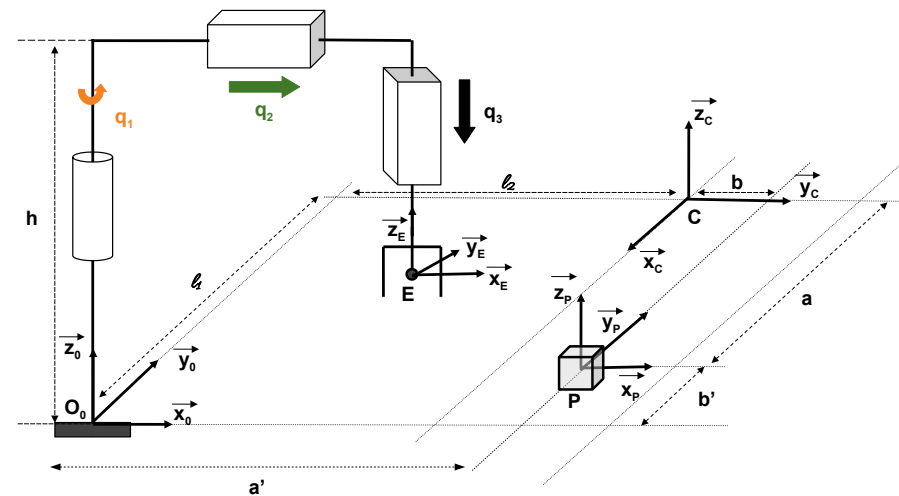


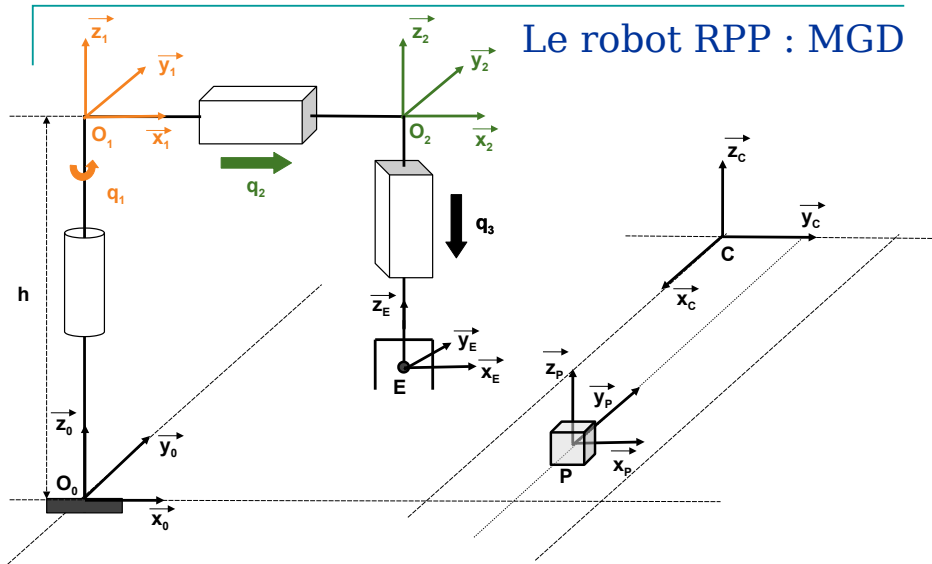
# TD : RÉALISATION D'UNE TÂCHE DE ROBOTIQUE INDUSTRIELLE

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

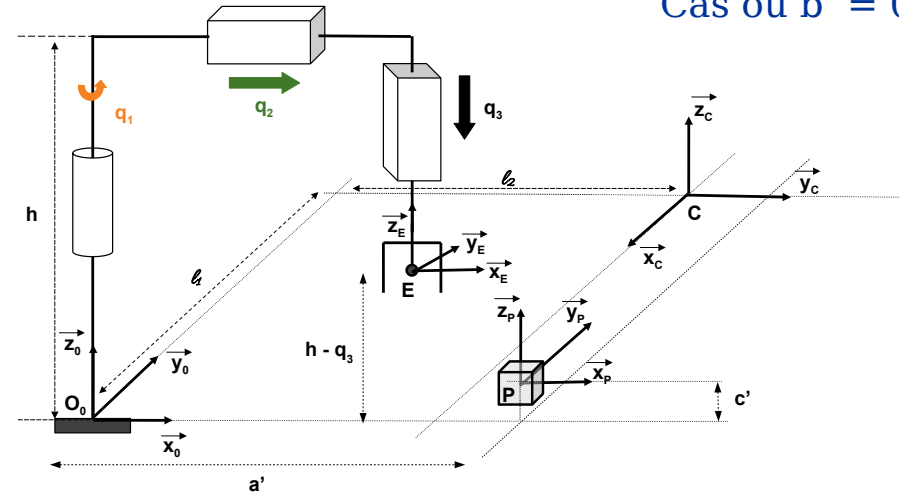
## Le robot RPP considéré



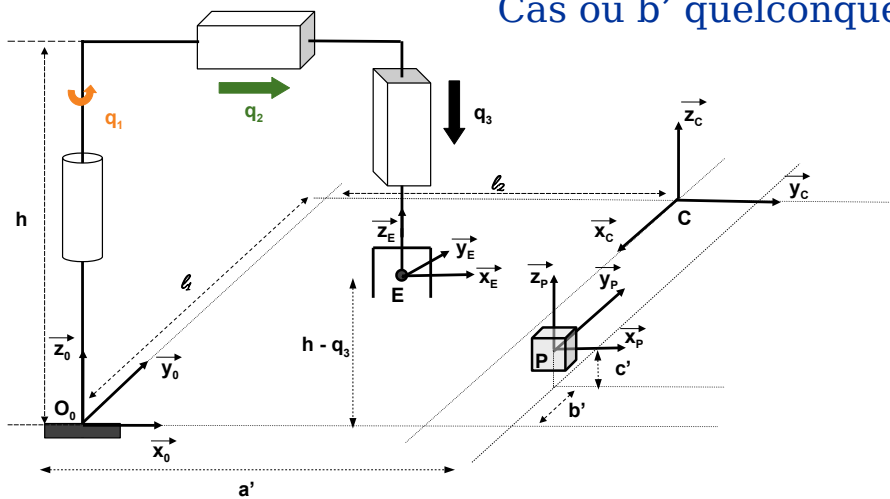
## Le robot RPP : MGD



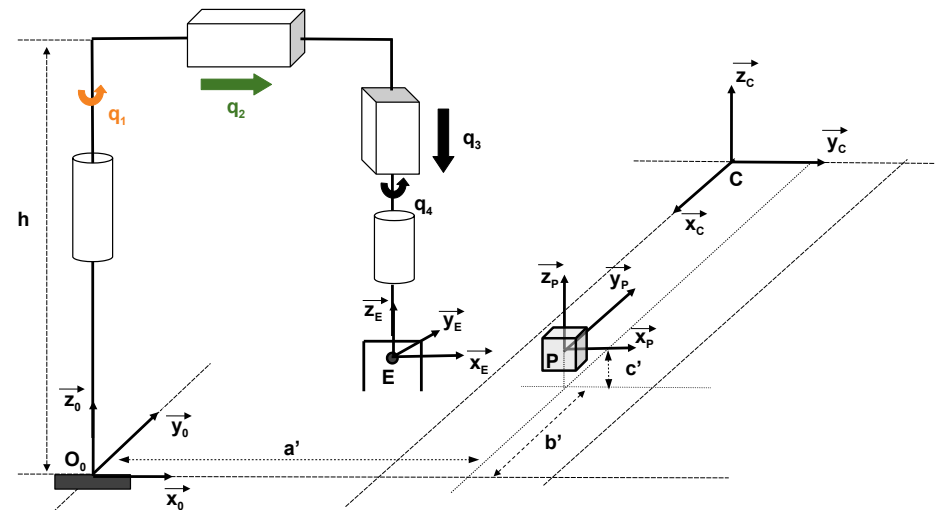
## Le robot RPP : MGI Cas où $b' = 0$



## Le robot RPP : MGI Cas où $b'$ quelconque



## Le nouveau robot RPPR



## Le robot RPPR : MGD

