

Sommaire

Le livre est structuré autour de six chapitres principaux, suivis d'annexes et d'index :

- **Chapitre 1 : La robotique** (Introduction, définitions et domaines d'utilisation).
- **Chapitre 2 : Les architectures des robots** (Classification, constituants et morphologies).
- **Chapitre 3 : Les modèles mathématiques** (Outils nécessaires à la description des mouvements et des efforts).
- **Chapitre 4 : Chaînes ouvertes - Robots mobiles** (Modélisation des manipulateurs classiques et des plateformes mobiles à roues ou pattes).
- **Chapitre 5 : Les chaînes fermées** (Étude des robots parallèles et des boucles cinématiques complexes).
- **Chapitre 6 : Les commandes cinématiques** (Relations entre les vitesses articulaires et les vitesses de l'organe terminal).