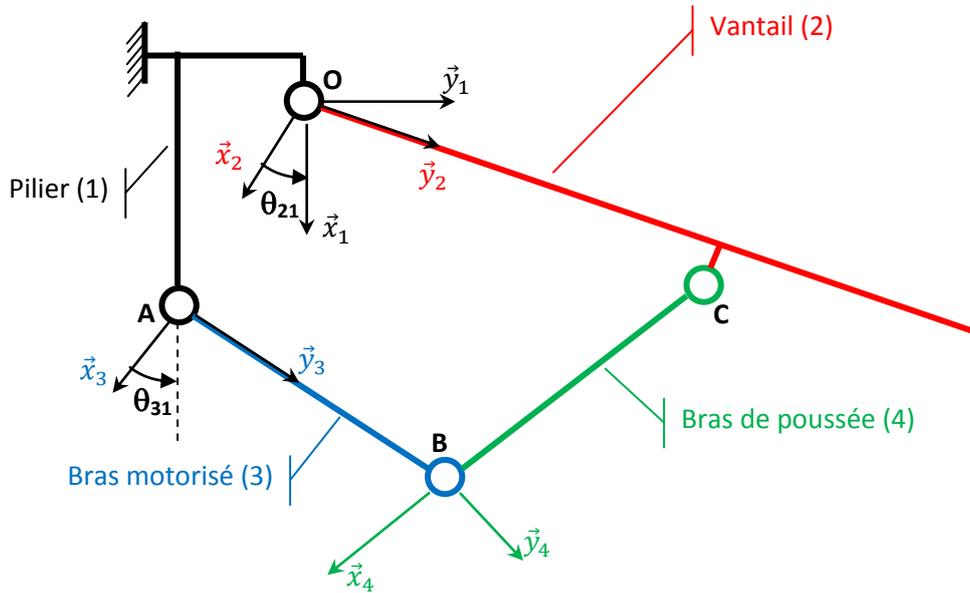


## CORRIGE Document A0\_DR1\_Portail

	nom du composant	mouvement	paramètre
entrée	Bras motorisé	Rotation (A, $\vec{z}_1$ )	$\theta_{31}$
sortie	vantail	Rotation (O, $\vec{z}_1$ )	$\theta_{21}$

*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 :  $\theta_{ij}$  avec i et j étant les repères des pièces concernées.

### Figures de changement de base

