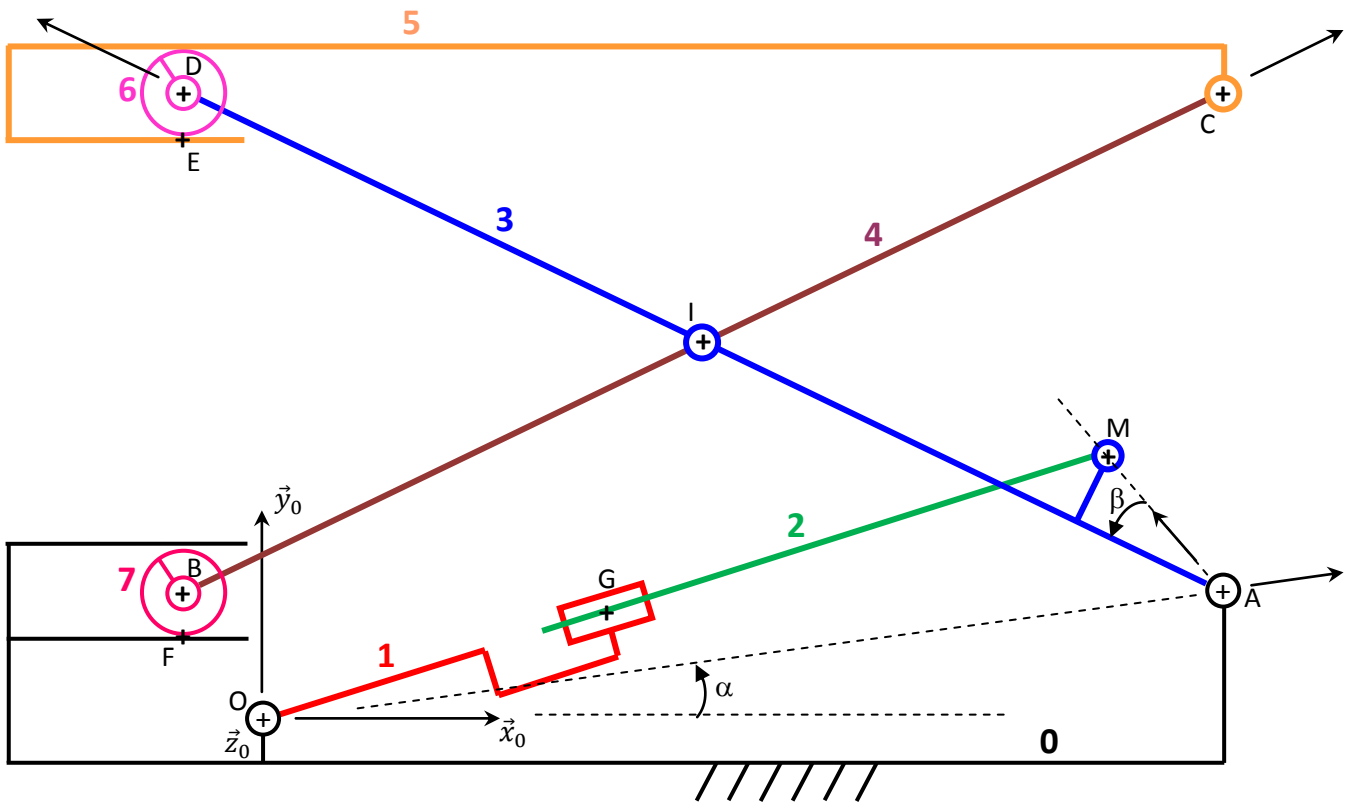


Document A0_DR1_Table

| | nom du composant | mouvement /0 | Paramètre ($\lambda_{ij}, \theta_{ij}$) |
|--------|------------------|--------------|---|
| entrée | | | |
| sortie | | | |

Schéma cinématique minimal plan (\vec{x}_0, \vec{y}_0) Echelle 1:5



| Paramétrage | |
|--|---|
| <p>Caractéristiques dimensionnelles</p> <p>Bâti $\vec{OA} = d \cdot \vec{x}'_0 \quad \alpha = (\vec{x}_0, \vec{x}'_0) = cste$</p> <p>Vérin $\vec{OM} = L(t) \cdot \vec{x}_2$ et $L(t) = L_0 + \lambda(t)$ $\vec{AM} = R \cdot \vec{x}_3$</p> <p>Barre 3 $\vec{AI} = \vec{ID} = l \cdot \vec{x}'_3 \quad \beta = (\vec{x}_3, \vec{x}'_3) = cste$</p> <p>Barre 4 $\vec{IC} = \vec{BI} = l \cdot \vec{x}_4$</p> <p>Table 5 $\vec{AC} = h(t) \cdot \vec{y}_0$</p> | <p>Données (dossier technique)</p> <p>$L_0 = 565\text{mm}$ $d = 641.2\text{mm}$ $l = 381.5\text{mm}$ $R = 107.6\text{mm}$ $\alpha = 7.55^\circ$ $\beta = 28.1^\circ$</p> <p>Données (Modèle Inventor)</p> <p>$L_0 = 564.14\text{mm}$ $d = 641.6\text{mm}$ $l = 381.5\text{mm}$ $R = 107.6\text{mm}$ $\alpha = 7.57^\circ$ $\beta = 19.59^\circ$</p> |

Figures de changement de base

