

TD1 : Modélisation géométrique directe

En utilisant le formalisme de Denavit-Hartenberg, Calculer le modèle géométrique direct pour chacun des robots suivants :

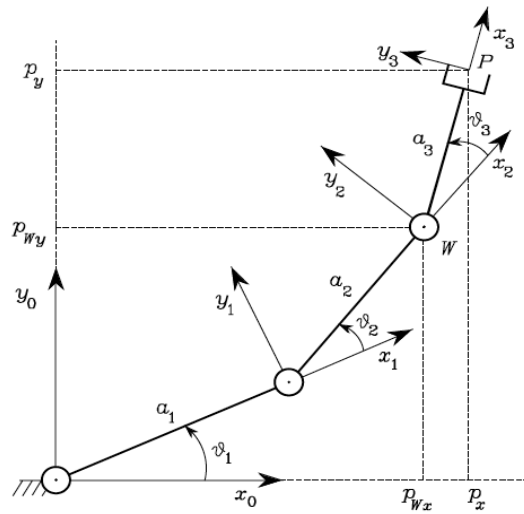


Figure 1 : Robot planaire

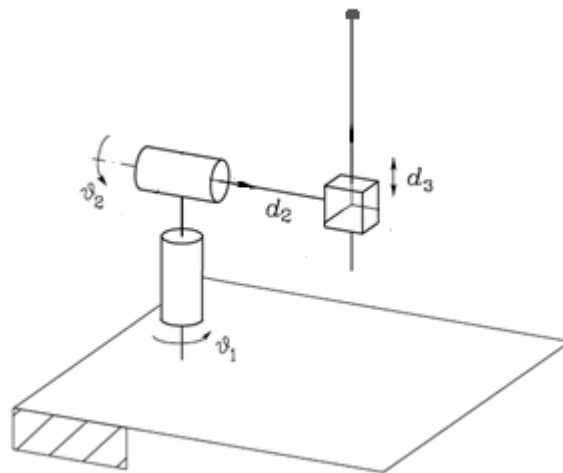


Figure 2 : Robot sphérique

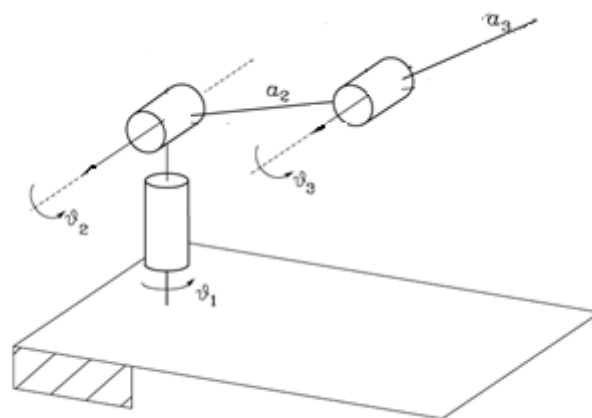


Figure 3 : Robot anthropomorphe

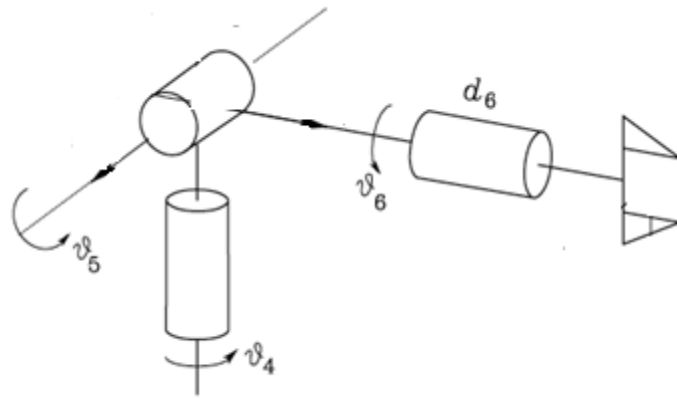


Figure 4 : organe terminal sphérique

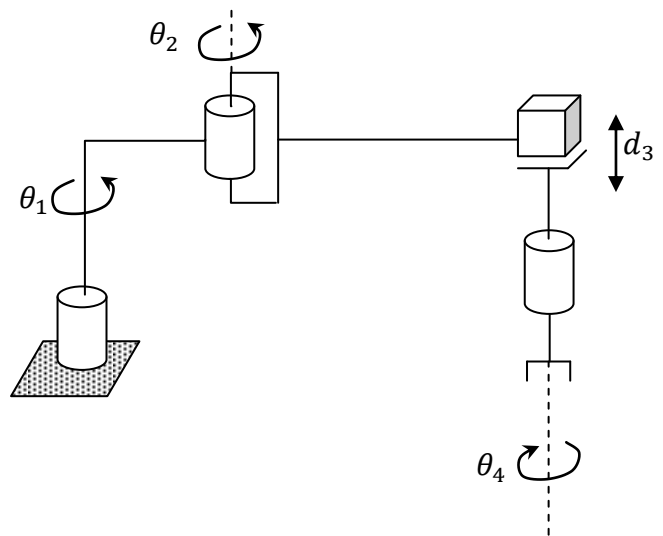


Figure 5 : Robot SCARA