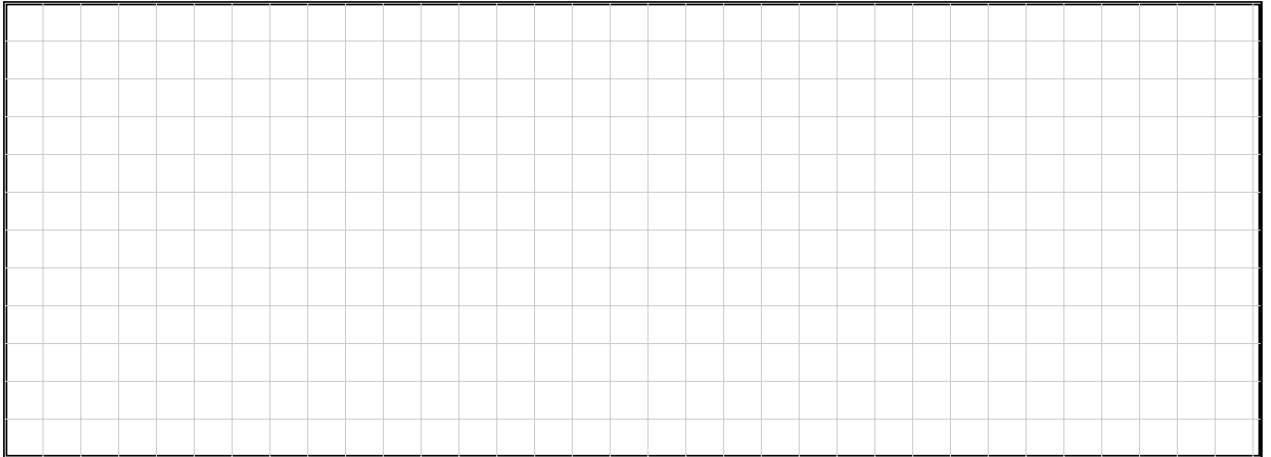


INGÉSUP - SYSTÈMES TECHNIQUES 2  
*None 2 – Cinématique des solides indéformables*  
ESME Bordeaux-Lille-Lyon-Paris

**Exercice 1 : Robot Scara**

**Q1.** Tracer les figures planes illustrant les 2 paramètres d'orientation.



□