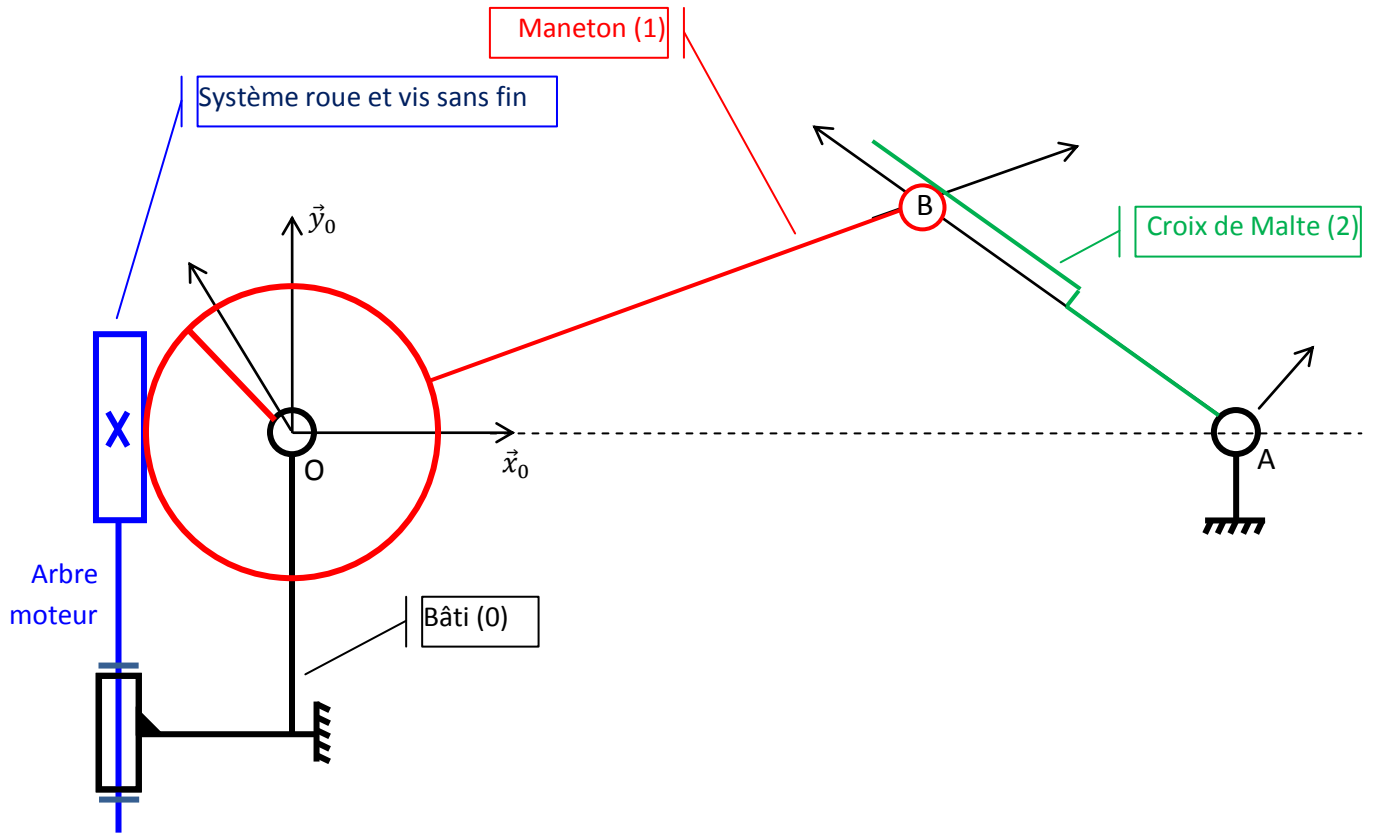


Document A0_DR1_Indexa

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

Schéma cinématique minimal plan (\vec{x}_0, \vec{y}_0)

Echelle 1:1



Paramétrage

$$\begin{aligned} \vec{OA} &= a \cdot \vec{x}_0 \\ \vec{OB} &= b \cdot \vec{x}_1 \\ \vec{AB} &= \lambda_{(t)} \cdot \vec{y}_2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} a &= 125 \text{ mm} \\ b &= 88 \text{ mm} \end{aligned}$$

Les paramètres angulaires sont notés θ_{ij} , avec i et j les repères des pièces concernées.
Les paramètres linéaires sont notés λ_{ij} , avec i et j les repères des pièces concernées.

Figures de changement de base

