

- (0) : bâti
- (1) : bras
- (2) : écrou
- (3) : vis à billes (pas $p = 4$ mm)
- (4) : bloc moteur

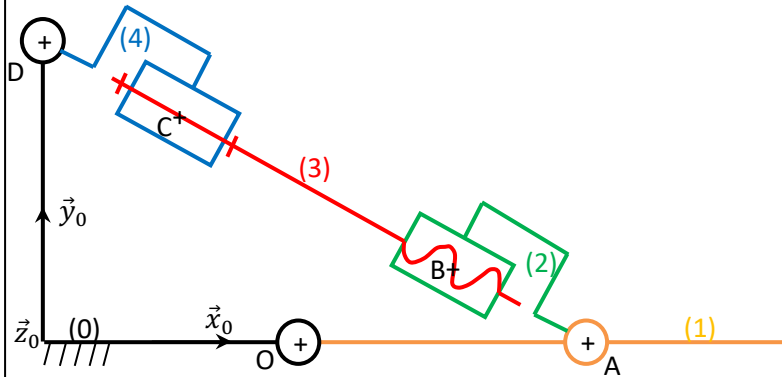


Schéma cinématique du Maxpid

Bâti (0) (fichier : bati.iam)

Bras (1) (fichier : bras.iam)

Liaison PIVOT
d'axe $(0, \vec{z}_0)$

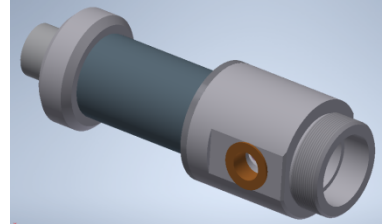
Écrou (2) (fichier : ecrou.iam)

Bloc moteur (4) (fichier : axe moteur.iam)

Vis à bille (3)
(fichier : vis.iam)

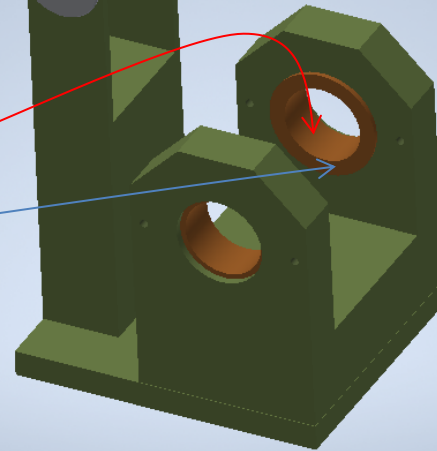
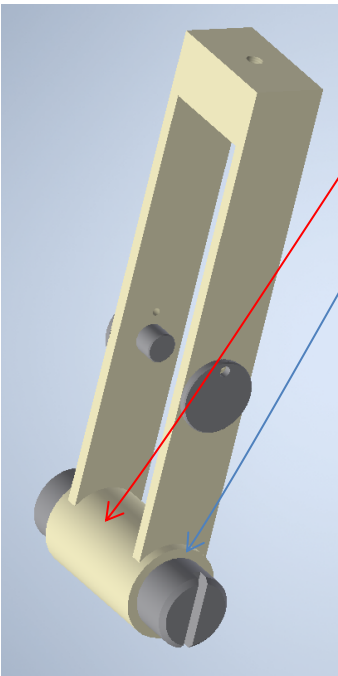
Grphe des liaisons à compléter

Contraintes montage *bloc moteur / bâti*:

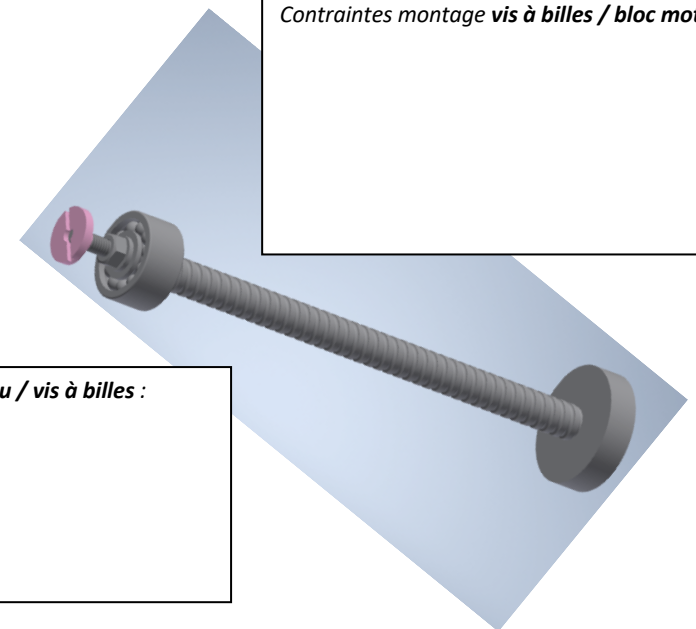


Contraintes montage *bâti / bras* :

- **Placage** cylindre extérieur bras / cylindre intérieur coussinet
- **Placage** plan extrémité bras / plan coussinet



Contraintes montage *vis à billes / bloc moteur*:



Contraintes montage *bras / écrou* :

Contraintes montage *écrou / vis à billes* :

