

Partie 1 - Cinématique Inverse

$$\theta_1 = \arctan \frac{P_{3x}}{P_{3y}}$$

$$L_{proj} = \sqrt{P_{3x}^2 + P_{3y}^2}$$

$$d_{13} = L_{proj} - L_1$$

$$d = \sqrt{d_{13}^2 + P_{3z}^2}$$

$$\theta_3 = -\arccos \frac{L_2^2 + L_3^2 - d^2}{2 \times L_2 \times L_3}$$

$$a = \arctan \frac{P_{3z}}{d_{13}}$$

$$b = \arccos \frac{L_2^2 + d^2 - L_3^2}{2 \times L_2 \times d}$$

$$\theta_2 = a + b$$

$$\text{BrasTheorique} = \{test$$

Partie 2 - Cinématique Inverse adaptée au bras réel

$$\theta_1 =$$

$$\theta_1 =$$

$$\theta_1 =$$