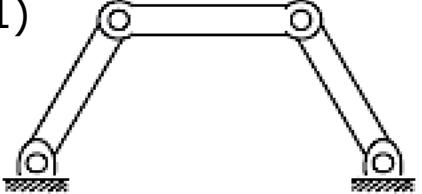
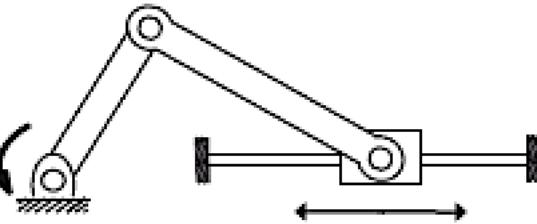
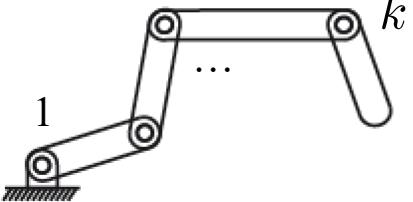
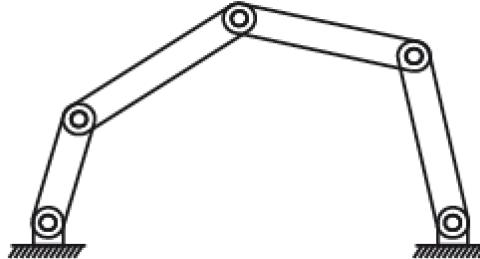
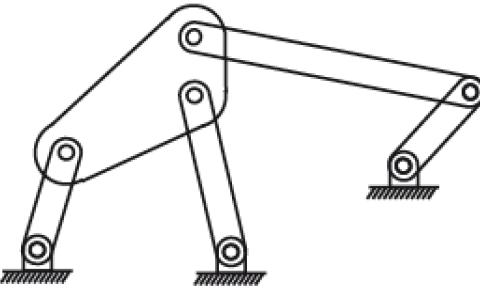
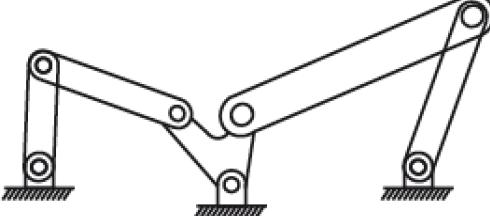
1.4 Caractéristiques d'un robot

Exemples élémentaires :

- Une porte à charnières a 1 DDL
- Un cube sur un plan a 3 DDL : 2 pour fixer les coordonnées d'un point dans le plan et 1 pour déterminer son orientation dans le plan
- Une sphère sur un plan a 5 DDL : 2 pour fixer les coordonnées d'un point dans le plan et 3 pour déterminer son orientation dans le plan
- Un cube dans l'espace 3D a 6 DDL : 3 pour fixer sa position et 3 pour déterminer son orientation dans l'espace

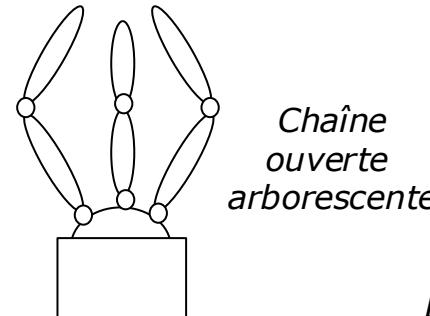
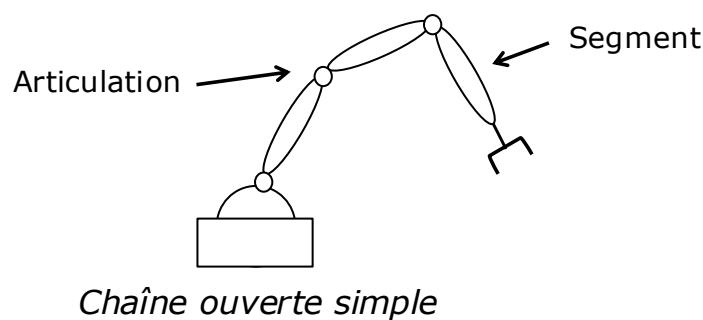


1.4 Caractéristiques d'un robot

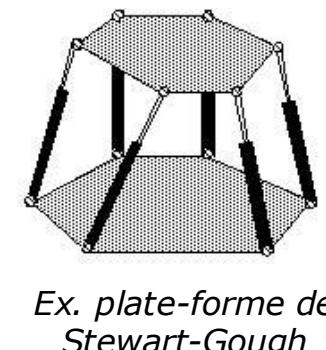
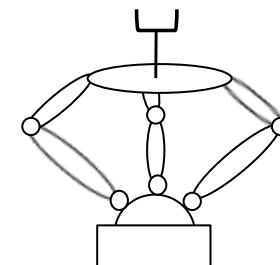
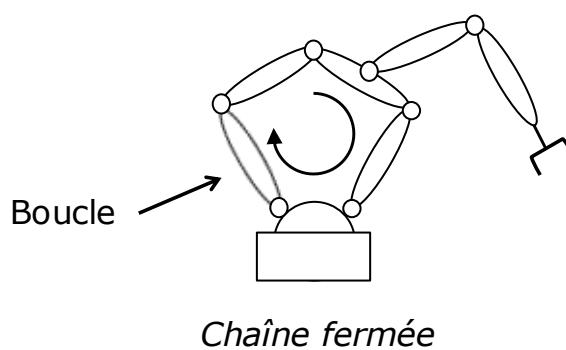
- 1)  4 corps (y compris le sol), 4 articulations rototoïdes
 $n = 4, m = 3, J = 4, f_i = 1, i \in \{1, \dots, 4\}$
Nombre de DDL = $3(3 - 4) + 4 = 1$
- 2) Mécanisme bielle-manivelle  3) Chaîne planaire à k articulations  4) Chaîne fermée 
- Nombre de DDL = 1 Nombre de DDL = k Nombre de DDL = 2
- 5) Mécanisme de Stephenson (6 corps) 
- 6) Mécanisme de Watt (6 corps) 
- Nombre de DDL = $3(6 - 1 - 7) + 7 = 1$

1.4 Caractéristiques d'un robot

- Une *chaîne cinématique simple* est appelée *ouverte* (ou *série*) lorsqu'il n'existe qu'une seule séquence de segments reliant les deux extrémités de la chaîne



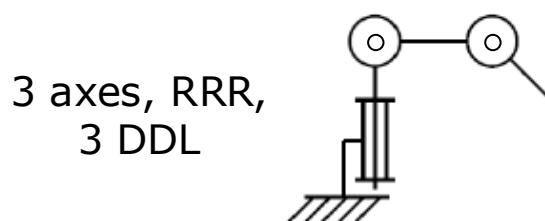
- Un robot contient une *chaîne cinématique fermée* lorsqu'une séquence de segments forme une boucle



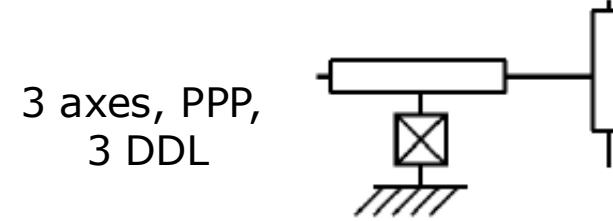
1.4 Caractéristiques d'un robot

Les *articulations rotoides* sont généralement préférés aux articulations prismatiques en vue de leur *compacité* et *fiabilité*

- Dans une **chaîne cinématique ouverte**, chaque articulation rotoides ou prismatique, donne au système *un seul DDL*

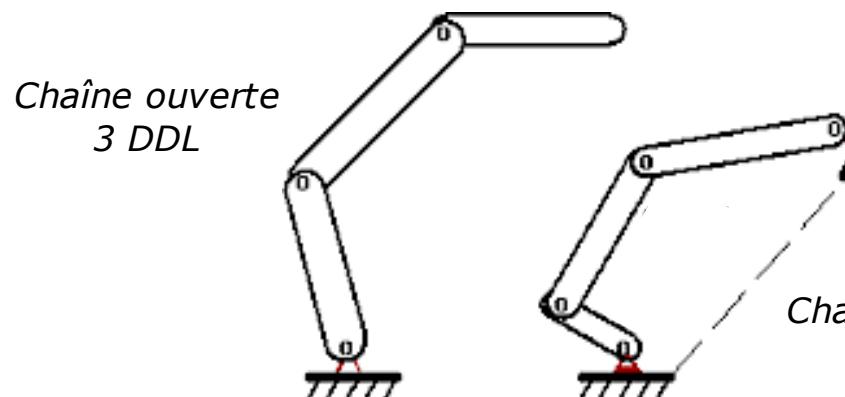


3 axes, RRR,
3 DDL



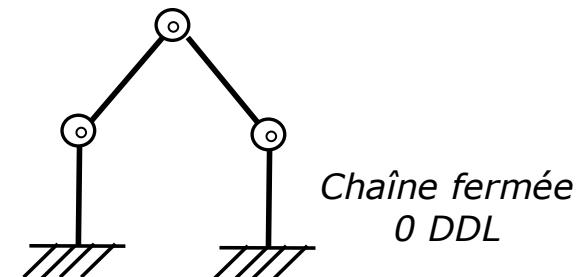
3 axes, PPP,
3 DDL

- Dans une **chaîne cinématique fermée**, le nombre de DDL est *inférieur* au nombre d'articulations, compte tenu des contraintes imposées par la boucle (cf. la formule de Grübler)



Chaîne ouverte
3 DDL

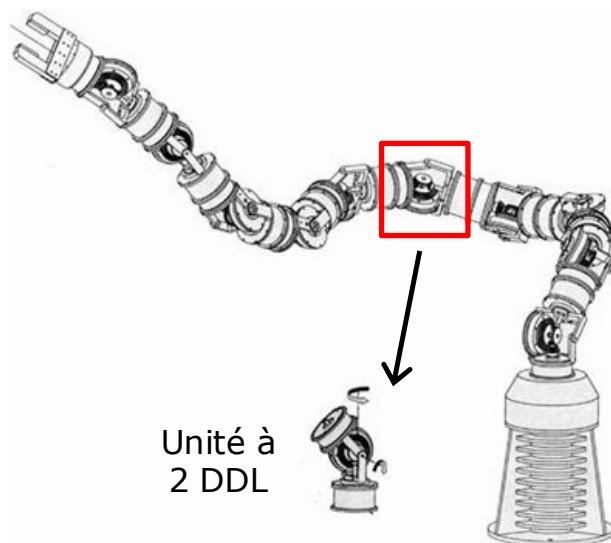
Chaîne fermée
1 DDL



Chaîne fermée
0 DDL

1.4 Caractéristiques d'un robot

- Les DDL d'un robot doivent être *convenablement distribués* le long de la structure mécanique afin d'en avoir un nombre suffisant pour exécuter une tâche donnée
- Dans le cas d'une tâche consistant à positionner et orienter *de façon arbitraire* un objet dans l'espace tridimensionnel, **6 DDL** sont suffisants :
 - **3 DDL** pour le positionnement d'un point de l'objet
 - **3 DDL** pour orienter l'objet par rapport à un repère de référence
- Si le nombre de DDL disponibles est *supérieur* aux variables de la tâche, le robot est dit **redondant** du point de vue cinématique (ou intrinsèquement redondant)



Exemple (Georgia Tech, États-Unis) :

Manipulateur "hyper redondant"

- 20 DDL
- 10 unités avec 2 DDL

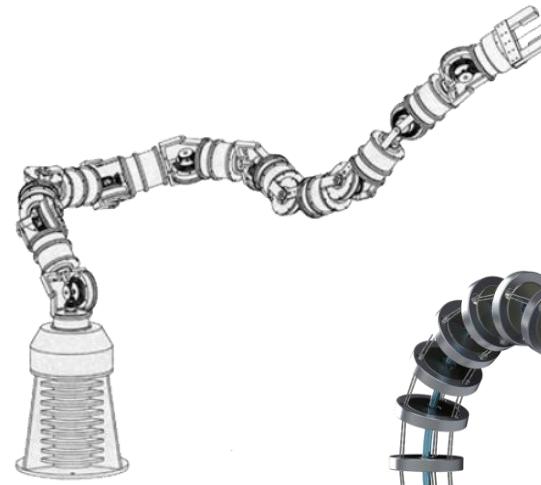
1.4 Caractéristiques d'un robot



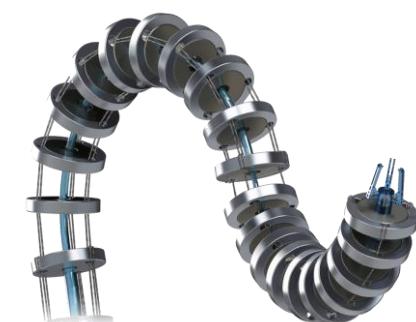
Robot non redondant
(UR3, 6 DDL)



Robot redondant
(DLR SARA, 7 DDL)



Robot hyper redondant
(20 DDL)

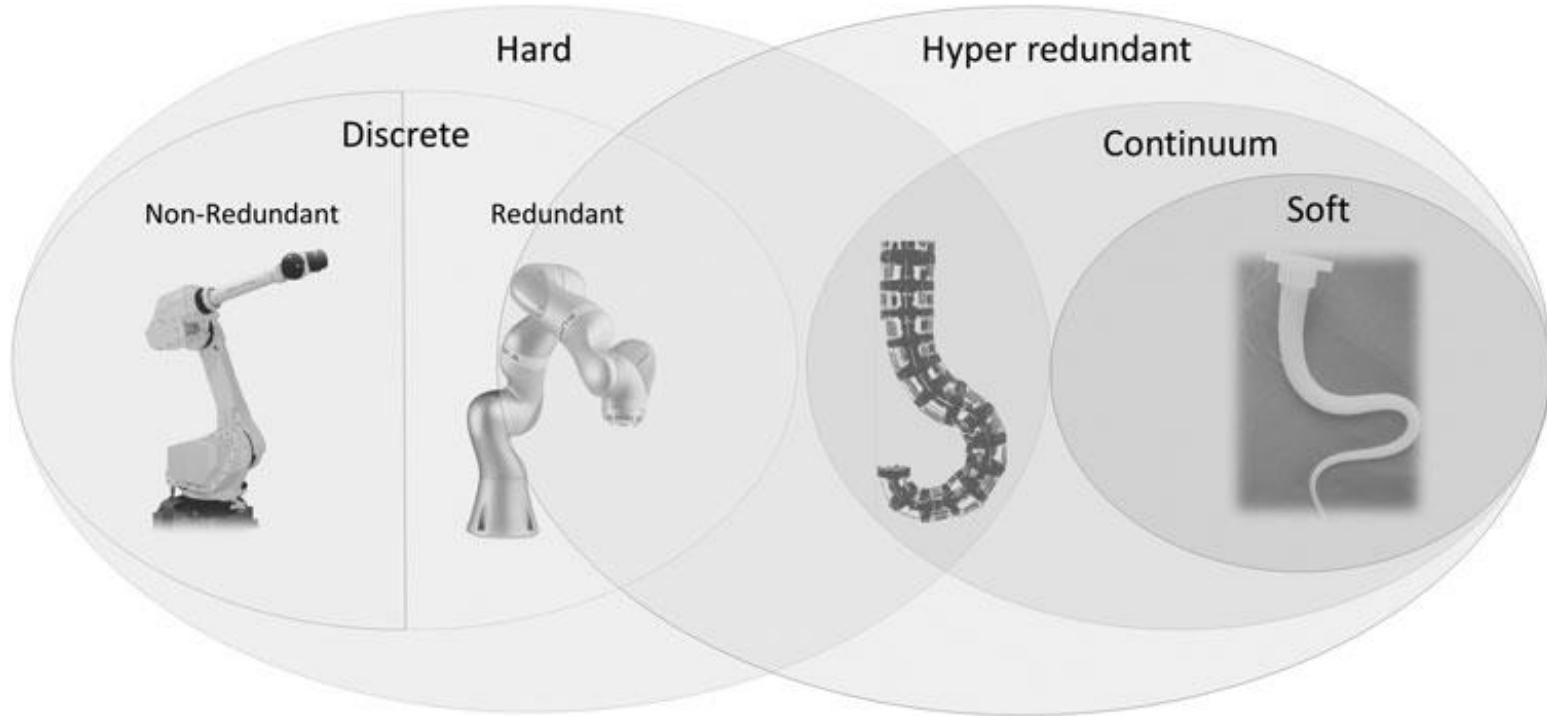


Robot continuum
(nombre infini de DDL)



Nombre croissant de DDL

1.4 Caractéristiques d'un robot



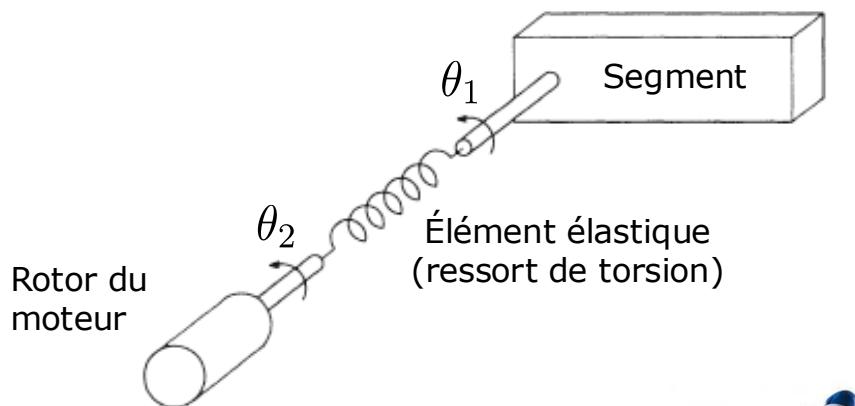
Évolution des manipulateurs : de robots avec segments rigides basés sur mécanismes discrets à des robots bio-inspirés basés sur structures flexibles

“Control strategies for soft robotic manipulators: A survey”, T.G. Thuruthel, Y. Ansari, E. Falotico, C. Laschi, *Soft Robotics*, vol. 5, n. 2, pp. 149-163, 2018, Figure 1

1.4 Caractéristiques d'un robot

- Récemment, on a vu aussi l'apparition de robots avec articulations **flexibles** (voir par ex. les ch. 5 et 6 du livre *Theory of Robot Control*, C. Canudas de Wit, B. Siciliano, G. Bastin, Eds. Springer, 1996)
- Ils sont plus coûteux et plus difficiles à contrôler que les robots "classiques" à articulations *rigides*

Articulation flexible

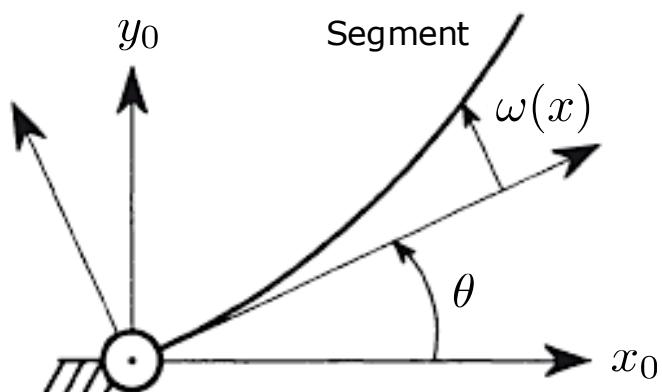


Exemples :

- Robot LBR iiwa de KUKA (7 axes)
- Robot Motoman HC10 de Yaskawa (6 axes)



Segment flexible



- Encore au stade d'études et de recherche