

# Document A0\_DR1\_Pilote\_automatique

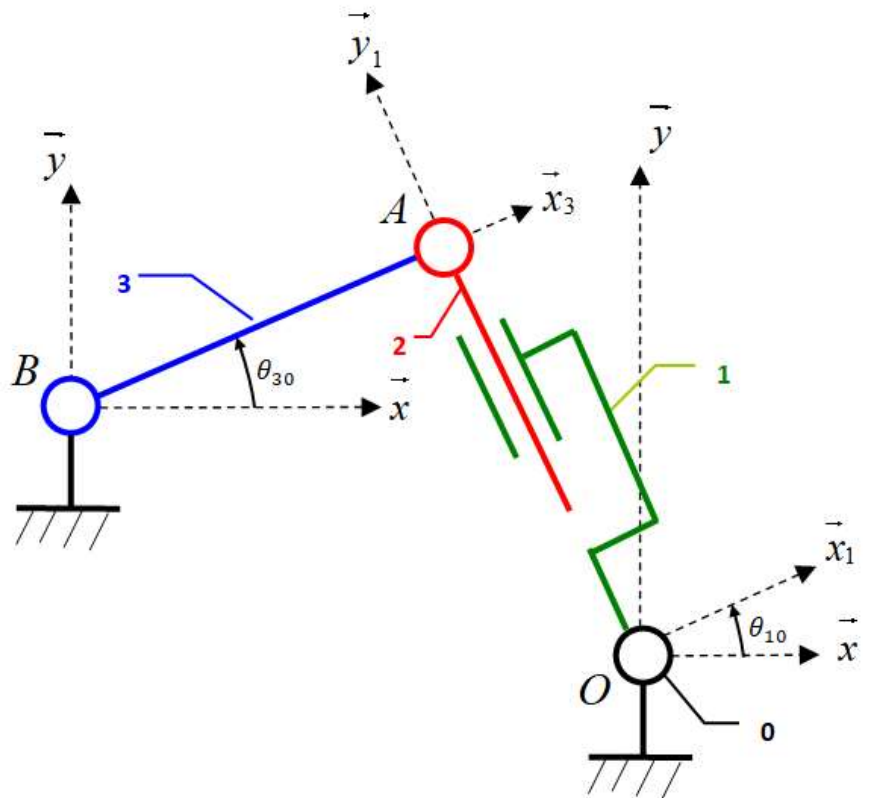
	nom du composant	mouvement /0	paramètre ( $\theta_{ij}$ ou $\lambda_{ij}$ )
entrée			
sortie			

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

Echelle 1:1



$a=440$  mm  
 $b=443$  mm  
 $c=593$  mm



### Paramétrage

$$\begin{aligned} \vec{OA} &= \lambda_{21}(t) \cdot \vec{y}_1 \\ \vec{BA} &= a \cdot \vec{y}_3 \\ \vec{OB} &= -b \cdot \vec{x} + c \cdot \vec{y} \end{aligned}$$

Les paramètres angulaires sont notés  $\theta_{ij}$ , avec i et j les repères des pièces concernées.

Les paramètres linéaires sont notés  $\lambda_{ij}$ , avec i et j les repères des pièces concernées.

### Figures de changement de base

