bras robot

plusieurs DDL

on connait la position de l'extrémité

- controler le mouvement de chaque ddl pour arriver à une position

- ou ordonner une position et le robot atteint la position

trajectoire en ligne droite en position actuelle et position de consigne future : lors du mvt, l'extrémité suit la ligne droite

difficulté + : mettre des obstacles à contourner

dans ce cas optimiser   
- distance parcourue

- vitesse

Origine O : rotation z.

Articalation 1 : rotation x

Articulation 2 : rotation y

Extrémité : rotule et pince