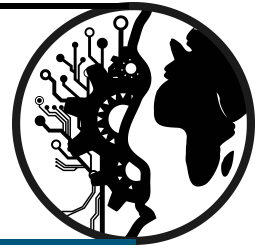


# Kinematics - Assignment

## Spider SEALK

Laurent Beaudoin & Loïca Avanthey  
Épita



### Membres du groupe :

NOM Prénom :  
NOM Prénom :  
NOM Prénom :  
NOM Prénom :

	Marche avant											
	Front						Back					
	Left (L1)			Right (R2)			Left (L2)			Right (R1)		
	x	y	z	x	y	z	x	y	z	x	y	z
start	70	50	-40	70	50	-40	70	50	-40	70	50	-40
move 1				70	100	-20						
move 2												
move 3												
move 4												
move 5												
move 6												
move 7												
move 8												
move 9												
end	70	50	-40	70	50	-40	70	50	-40	70	50	-40

	Rotation à gauche											
	Front						Back					
	Left (L1)			Right (R2)			Left (L2)			Right (R1)		
	x	y	z	x	y	z	x	y	z	x	y	z
start	70	50	-40	70	50	-40	70	50	-40	70	50	-40
move 1	73	25	-20									
move 2												
move 3												
move 4												
move 5												
move 6												
move 7												
move 8												
move 9												
move 10												
move 11												
move 12												
move 13												
move 14												
move 15												
move 16												
move 17												
end	70	50	-40	70	50	-40	70	50	-40	70	50	-40