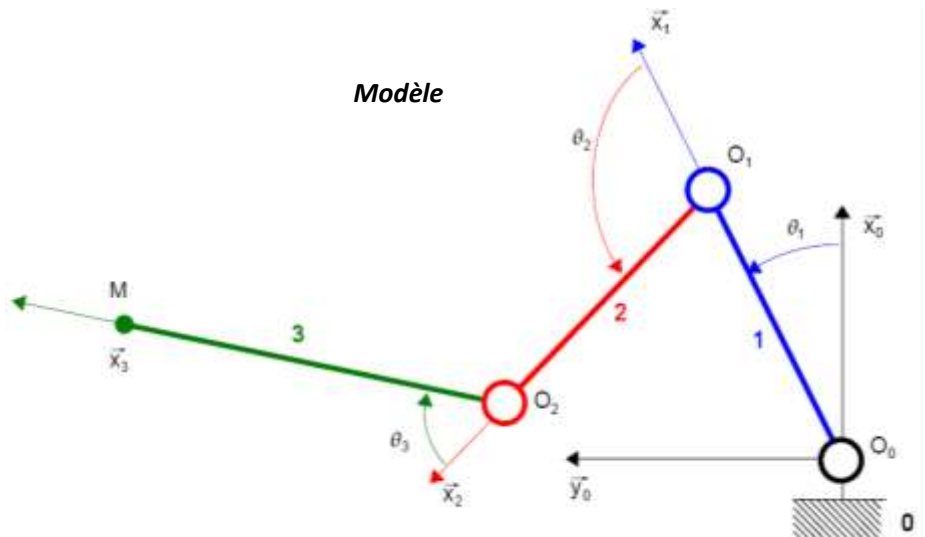


Robot ramasseur de fruits

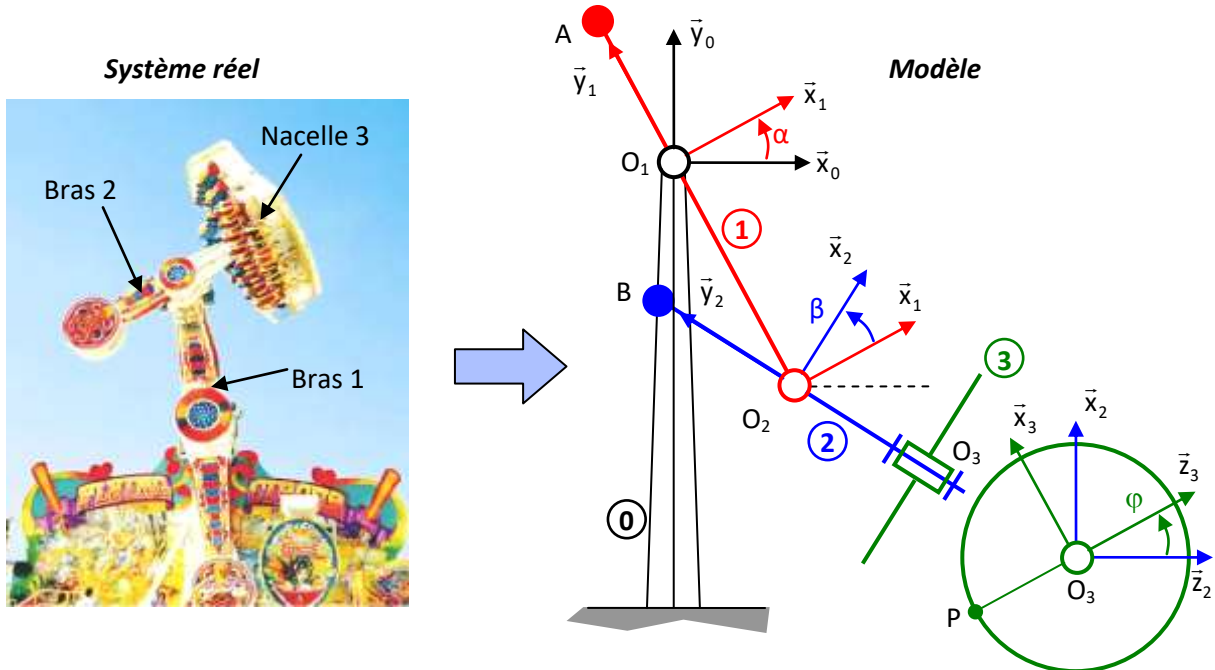
Le bras 1 tourne autour de l'axe (O_0, \vec{z}_0) par rapport au bâti 0. Le bras 2 tourne autour de l'axe (O_1, \vec{z}_0) par rapport à 1. Le bras 3 tourne autour de l'axe (O_2, \vec{z}_0) par rapport à 2. On pose :

$$\begin{aligned} \vec{O_0O_1} &= R \cdot \vec{x}_1 \\ \vec{O_1O_2} &= R \cdot \vec{x}_2 \\ \vec{O_2M} &= L \cdot \vec{x}_3 \end{aligned}$$



- Q.1.** Déterminer $\vec{V}_{O_1,1/0}$ par le champ des vecteurs vitesse et/ou la composition de mouvement.
- Q.2.** Déterminer $\vec{V}_{O_2,2/0}$ par le champ des vecteurs vitesse et/ou la composition de mouvement.
- Q.3.** Déterminer $\vec{V}_{M,3/0}$ par le champ des vecteurs vitesse et/ou la composition de mouvement.
- Q.4.** Comparer les résultats obtenus avec ceux du TD12.

Manège Magic Arms



- Q.1.** Déterminer l'expression générale de la vitesse du point P associé au passager par rapport au bâti 0, notée $\vec{V}_{P,3/0}$ par le champ des vecteurs vitesse et la composition de mouvement (vérifier les résultats en comparant avec les résultats du TD 12).