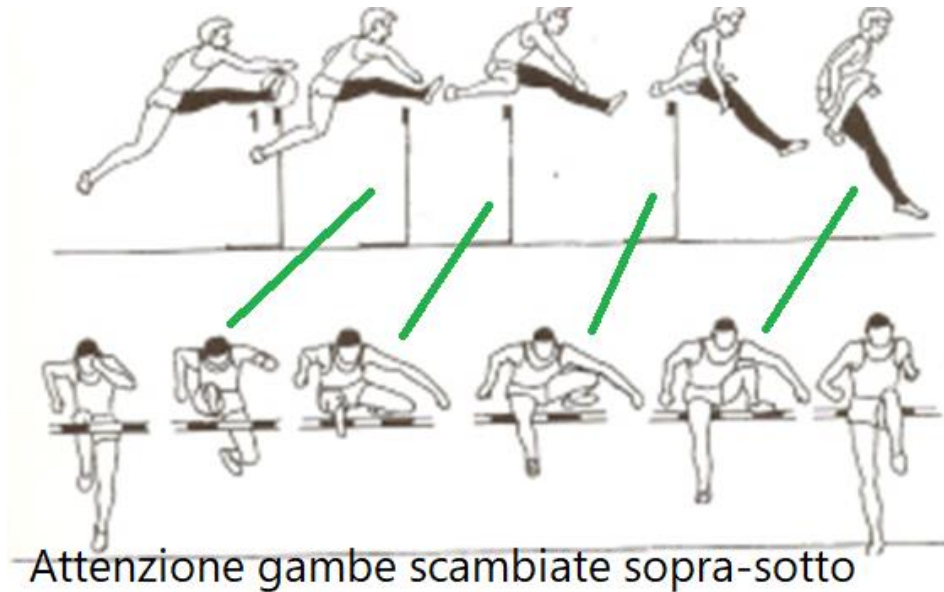


### Esercizio

Si realizzi il modello cinematico di saltatore ad ostacoli in grado di eseguire i movimenti mostrati in figura.



- 1) Si elenchino le ipotesi semplificative assunte
- 2) Si definiscano link, giunti e si valutino i gdl interni ed esterni
- 3) Si mostrino in una figura i sist. riferimento adottati (coerenza tra ID link e ID sdr).
- 4) Si scrivano le matrici di trasformazione omogenea per i link in funzione delle variabili ( $T(\mathbf{q})$ );
- 5) Si indichino i valori delle variabili di giunto e coordinate ext nelle varie configurazioni  $\mathbf{q}(t)$
- 6) Si imposti la parte di visualizzazione e animazione del movimento per la coscia sinistra