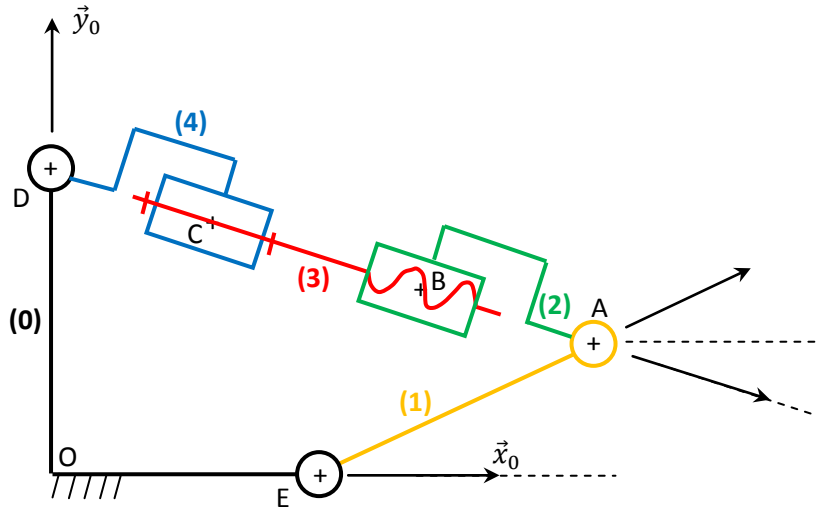


Document A0_DR1_Maxpid

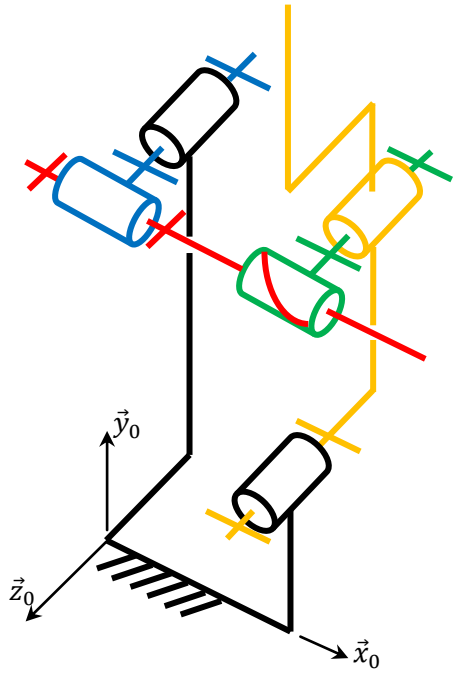
	nom du composant	mouvement	Paramètre (θ_{ij})
entrée			
sortie			

Schéma cinématique minimal plan (\vec{x}_0, \vec{y}_0) Echelle 1:2



- (0) : bâti
- (1) : bras
- (2) : écrou
- (3) : vis à billes (pas $p = 4$ mm)
- (4) : bloc moteur

pas	p	4 mm
OD	a	80 mm
EA	b	80 mm
OE	c	70 mm
DA	$\lambda_{(t)}$	
	λ_0	170 mm



paramétrage	
<ul style="list-style-type: none"> $R_0 (O, \vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$ le repère associé au bâti, repère de référence. $R_1 (E, \vec{x}_1, \vec{y}_1, \vec{z}_1)$ le repère associé au bras. $R_2 (B, \vec{x}_2, \vec{y}_2, \vec{z}_2)$ le repère associé à l'écrou. $R_3 (C, \vec{x}_3, \vec{y}_3, \vec{z}_3)$ le repère associé à la vis. $R_4 (D, \vec{x}_4, \vec{y}_4, \vec{z}_4)$ le repère associé au bloc moteur. 	Les paramètres angulaires sont notés θ_{ij} avec i et j étant le repère des pièces concernées.

Figures de changement de base		