

## TP Animation- cinématique inverse

### Exercice 1 :

A partir du programme réalisé pour l'exercice 2 du TP cinématique directe :

- Paramétrez la bras pour avoir 4 éléments de longueurs respectives 1, 2, 1 et 1.
- Les valeurs initiales des angles sont respectivement  $0^\circ$ ,  $-90^\circ$ ,  $90^\circ$  et  $0^\circ$  ( les axes de rotation sont suivant l'axe des z, voir figure 1)

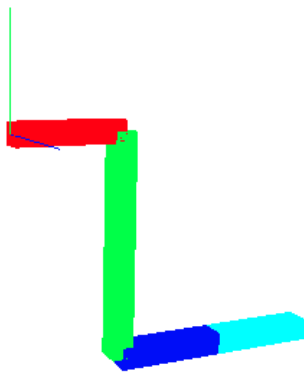


Figure 1: Configuration initiale

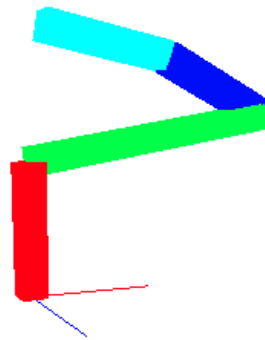


Figure 2: Position finale, l'effecteur a atteint le point  $(0, 2, 0)$

Par cinématique inverse, animez le bras pour que son extrémité se positionne au point  $(0,2,0)$  (voir figure 2).