

Intitulé de projet	Modélisation et optimisation des systèmes automatisés	
Domiciliation	UNIVERSITE DJILLALI LIABES SIDI BEL ABBES	
Porteur du projet	Spécialité	Courriel
MEGUENI Abdelkader	Mécanique	a_megueni@yahoo.fr
<p>Résumé :</p> <p>1/ La recherche du modèle d'un système robotique pour la précision (position et orientation) et étudier les effets de la tolérance des paramètres physiques et de la température sur la précision statique</p> <p>2/ Etudier les voies et moyens pouvant être utilisés pour améliorer la précision et la stabilité du système par la recherche d'algorithmes de correction</p> <p>3/ L'étude des algorithmes auto-correcteurs utilisés dans les systèmes de mesure du type additif et multiplicatif qui permettent de corriger les erreurs statiques</p> <p>4/ L'implémentation de ces algorithmes dans un système de robotique simple à 2 articulations (à acquérir)</p> <p>5/ Analyser les modes de vibration (amplitude et fréquence) d'un système robotique du type SCARA et d'un robot flexible (à acquérir) et donner le modèle de vibration de ce système</p> <p>6/ Etudier les méthodes permettant de réduire ces vibrations et permettant l'amélioration de la précision de positionnement et d'orientation</p> <p>7/ Monter un banc expérimental avec le robot prototype à 2 DDL commandé sous Labview et valider les résultats obtenus théoriquement</p>		

Équipe de Recherche:

Chercheur	Spécialité	Grade
REFASSI Kadour	Mécanique	MCA
LOUSDAD Abdelkader	Mécanique	MCA
AZZEDINE Abdelouahab	Electronique	MAA
BACHIR BOUIADJRA Nouredine	Electronique	MAA