

Document A0_DR1_Pilote_automatique

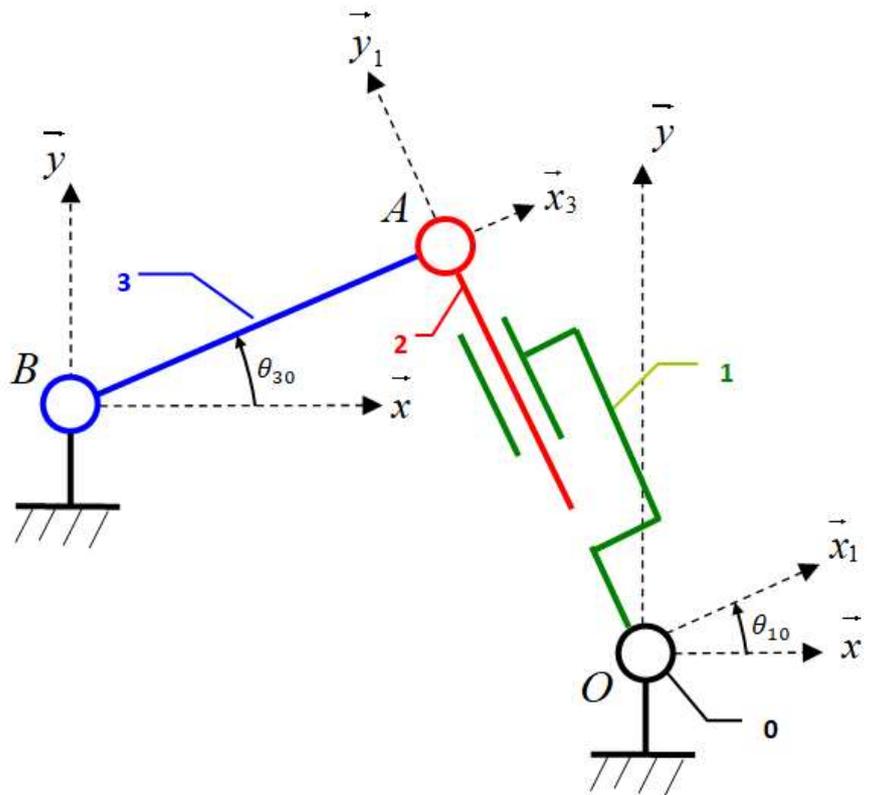
	nom du composant	mouvement /0	paramètre (θ_{ij} ou λ_{ij})
entrée			
sortie			

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 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

