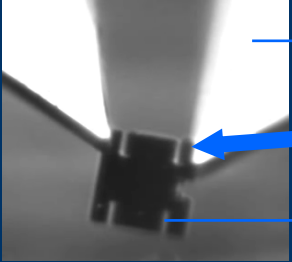


Micro-assemblage robotique



— Microgripper
— Nécessité de connaître les interactions
— Micro-objet



Modélisation

- Paramètres influants
- Construction de modèles EF
- Validations expérimentales

Mesure de forces

- Moyens de mesures adaptés
- Moyens de positionnement précis
- Systèmes compliant
- Moyens de fixation

Projet ANR, période 2008-2010