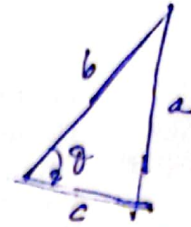
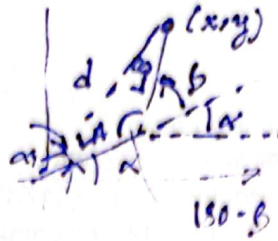
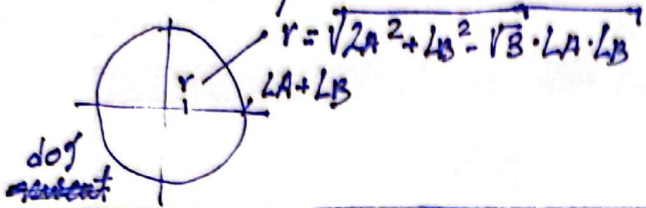


# Define LA 100.0  
 # Define LB 75.0  
 # Define calcular r  
 (como que se  
 a cualquiera  $\alpha$  puede)  
 B(0, 450°) respecto a  $\alpha$



$$a^2 = b^2 + c^2 - 2bc \cos \theta$$

$$\Rightarrow \cos \theta = \frac{b^2 + c^2 - a^2}{2bc}$$



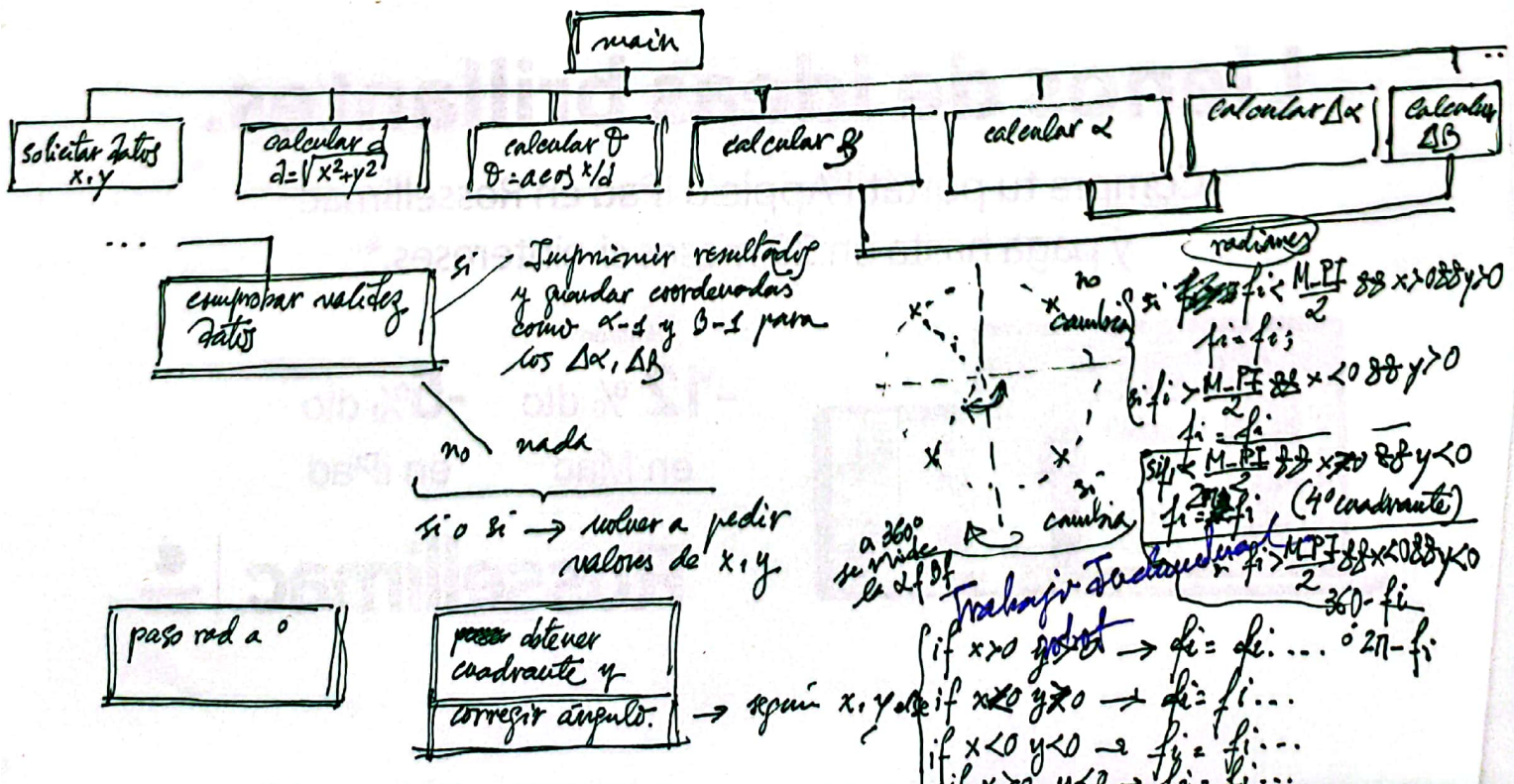
seleccionar  $\alpha, y$   
 validar si es accesible  $\rightarrow$  accesible: calcular  $\alpha, \beta$   
 no accesible: mensaje error

$\Rightarrow$  mostrar mensaje  $\alpha = 0, \beta = 0$   
 C calcula igualmente  $\Delta\alpha, \Delta\beta$  Home  
 (así que creo que no será literalmente  
 así).

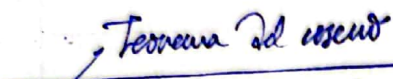
(x, y): cartesianas  $\rightarrow$  (d,  $\theta$ ): polares  
 $d = \sqrt{x^2 + y^2}$   
 $\cos \theta = \frac{x}{d} \Rightarrow \theta = \arccos \frac{x}{d}$   
 $\alpha = \theta - \alpha_1$   
 acos devuelve [0,  $\pi$ ] rad

Posición final:  $x, y$   
 Desplazamiento angular:  $\Delta\alpha, \Delta\beta$   
 Posición angular final:  $\alpha_f(^{\circ}), \beta_f(^{\circ})$   
 [0, 360]°

(menor desplazamiento angular del antebrazo posible)







Se muestran los valores  
entre  $[0, P\pi]$  rad.

$\frac{2}{3} \arccos\left(\frac{x}{4}\right)$   
 —————  
 Seemlas los  
 valores entre  
 $[-0.71]$  rad

Calculado a partir del ~~estado~~  
valor anterior e inicializado a 0.

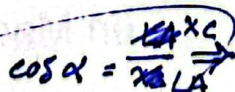
$$\cos(180^\circ - \beta) = \frac{2A^2 + L_B^2 - L^2}{2 \cdot 2A \cdot L_B} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow 180^\circ - \beta = \arccos\left(\frac{2A^2 + 2B^2 - d^2}{2 \cdot A \cdot B}\right) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow b = 180^\circ - \arccos\left(\frac{2A^2 + 2B^2 - 2c^2}{2 \cdot 2A \cdot 2B}\right) \cdot \frac{180^\circ}{\pi \text{ rad}}$$

Desmenuar los valores  
entre  $[0, \pi]$  rad

→ hai qre compobar  
si  $\in [0, -150^\circ]$



$$\cos \alpha = \frac{LC}{LA} \Rightarrow LC = LA \cdot \cos \alpha$$

$$x = x_c + x_e = \cancel{LA \cdot \cos \alpha} LA \cdot \cos \alpha$$

$$\cos(\alpha + \beta) = \frac{x_2}{r} \Rightarrow x_2 = r \cdot \cos(\alpha + \beta)$$