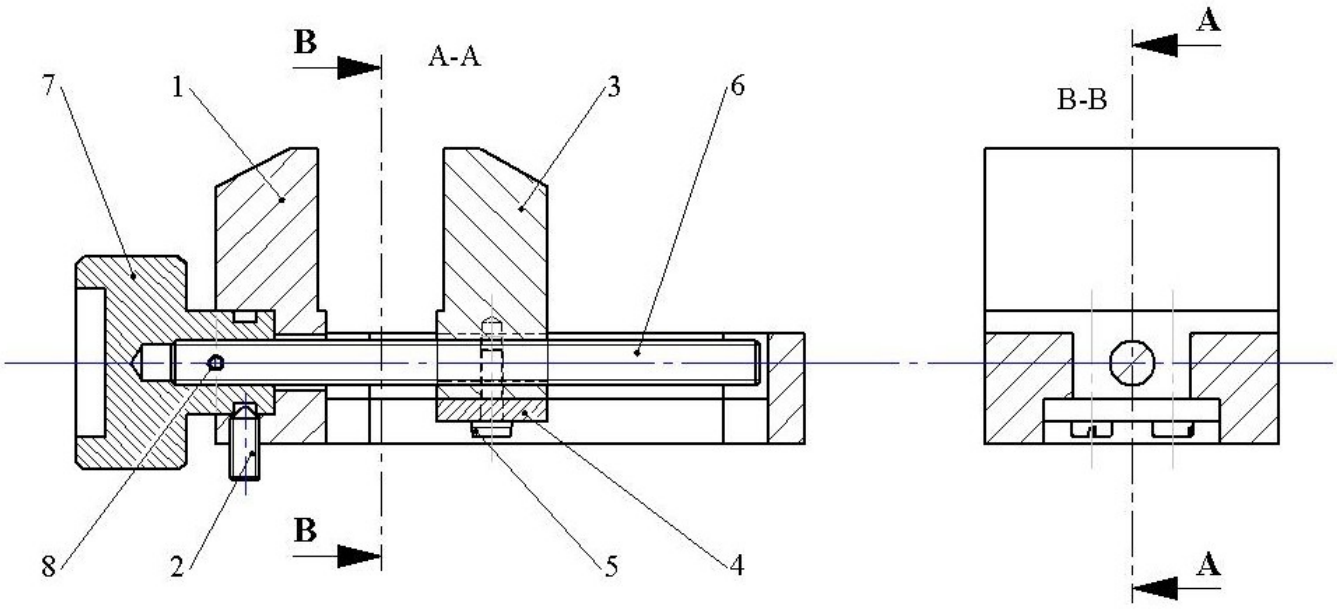
Mini étau

Modélisation des mécanismes



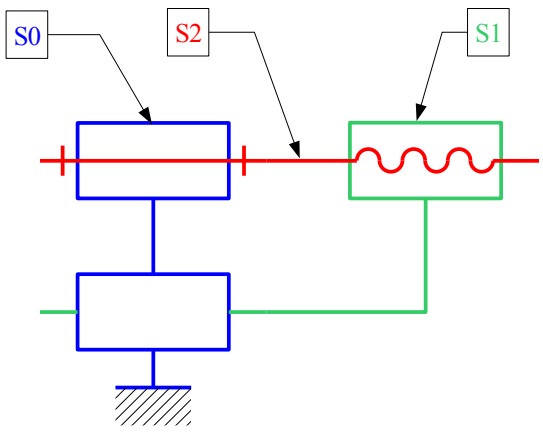
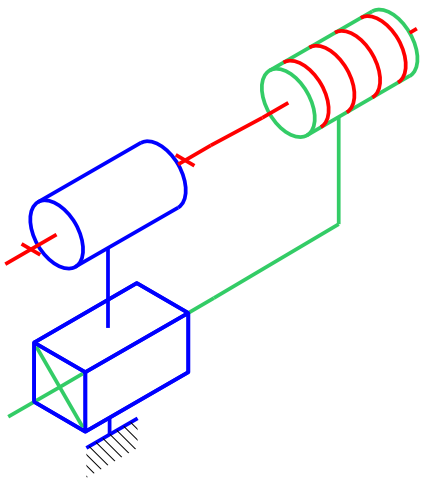
1- Etablir les différentes classes d'équivalence du mécanisme:

S0: { 1, 2}

S1: { 3, 4, 5}

S2: { 7, 6, 8}

2- Déterminer les liaisons entre les différents solides et tracer le graphe des liaisons

- S0/S1: liaison glissière d'axe (O,$\vec{x}$)
- S0/S2: liaison pivot d'axe (O,$\vec{x}$)
- S1/S2: liaison hélicoïdale d'axe (O,$\vec{x}$)

3- Tracer les schémas cinématiques plan et spacial de l'ensemble