Procédure utiliser le contrôle haptique

## Installation

Il faut utiliser les fichiers dans exemple\_basique/matlab\_vrep/realTimeControl\_iiwa\_From\_Vrep, dedans on peut utiliser 2 fichiers :

* Matlab\_vrep\_robot\_control.m (ce fichier matlab doit rester dans un dossier où « Matlab\_client » est présent à la racine du dossier)
* iiwaFromVrep-haptic-kuka-control.ttt (fichier coppeliaSim qui se connecte avec matlab et l’interface haptique)

## Déroulé

Brancher l’interface haptique et lancer haptic\_init pour s’assurer qu’elle fonctionne

Lancer la simulation CoppeliaSim

Lancer matlab\_server sur le pad du robot

Lancer le programme matlab