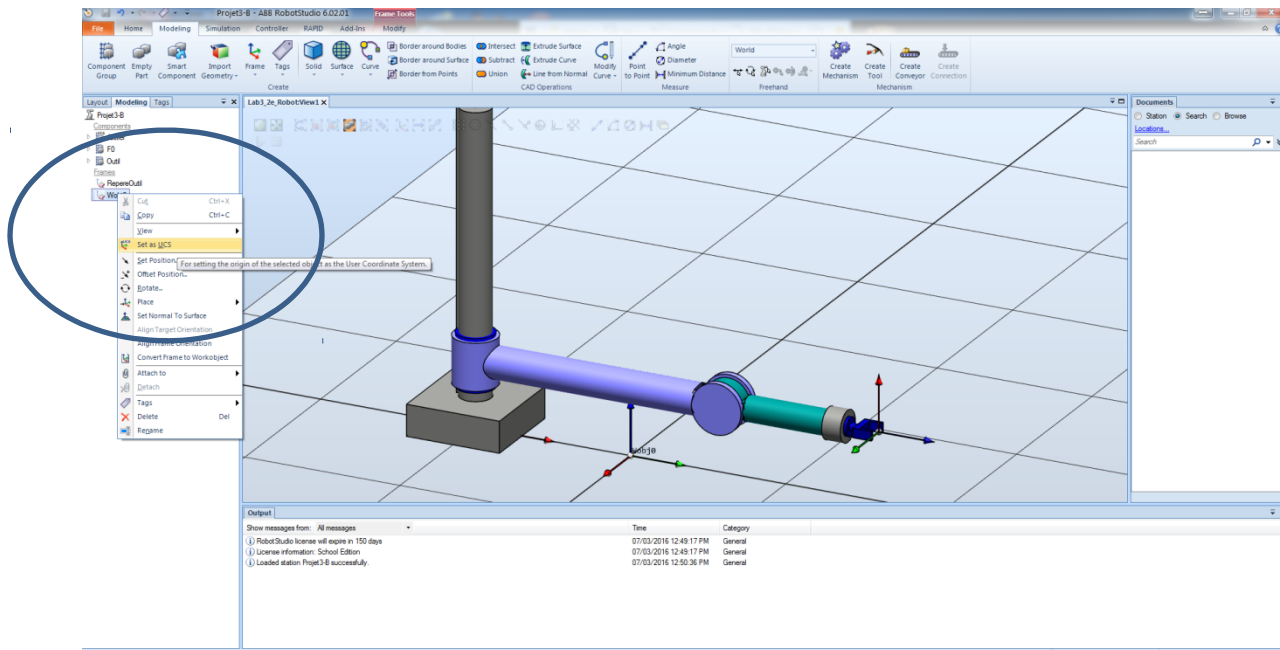
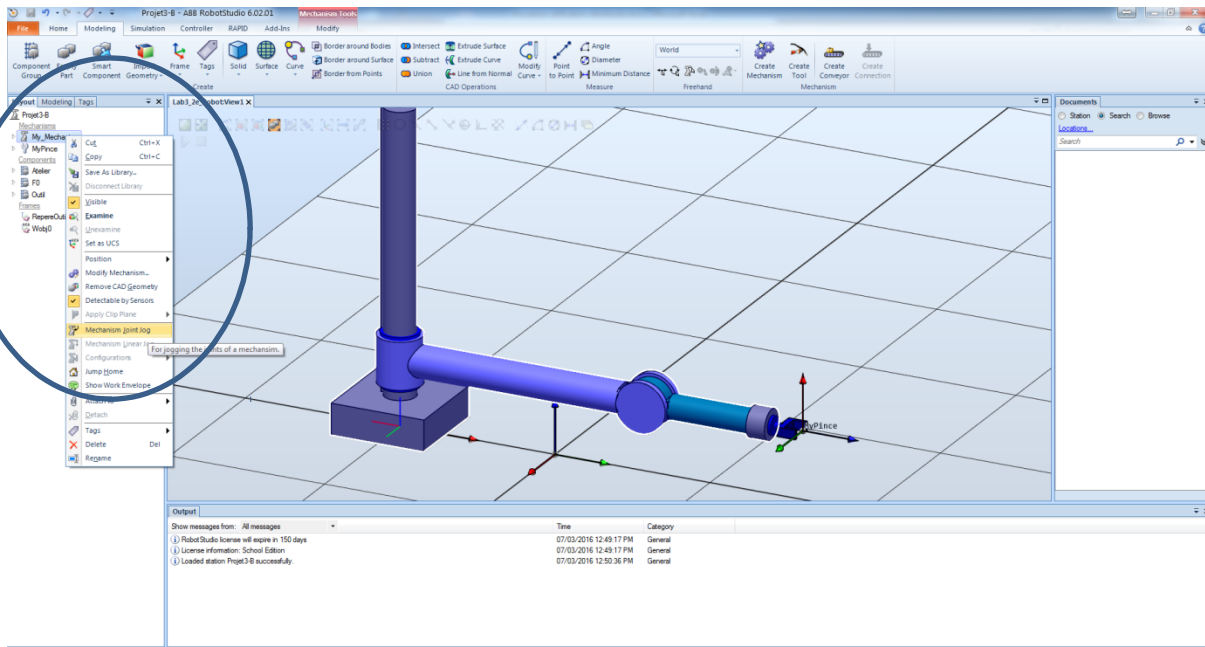


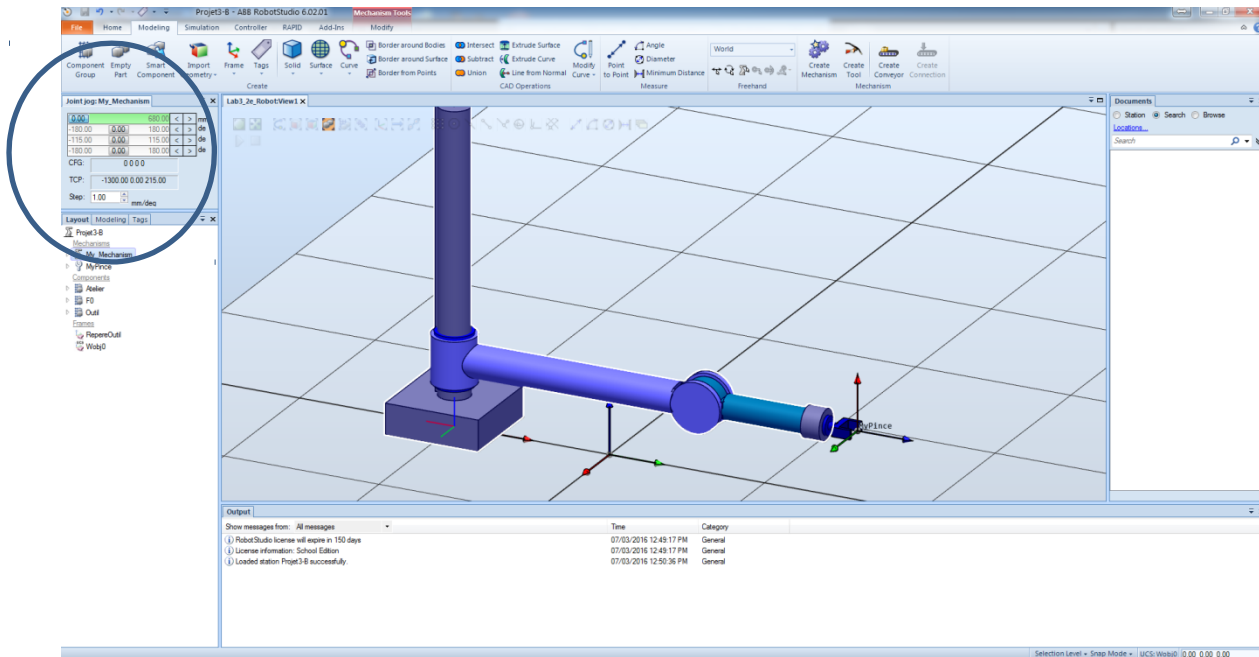
Procédure de vérification de la cinématique directe et inverse dans RobotStudio

Étape 1: Définir le UCS sur le Wobj0.



Étape 2: Positionner le robot dans la configuration à valider.





Étape 3: Vérifier la pose obtenue en utilisant “Set Position” sur le repère outil. Ne JAMAIS déplacer la position du Repère outil. Seulement utiliser la commande pour lire les valeurs de la pose.

