



Figure 1. Kinematic scheme of the mechanism

Table 1. Global coordinates of characteristic points (initial configuration)

	<i>A</i>	<i>B</i>	<i>D</i>	<i>E</i>	<i>F</i>	<i>G</i>	<i>H</i>	<i>I</i>	<i>J</i>	<i>K</i>	<i>L</i>	<i>M</i>	<i>N</i>
<i>x</i> [m]	0	0	0.2	0	0	0.3	0.6	0.9	1.1	1.2	1.7	2	1.9
<i>y</i> [m]	0	0.4	0.4	0.7	0.8	1	0.6	0.6	0.7	0.9	0.2	0.4	0.7

Table 2. Global coordinates of centres of mass (initial configuration)

	<i>c</i> 1	<i>c</i> 2	<i>c</i> 3	<i>c</i> 4	<i>c</i> 5	<i>c</i> 6	<i>c</i> 7	<i>c</i> 8	<i>c</i> 9	<i>c</i> 10
<i>x</i> [m]	0.15	0.7	0.15	0.05	0.45	0.15	0.85	0.95	1.55	1.85
<i>y</i> [m]	0.7	0.85	0.3	0.1	0.55	0.45	0.55	0.7	0.8	0.45