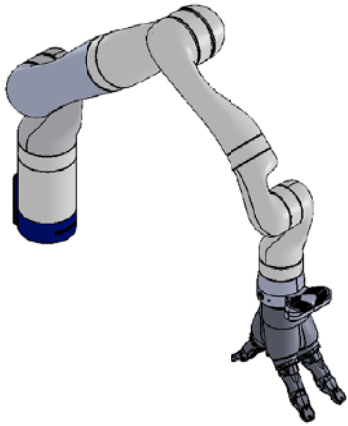


1 <sup>re</sup> Spé SI 202_ mouvement trajectoire Bras de robot v1.0	<b>Mouvement et trajectoire</b> <b>Bras de robot</b>	Exercice	1
		V.Géneau	2
Nom :	Prénom :	Date :	

### PRÉSENTATION DU PRODUIT ETUDIÉ



Le bras robotisé d'assistance est un bras poly-articulé 7 axes. Une main artificielle, que l'on dénommera pince, est fixée à son extrémité afin de manipuler les objets.

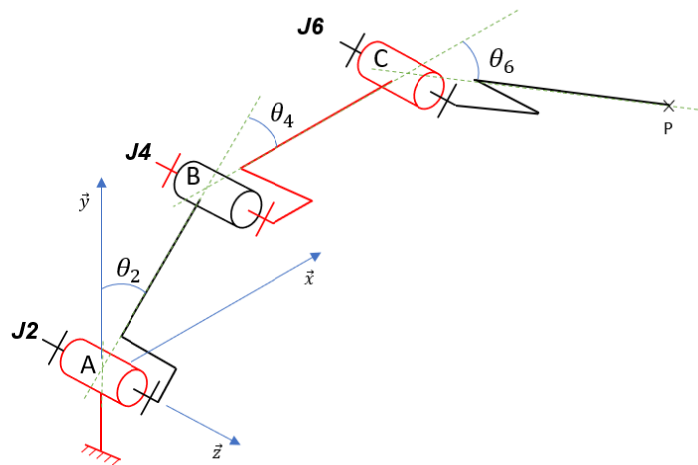


Schéma cinématique spatial simplifié

La pince doit se déplacer en translation rectiligne suivant  $\vec{y}$  avec une élévation de 100mm (passage de P à P' sur la dernière page).

**Question** Sur et à partir de la représentation de la page suivante, **déterminer** la nouvelle position de C, que l'on notera C', et la nouvelle position de B, que l'on notera B' (le tracé de la trajectoire de B appartenant au segment 1 par rapport à la base peut être nécessaire). **Déterminer** la valeur de  $\theta_2$  : angle entre  $\vec{y}$  et  $\overrightarrow{AB}$  (représenté sur le schéma cinématique simplifié) correspondant à la nouvelle position de la pince.

1 <sup>re</sup> Spé SI 202_mouvement trajectoire Bras de robot v1.0	<b>Mouvement et trajectoire</b> <b>Bras de robot</b>	Exercice	2
		V.Géneau	2
Nom :	Prénom :	Date :	

