INGÉSUP - Systèmes Téchniques 2

TD 2 - Cinématique des solides indéformables (Corrigé)

 ${\bf ESME~Bordeaux\text{-}Lille\text{-}Lyon\text{-}Paris}$

Exercice 1: Robot Scara

 ${\bf Q1.}\,$ Tracer les figures planes illustrant les 2 paramètres d'orientation.



