

Document A0_DR1_Sympact

	nom du composant	mouvement /1	Paramètre (θ_{ij})
entrée			
sortie			

Schéma cinématique minimal plan (\vec{y}_1, \vec{z}_1) de la barrière Sympact Echelle 1:1

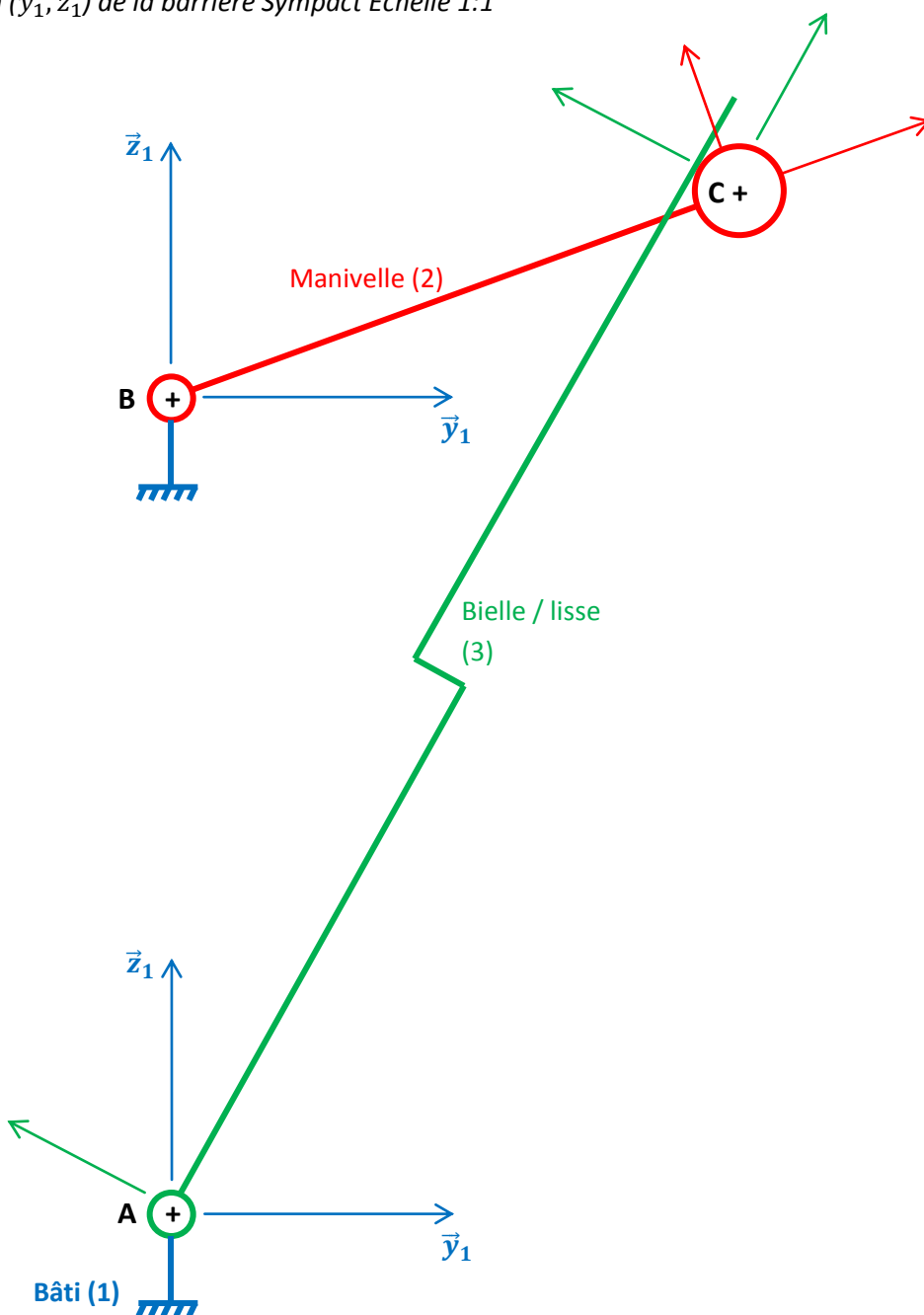
$$\vec{AB} = H \vec{z}_1$$

$$\vec{BC} = R \vec{y}_2$$

$$\vec{AC} = Y_{23} \vec{y}_3$$

Avec $H = 109 \text{ mm}$ et $R = 81 \text{ mm}$

Hyp : on néglige le rayon du galet. Le point C correspond donc au contact entre (2) et (3)



Paramétrage

- | | |
|---|--|
| <ul style="list-style-type: none"> $R_1 (A, \vec{x}_1, \vec{y}_1, \vec{z}_1)$ le repère associé au bâti $R_2 (B, \vec{x}_2, \vec{y}_2, \vec{z}_2)$ le repère associé à la manivelle $R_3 (A, \vec{x}_3, \vec{y}_3, \vec{z}_3)$ le repère associé à la lisse (et bielle) | <ul style="list-style-type: none"> $\theta_{21} = (\vec{y}_1, \vec{y}_2)$ $\theta_{31} = (\vec{y}_1, \vec{y}_3)$ |
|---|--|

Figures de changement de base

