Procédure interface haptique

## Installation

Avec l’interface haptique omega.6 de Force Dimension nous utilisons les programmes SimChai3d <https://www.forcedimension.com/software> pour l’initialiser et la contrôler.

## CoppeliaSim

Intégrer le contenu du dossier « config » dans le dossier racine du programme CoppeliaSim avec tous les « .dll ».

* Dossier racine du style : C:\Program Files\CoppeliaRobotics\CoppeliaSimEdu
* Télécharger le fichier PositionGPS.ttt puis le lancer et démarrer la simulation pour tester les obstacles