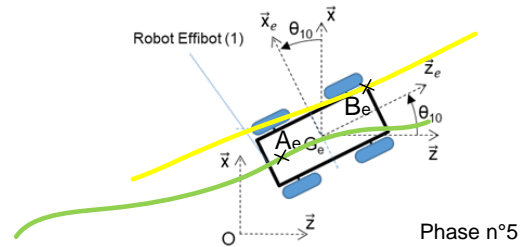
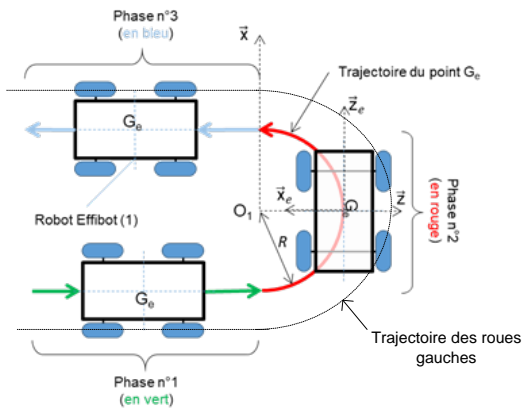


1 ^{re} Spé SI	Mouvement et trajectoire	Exercice	1
		V.Géneau	1
103-mouvement trajectoire Effibot v1.3	Effibot		
Nom :	Prénom :	Date :	

Présentation d'Effibot

Effibot est un robot de manutention intelligent, capable de fonctionner avec deux modes collaboratifs avec un opérateur (Follow-me et Precedeme) et en mode totalement autonome. Équipé de deux pupitres, le robot est entièrement réversible.



Trajectoire et mouvement du robot Effibot

Question I Pour la phase n°1, **définir** la trajectoire du point G_e dans le repère R_0 ainsi que le mouvement du robot Effibot (1) dans le repère (O_1, \vec{x}, \vec{z}) .

Question II Pour la phase n°2, **définir** la trajectoire du point G_e dans le repère R_0 ainsi que le mouvement du robot Effibot (1) dans le repère (O_1, \vec{x}, \vec{z}) .

Question III Pour la phase n°5, **définir** la trajectoire du point G_e dans le repère R_0 ainsi que le mouvement du robot Effibot (1) dans le repère (O, \vec{x}, \vec{z}) .