

# Retour d'expérience sur l'usage en robotique d'une station totale robotisée

*jeudi 19 juin 2025 10:00 (30 minutes)*

Présentation des résultats obtenus avec la station totale robotisée Leica MS60.

Nous présenterons les fonctions suivantes avec des exemples:

- fonction de numérisation d'environnement
- fonction de suivi automatique de prismes qui permet d'avoir un positionnement 3D d'un objet mobile pour avoir une "vérité terrain"
- fonction de diffusion temps réel de la mesure pour un pilotage en boucle fermée d'un robot mobile

**Author:** DUMON, Jonathan (Gipsa-lab, CNRS)

**Co-auteur:** Dr NÈGRE, amaury (Gipsa-lab, CNRS)

**Orateurs:** DUMON, Jonathan (Gipsa-lab, CNRS); Dr NÈGRE, amaury (Gipsa-lab, CNRS)

**Classification de Session:** Session 4