



NOTATIONS :

Torseur cinématique relatif au mouvement du solide U par rapport au solide V écrit au point K dans la base $(\vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$.

$$\{V_{U/V}\}_K = \begin{Bmatrix} \omega x_{UV} & vx_{K,UV} \\ \omega y_{UV} & vy_{K,UV} \\ \omega z_{UV} & vz_{K,UV} \end{Bmatrix}_{(\vec{x}, \vec{y}, \vec{z})}$$

Torseur statique relatif à l'action mécanique exercée par le solide U sur le solide V écrit au point K dans la base $(\vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$.

$$\{\tau_{U \rightarrow V}\}_K = \begin{Bmatrix} X_{U \rightarrow V} & L_{K, U \rightarrow V} \\ Y_{U \rightarrow V} & M_{K, U \rightarrow V} \\ Z_{U \rightarrow V} & N_{K, U \rightarrow V} \end{Bmatrix}_{(\vec{x}, \vec{y}, \vec{z})}$$

DOCUMENT 6 : Schéma paramétré du mécanisme de la table élévatrice