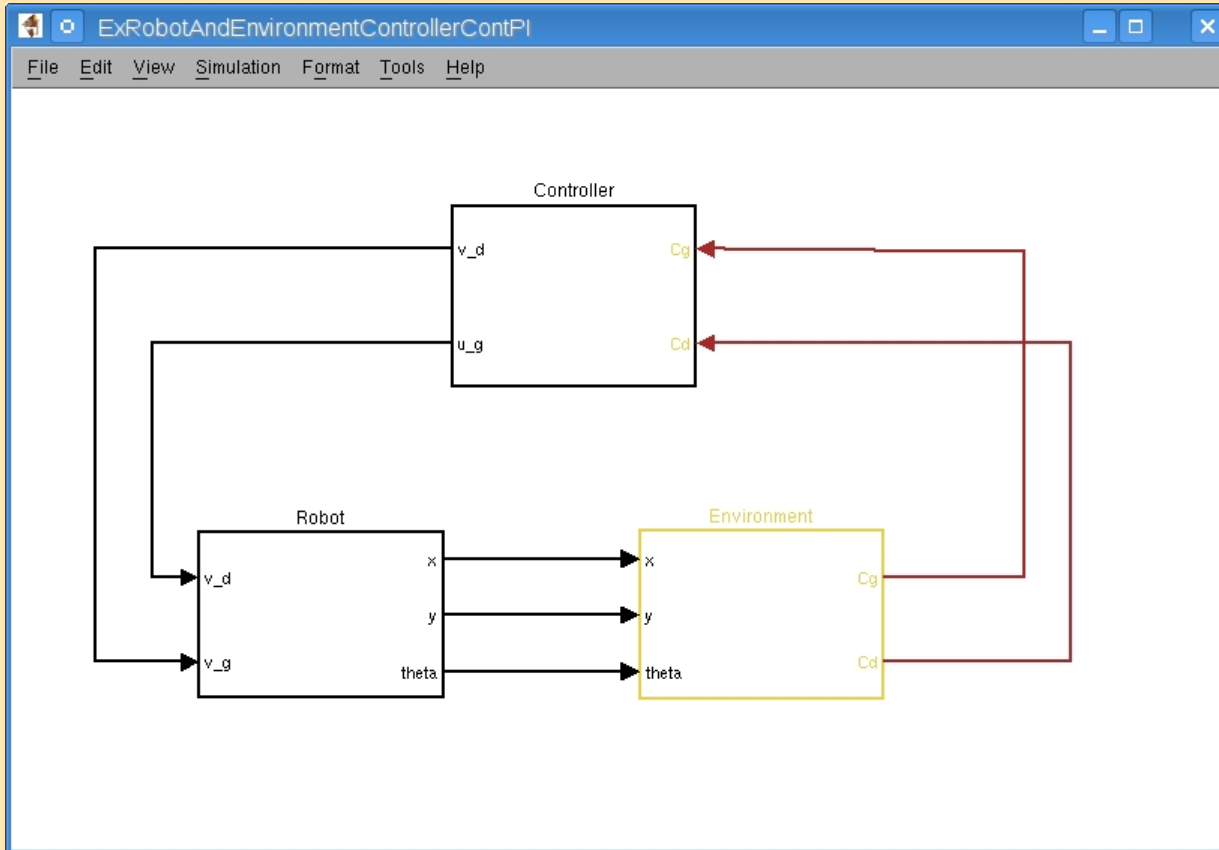
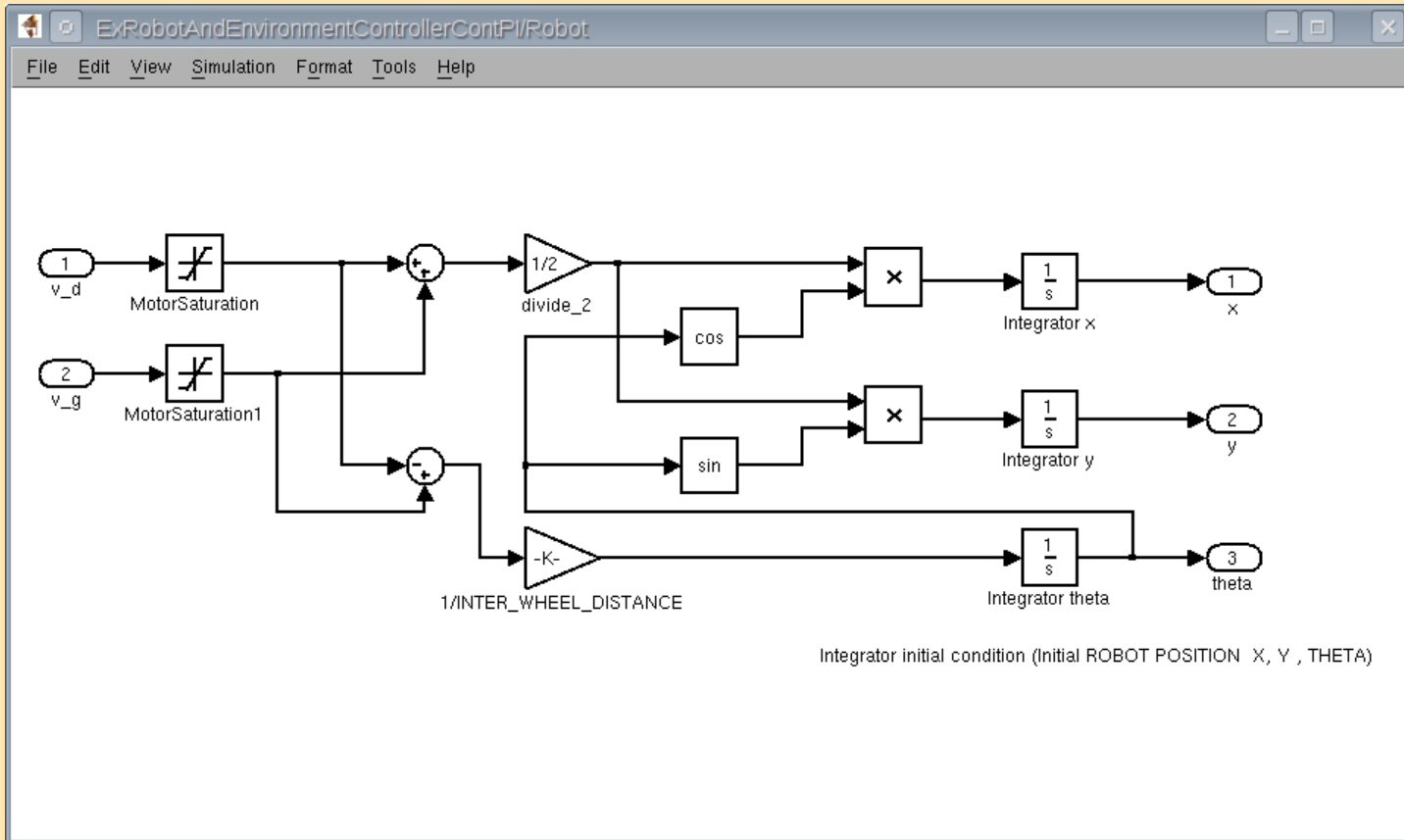


# Modèle SIMULINK d'un système de commande de trajectoires



# Dynamique du robot



# Contrôleur de trajectoires

