

Résumé:

Le présent projet vise la commande d'un bras de robot manipulateur ROB3 disponible au niveau du département de génie électrique de l'université d'Ibn-Khaldoun de Tiaret. par application d'une commande de la régulation de type PI.

Au début du travail nous avons réalisé une carte de puissance adapté avec une carte de commande ARDUINO.ainsi la simulation de modèle géométrique directe et inverse sous l'interface matlab.

En fin nous avons programmé notre bras de robot rob3 pour faire une taché de façon automatique

ملخص

هذا المشروع يتمحور حول التحكم الالي في ذراع الروبوت الموجود على مستوى قسم الهندسة الكهربائية جامعة ابن خلدون تيارت باستعمال مصحح رقمي PI

في المرحلة الاولى قمنا بانشاء بطاقة الطاقة متاقلمة مع بطاقة اردوينو ميفا ثم قمنا بمحاكات النماذج المباشرة و العكسية لذراع الروبوت باستعمال برنامج مطلب

وفي الاخير قمنا ببرمجة لذراع الروبوت لاجراء حركات بطريقة الية