Doc. TP

Étude du Galet freineur

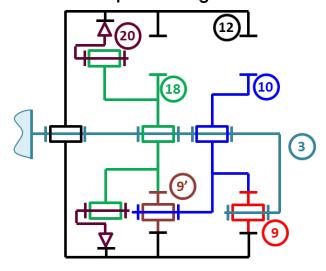


1	Modélisation et paramétrage	2
2	Cinématique	2
2.1	Trajectoire du point B	2
3	Lois de commande des moteurs	2
3.1	Transformée géométrique inverse	2
3.2	Éguation paramétrique de la trajectoire	3





Modélisation et paramétrage



2 Cinématique

2