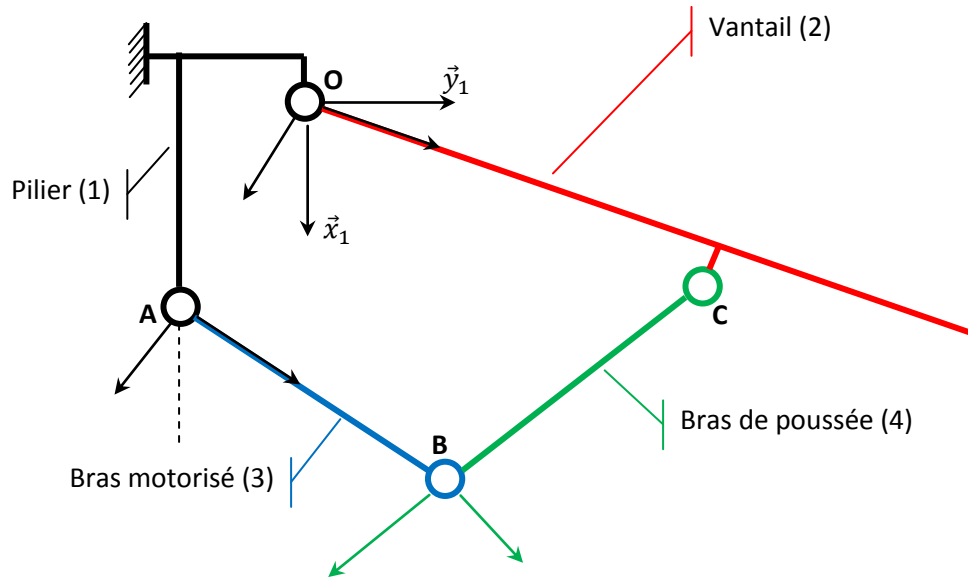


Document A0_DR1_Portail

	nom du composant	mouvement	paramètre
entrée			
sortie			

Schéma cinématique minimal plan (\vec{x}_1, \vec{y}_1)



Paramétrage

$$\begin{aligned} \vec{OA} &= b \cdot \vec{x}_1 - a \cdot \vec{y}_1 \\ \vec{CB} &= l \cdot \vec{x}_4 \\ \vec{OC} &= c \cdot \vec{x}_2 - d \cdot \vec{y}_2 \\ \vec{AB} &= l \cdot \vec{y}_3 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} a &= 100 \text{ mm} \\ b &= 260 \text{ mm} \\ c &= 324 \text{ mm} \\ d &= 20 \text{ mm} \\ l &= 280 \text{ mm} \end{aligned}$$

Les paramètres angulaires sont notés : θ_{ij} avec i et j étant les repères des pièces concernées.

Figures de changement de base

