Planification

École / Prépa
ENSEIRB-MATMECA

Présentation

Code interne : EI9IS332

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

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

Seconde chance / Session de rattrapage

Type d'évaluation	Nature de l'évaluation	Durée (en minutes)	Nombre d'épreuves	Coefficient de l'évaluation	Note éliminatoire de l'évaluation	Remarques
Epreuve terminale	Oral			0.4		

Infos pratiques

Contacts

Jean-Marc Salotti
Jean-Marc.Salotti@bordeaux-inp.fr