

BIBLIOGRAPHIE

- [1] <http://u.s.b.free.fr>
- [2] <http://www.craslab.org>
- [3] <http://www.artsens.org>
- [4] www.arslonga.fr/archives/262/
- [5] P. Fissette, H.Buyse « Introduction à la robotique », 29 juin 2009>>
<http://meca2732.pdf>
- [6] Jean-Louis Boimond « ROBOTIQUE », ISTIA, Université Angers >>
www.istia.univ-angers.fr/~boimond/Cours_robotique.pdf
- [7] Jacques Gangloff « Cours de Robotique »
- [8] <http://www.booki.cc/bootcamp-make-ta-machine>
- [9] O.Ahcene, NEMMICHE Belkacem, BELHAMITI hadj Afif, BERRAHO Ismail,«
Commande en 3D d'un bras robot à 5 DL par positionnement en temps réels par deux
caméras », Université ABDELHAMID IBN BADIS De Mostaganem.
- [10] Université René Descartes Paris 5 Soutenance le 24 septembre 2008 -UFR STAPS
1 rue Lacretelle - 75015 Paris
- [11] Vincent Crocher-Commande d'un exosquelette du membre supérieur à des fins de
rééducation Neuromotrice- soutenir le 19 septembre 2012
- [12] Mathieu Baril, 2012 (avril), Conception d'un préhenseur sous-actionné pour les
prothèses de membre supérieur et analyse de stabilité, M.Sc., Université
Laval, Québec.
- [13] François Routhier, 1997 (mai), Analyse d'un mécanisme à cinq barres sous-actionné
pour la conception d'une prothèse de la main, M.Sc., Université Laval,
Québec, Codirection.
- [14] Éric Lavoie, 1992 (octobre), Optimisation des propriétés cinématiques des
manipulateurs parallèles, M.Sc., Université Laval, Québec.