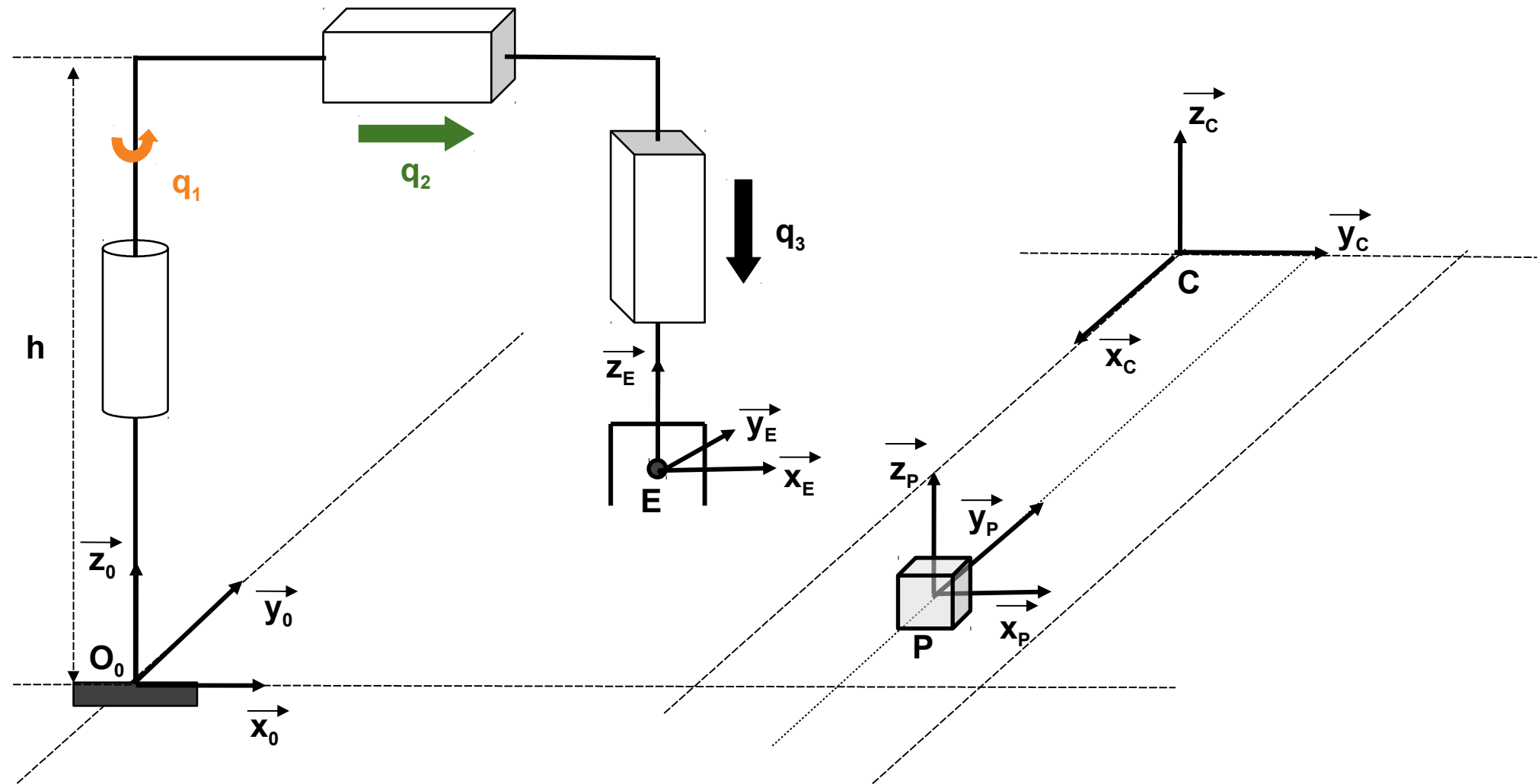


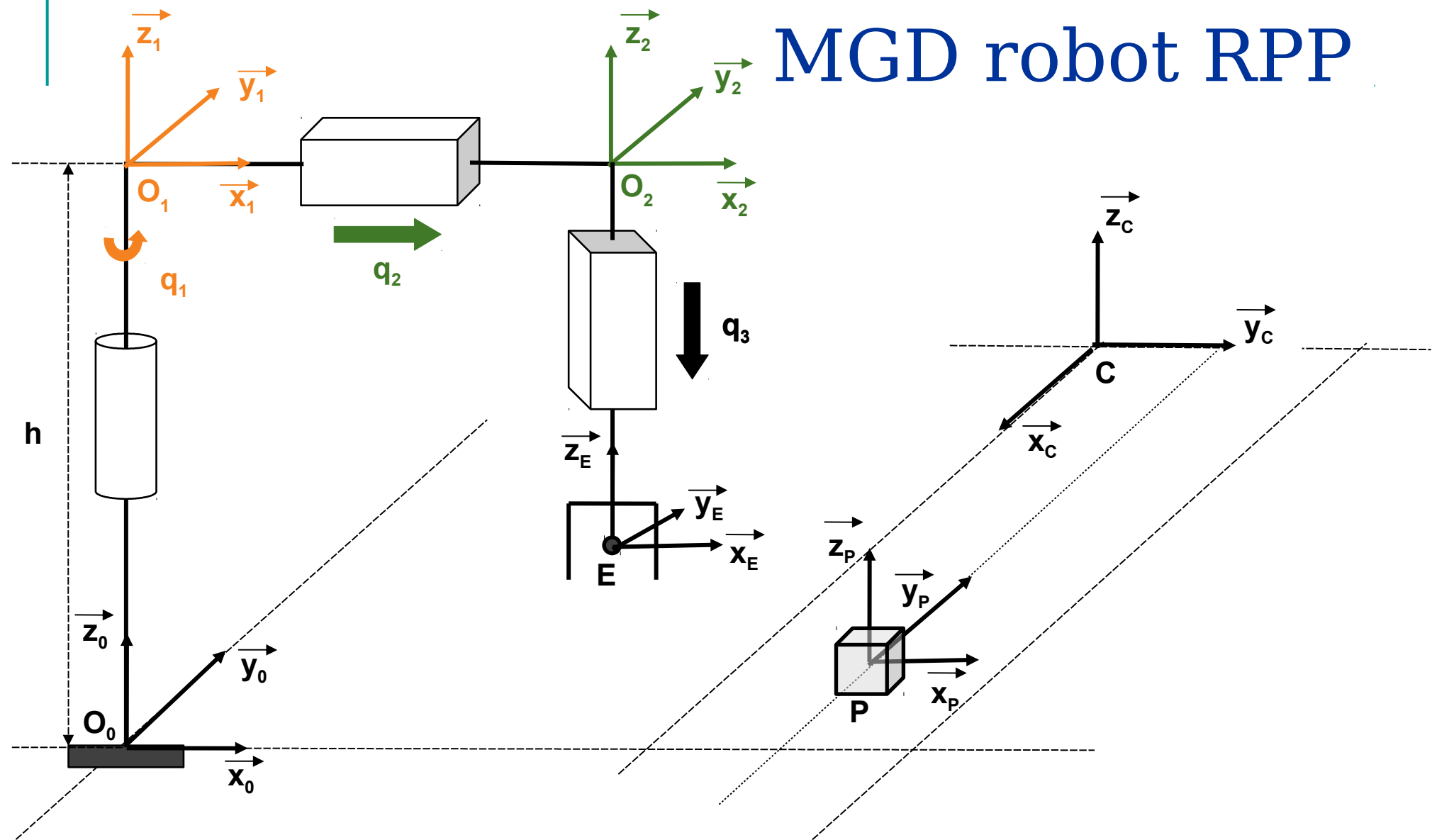
TD2 : RÉALISATION D'UNE TÂCHE DE ROBOTIQUE INDUSTRIELLE

Viviane CADENAT.
Enseignant-chercheur à l'UPS.
LAAS-CNRS, équipe Robotique, Action, Perception.

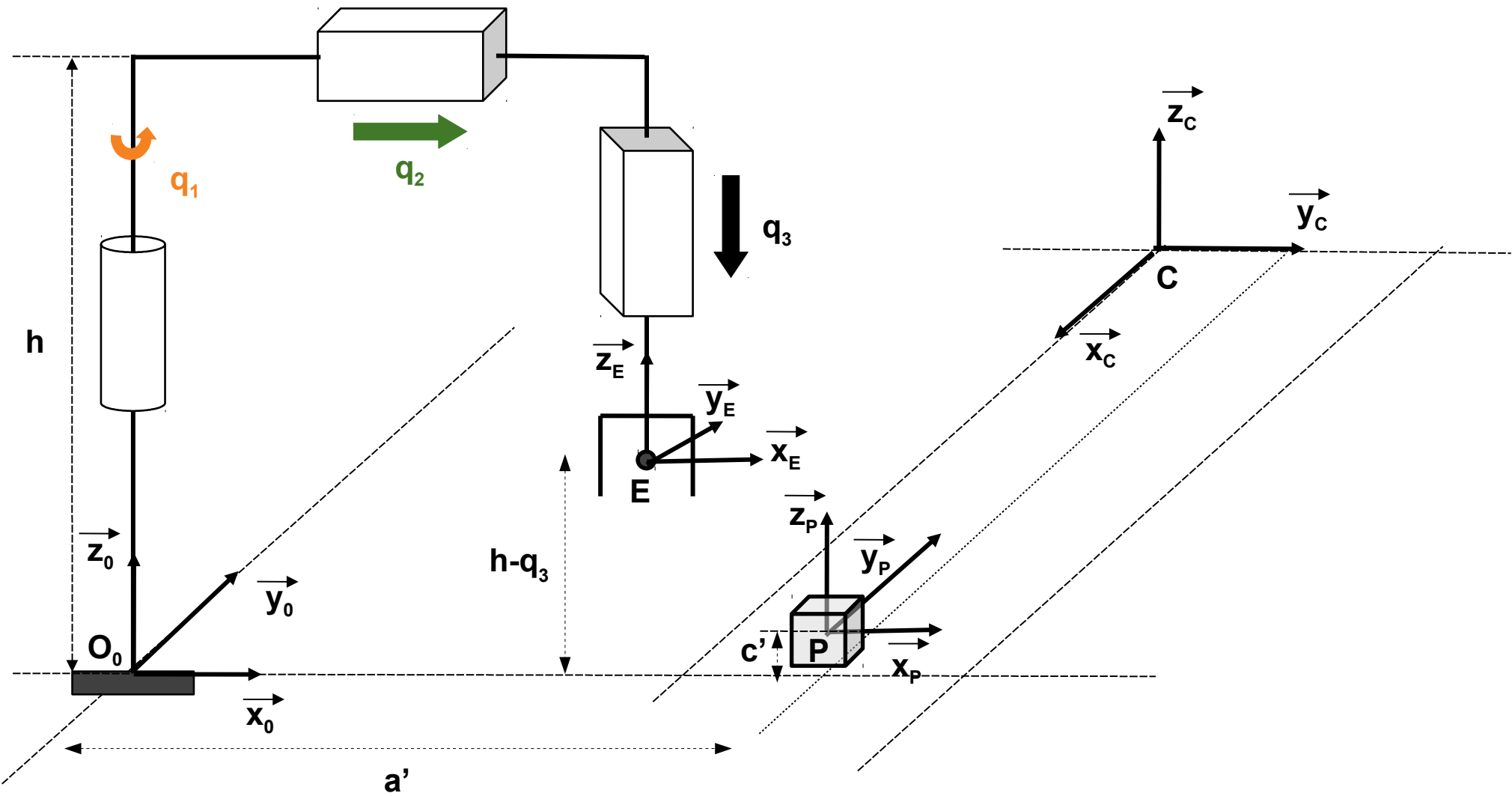
Le robot considéré



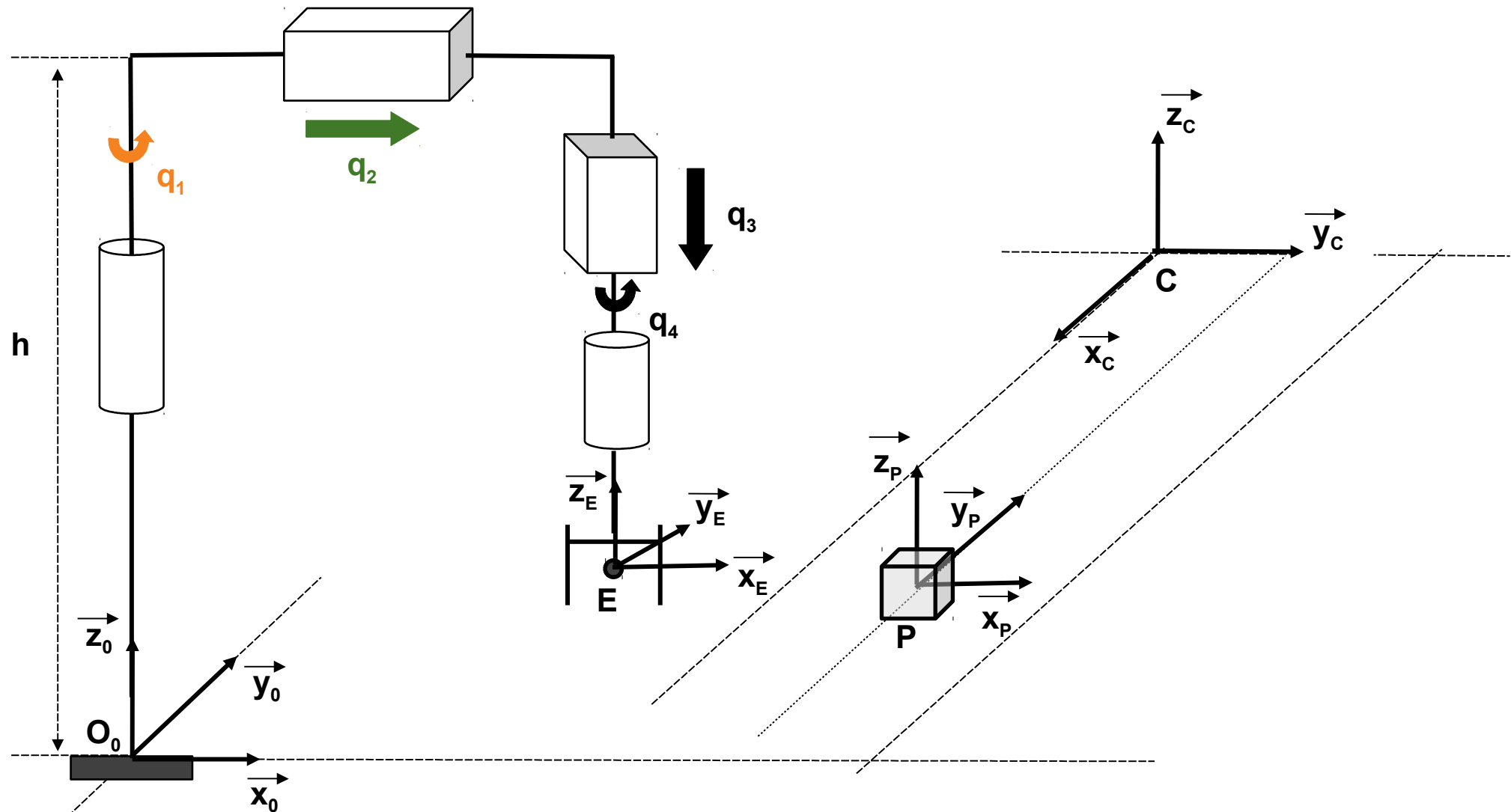
MGD robot RPP



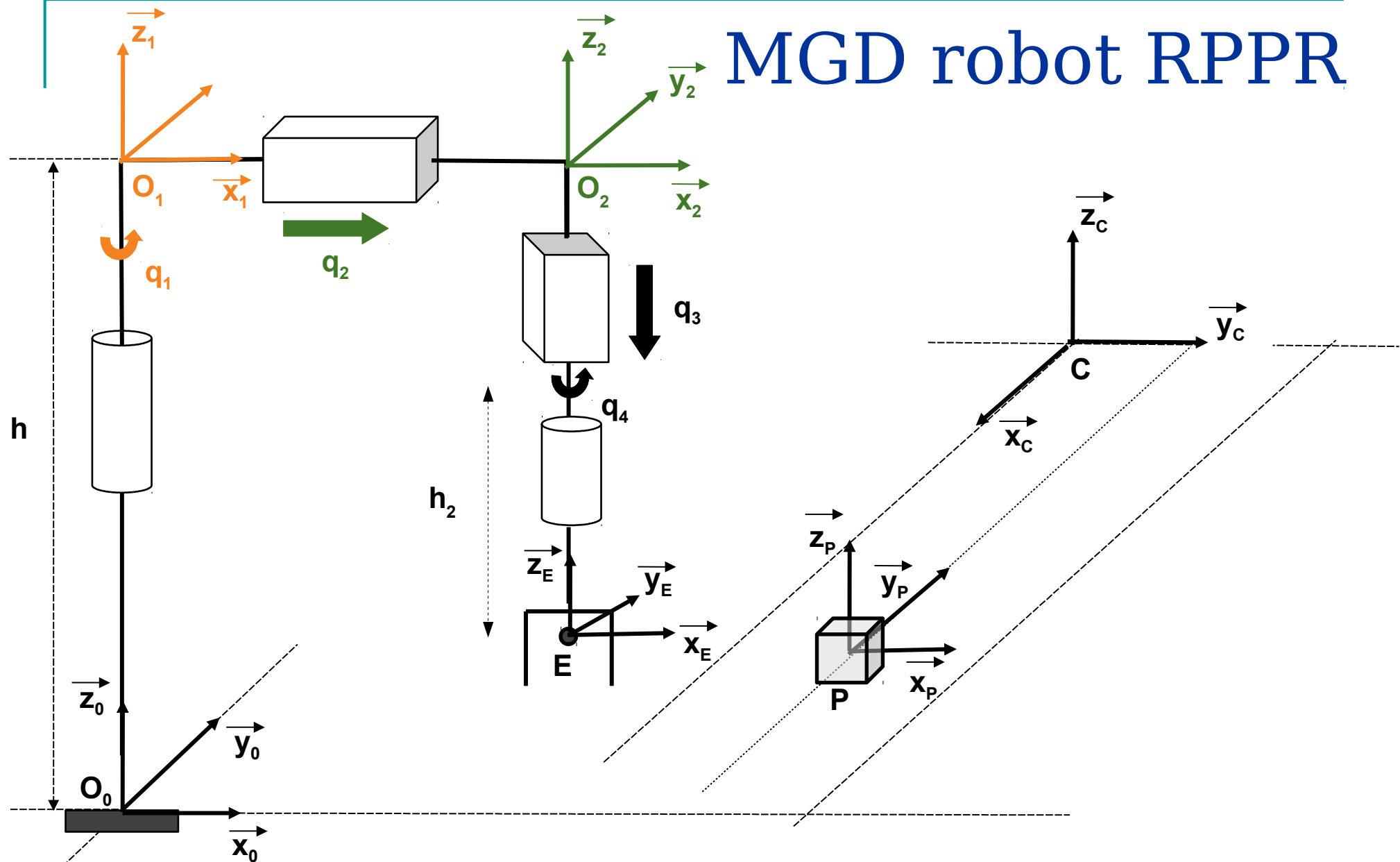
MGI robot RPP



Le robot RPPR



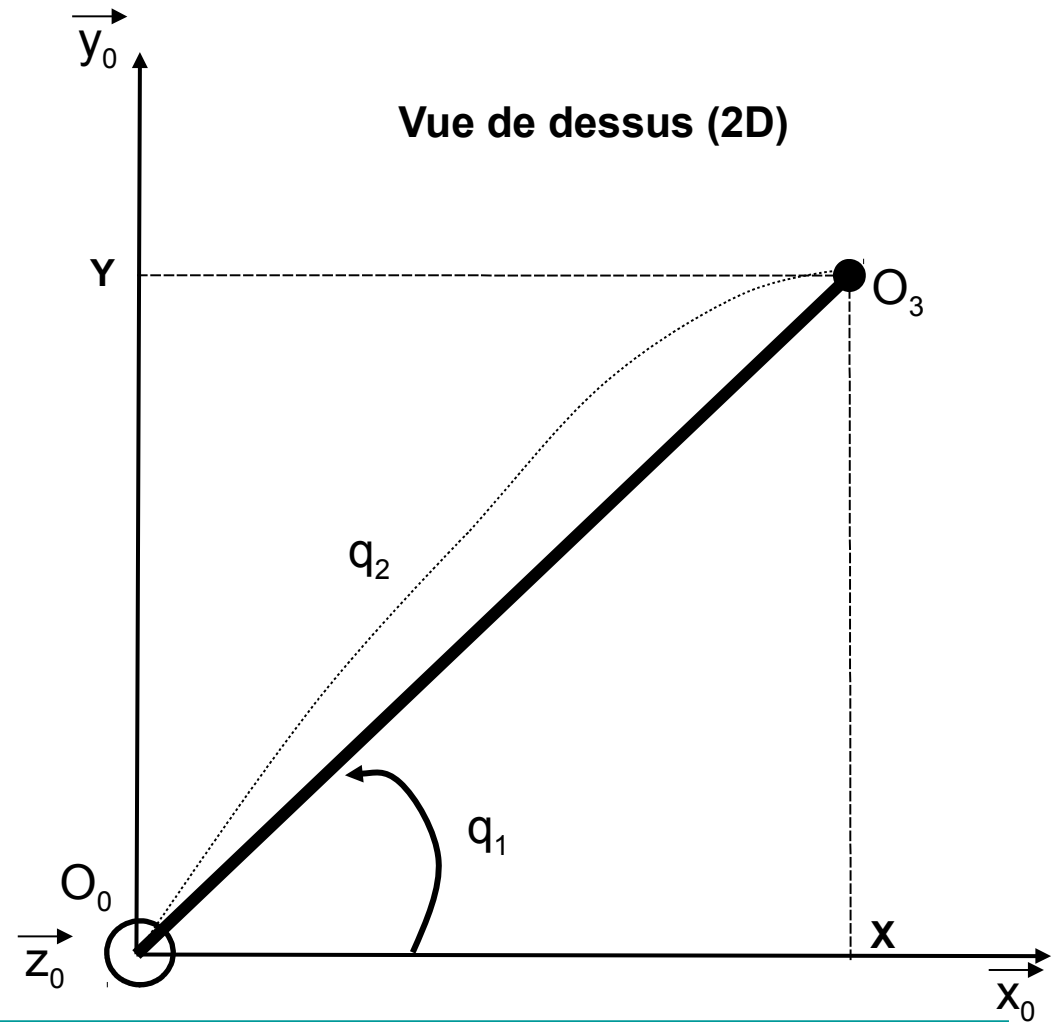
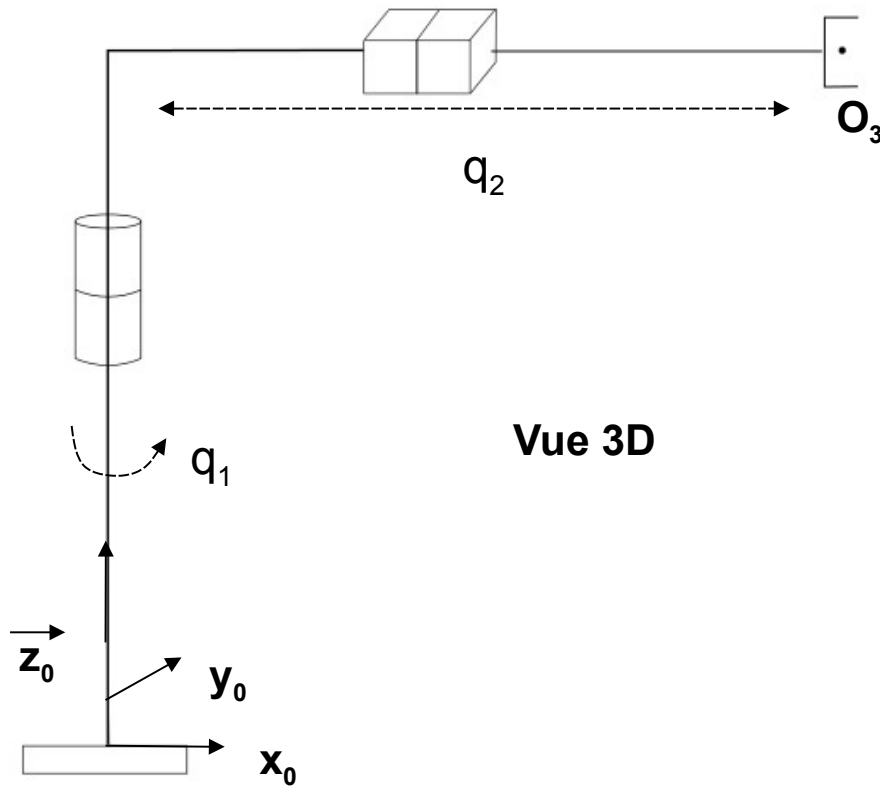
MGD robot RPPR



Modélisation d'un bras manipulateur simple : quelques exercices

Modélisation d'un bras manipulateur simple

■ Robot RP plan



Modélisation d'un bras manipulateur simple

- Le robot 2R

