

Tipus 1, tipus 2 i paràmetres c_1, c_2, c_3, c_4

Enllaços/parells (Tipus 1)

Enllaç fix (1)	—
Articulació (2)	—
Prismàtic (4)	$c_3 \begin{cases} 1 \Rightarrow \text{guia} = 1\text{r sòlid} \\ 2 \Rightarrow \text{guia} = 2\text{n sòlid} \end{cases}$
Piu-guia (5)	$c_3 \begin{cases} 0 \Rightarrow - \\ 1 \Rightarrow \text{guia visible} \end{cases}$
Transmissió (7)	$\begin{matrix} c_1 = \tau \\ c_2 = \alpha_{\text{inicial}} \\ c_3 \begin{cases} 1 \Rightarrow \text{engranatge} \\ 2 \Rightarrow \text{cadena/corretja} \end{cases} \end{matrix}$

Forces (Tipus 1, Tipus 2)

Torsor en eixos globals (1,1)	$\begin{cases} c_1 = F_x \text{ global} \\ c_2 = F_y \text{ global} \\ c_3 = M_z \text{ global} \end{cases}$
Torsor en eixos del sòlid (1,2)	$\begin{cases} c_1 = F_x \text{ sòlid} \\ c_2 = F_y \text{ sòlid} \\ c_3 = M_z \text{ sòlid} \end{cases}$
Molla-amortidor lineal (2,1)	$F_m = c_1 + c_2 (\rho - c_3) + c_4 \cdot \rho'$
Molla-amortidor torsional (3,1)	$M_m = c_1 + c_2 (\varphi_{\text{rel}} - c_3) + c_4 \cdot \varphi_{\text{rel}}'$

Actuadors (Tipus 1, Tipus 2)

Lineal polinòmic (3,1)	$f(t) = c_1 + c_2 \cdot t + c_3 \cdot t^2 + c_4 \cdot t^3$
Angular polinòmic (6,1)	
Lineal harmònic (3,2)	$f(t) = c_1 + c_2 \cdot \cos(c_3 \cdot t + c_4)$
Angular harmònic (6,2)	
Lineal funció rampa (3,3)	$\begin{cases} c_1 = t_1 \\ c_2 = t_2 \\ c_3 = f1 \\ c_4 = f2 \end{cases}$
Lineal funció Bézier C1 (3,4)	
Lineal funció Bézier C2 (3,5)	
Angular funció rampa (6,3)	
Angular funció Bézier C1 (6,4)	
Angular funció Bézier C2 (6,5)	