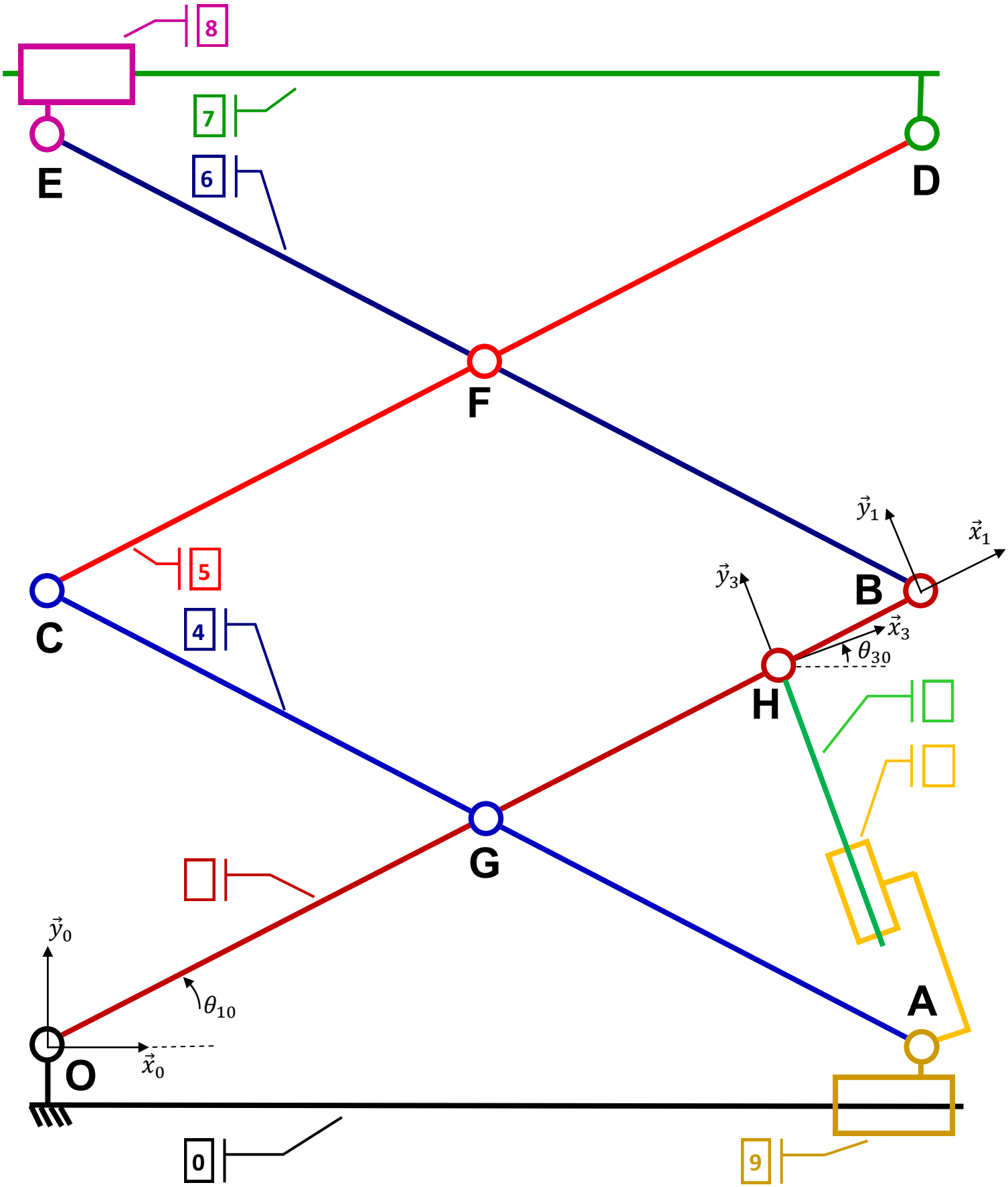
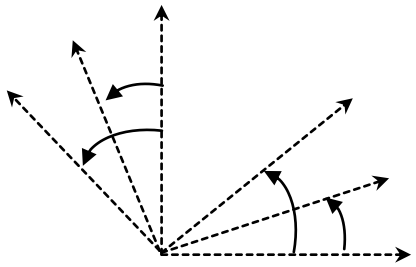
Document A0_DR1_Fauteuil

	nom du composant	mouvement /0	Paramètre (λ_{ij}, θ_{ij})
entrée			
sortie			

Schéma cinématique minimal plan ($\vec{x}_0, \vec{y}_0$)	*Echelle 1:2 position haute* $\theta_{10} = 27.5°$



Paramétrage	
Caractéristiques dimensionnelles Vérin $\overrightarrow{AH} = l(t).\vec{y}_3$ $\quad l(t) = \lambda_0 + \lambda(t)$ Bras 1 $\overrightarrow{OG} = L.\vec{x}_1$ $\quad \overrightarrow{GB} = L.\vec{x}_1$ Bras 4 $\overrightarrow{AG} = L.\vec{x}_4$ $\quad \overrightarrow{GC} = L.\vec{x}_4$ Fauteuil 7 $\overrightarrow{AD} = h(t).\vec{y}_0$ $\quad \overrightarrow{HB} = \frac{L}{3}.\vec{x}_1$ $\overrightarrow{AB} = \frac{h(t)}{2}.\vec{y}_0$	**Données (dossier technique)** L = 195 mm *position haute* $\theta_{10} = 27.5°$ $\lambda_0 = 67\ mm$ **Données (Modèle Inventor)**
Figures de changement de base