



Présentation

Code interne : EMU9-ISC11

Description

La planification est la prise de décision d'une action au vu de notre objectif et des réponses que nous retourne notre environnement. Eviter un accident de voitures, trouver son chemin à la boulangerie, rattraper une balle, il existe une multitude de situations où l'Homme planifie ses actions avant d'agir. Ces prises de décisions que l'Homme prend aisément sont plus difficiles à mettre en œuvre pour un robot. Le cours se donne donc comme objectif d'introduire les élèves à ce vaste chapitre.

Heures d'enseignement

CM	Cours Magistraux	6h
TD	Travaux Dirigés	4h

Bibliographie

Références:

- [1] Latombe, J. C. (2012). Robot motion planning (Vol. 124). Springer Science et Business Media.
- [2] LaValle, S. M. (2006). Planning algorithms. Cambridge university press.
- [3] Sutton, R. S., et Barto, A. G. (2018). Reinforcement learning: An introduction. MIT press.

Modalités de contrôle des connaissances

Évaluation initiale / Session principale - Épreuves

Type d'évaluation	Nature de l'épreuve	Durée (en minutes)	Nombre d'épreuves	Coefficient de l'épreuve	Note éliminatoire de l'épreuve	Remarques
Contrôle Continu Intégral	Contrôle Continu			1		

Infos pratiques

Contacts

Jean-Marc Salotti

✉ Jean-Marc.Salotti@bordeaux-inp.fr