

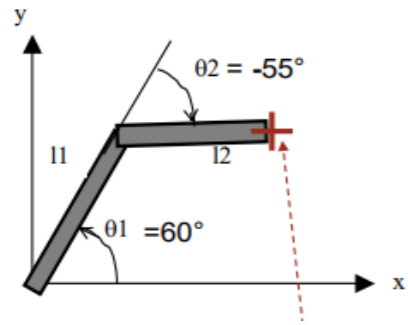
CINEMATICA DIRETTA

Noti gli angoli dei giunti trovare la posizione del polso (x,y)

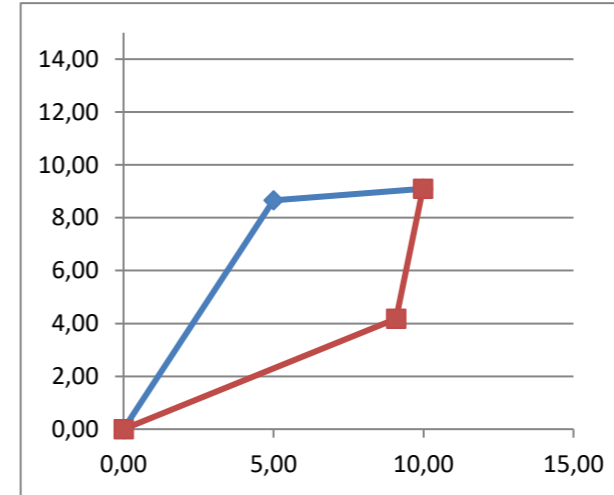
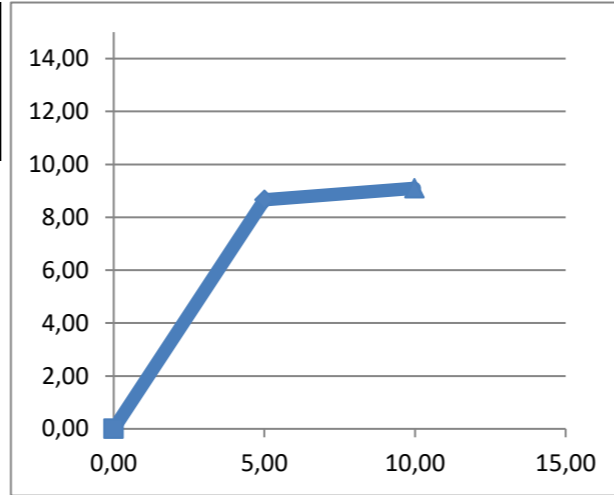
l1= 10 CM
l2= 5 CM

$\theta_1 = 60^\circ$
 $\theta_2 = -55^\circ$

x 9,98
y 9,10



	x	y
0	0,00	0,00
1	5,00	8,66
2	9,98	9,10



CINEMATICA INVERSA

Nota la posizione (x,y) del polso trovare gli angoli dei giunti

l1 10 cm
l2 5 cm

x 9,98 cm
y 9,10 cm

θ_{2_b} 55 gomito basso
 θ_{2_a} -55 gomito alto
 θ_{1_a} 60 gomito alto
 θ_{1_b} 24,69 gomito alto

ALTO	x	y
0	0,00	0,00
1	5,00	8,66
2	9,98	9,10

BASSO	x	y
0	0,00	0,00
1	9,09	4,18
2	9,98	9,10