Pour un robot du type SCARA, sur la matrice de transformation homogene suivante, il faut avoir au lieu de’avoir θ2 – θ1 – π/2, θ2. Ici on a remplacé θ2 par θ2 – θ1 – π/2 car pour le même tableau DH on a fait une preuve (disponible sur Wiki) permettant de sans changer de tableau DH, de trouver l’équation pour notre robot parallélépipède.

Ainsi pour on a:

parce que

car cos(-x) = cos(x)

car sin(-x) = -sin(x)

Maintenant on multiplie pour obtenir . Alors:

Maintenant les coordonnées de notre stylo dans R3 sont . Ses coordonnées dans R0 seront donc :

qu’on obtenu en faisant:

P0’s homogenous notation is:

Now we are solving the linear system to find θ1, θ2, θ3