

TD 2 - Rotations et Transformations Homogènes

Exercice 1 :

1. Le vecteur \overrightarrow{OP} de coordonnées $[0, 1, 0]^T$ subit successivement une rotation de 90° autour de l'axe x , et de 90° autour de l'axe y . Donnez la matrice de transformation globale. Vérifiez graphiquement.
2. Trouvez les composants du vecteur $\overrightarrow{OP} = [1, 1, 0]^T$ après une translation de $[0, 0, 1]^T$ suivie d'une rotation de 60° autour de l'axe z .

Exercice 2 :

1. Déterminer la matrice de transformation \mathbf{A} correspondant à une rotation autour de l'axe x d'un angle $\theta = 30^\circ$, puis une translation le long de l'axe y d'une longueur $d = 3$ m.
2. Déterminer la matrice de transformation \mathbf{A}' correspondant à une translation le long de l'axe y d'une longueur $d = 3$ m suivie d'une rotation autour de l'axe x de $\theta = 30^\circ$.
3. Vérifier graphiquement que le produit matriciel n'est pas commutatif.

Exercice 3 :

On fait une rotation de $\pi/2$ suivant l'axe y , suivie d'une translation de $d = 2$ m suivant l'axe x et d'une rotation de $-\pi/2$ suivant l'axe z .

1. Quelles sont les coordonnées du point dans le repère initial (de référence) sachant que ses coordonnées (homogènes) dans le repère final sont $[0, 3, 0, 1]^T$? Vérifier le résultat graphiquement.
2. Connaissant les coordonnées (homogènes) d'un point $[1, 2, 0, 1]^T$ dans le repère de référence, quelles sont ses coordonnées dans le repère final ? Trouver le résultat par deux méthodes différentes. Vérifier le résultat graphiquement.

Exercice 4 (Modèle géométrique d'un manipulateur) :

Soit le manipulateur planaire à deux segments (RR) de la Figure 1 auquel un référentiel est associé à chaque articulation. En utilisant les matrices de transformation homogènes, déterminer la position et l'orientation de l'organe effecteur (point P) par rapport à la base fixe (c'est-à-dire, par rapport au repère $O-x_0 y_0 z_0$).

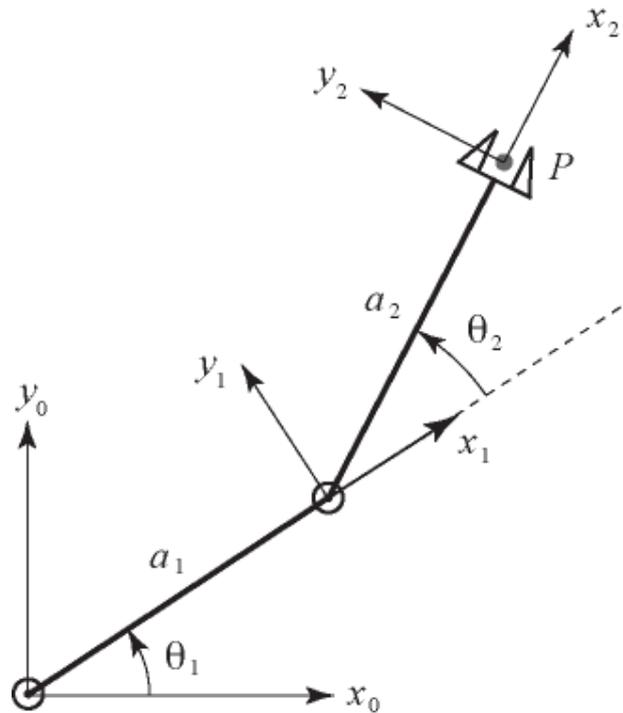


Figure 1 : Manipulateur planaire à deux segments (RR).

Exercice 5 (Robot mobile) :

Le robot mobile Pioneer 3-AT montré dans la Figure 2 possède deux capteurs embarqués : une caméra, de repère $O_C-x_Cy_Cz_C$, et un laser, de repère $O_L-x_Ly_Lz_L$. Les repères $O_W-x_Wy_Wz_W$ et $O_R-x_Ry_Rz_R$ désignent respectivement le repère monde et le repère attaché au robot. Pour plus de simplicité, on fera l'hypothèse que l'origine O_R du repère robot coïncide avec le centre de gravité du robot. En sachant que les coordonnées du point P dans le repère caméra sont $\mathbf{p}^C \in \mathbb{R}^3$, déterminer \mathbf{p}^L , \mathbf{p}^R et \mathbf{p}^W .

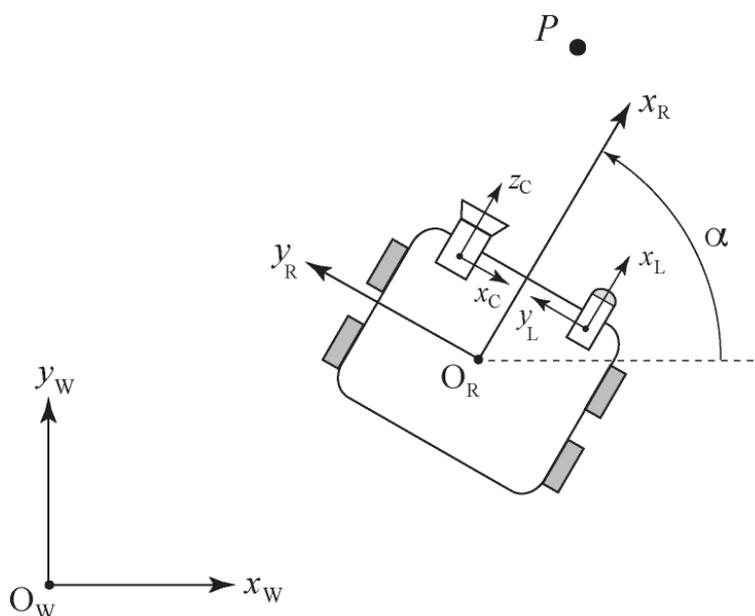


Figure 2 : Robot mobile avec caméra et laser embarqués.