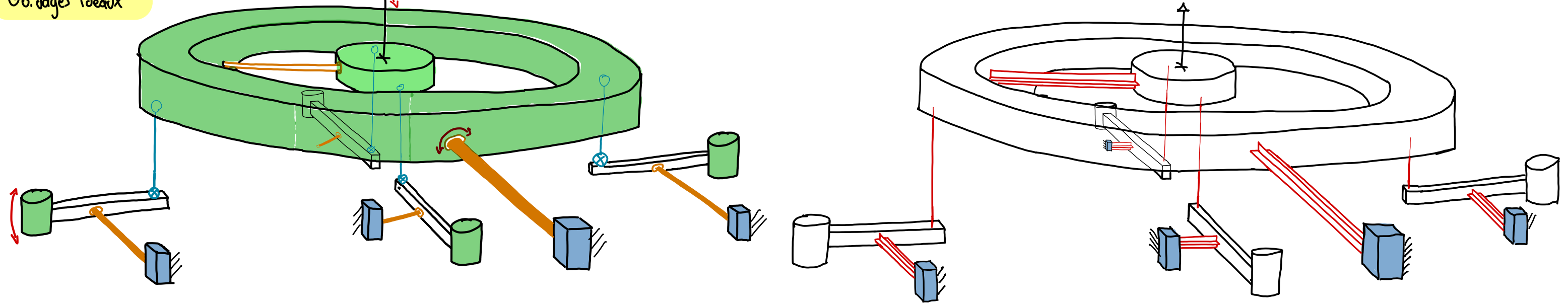


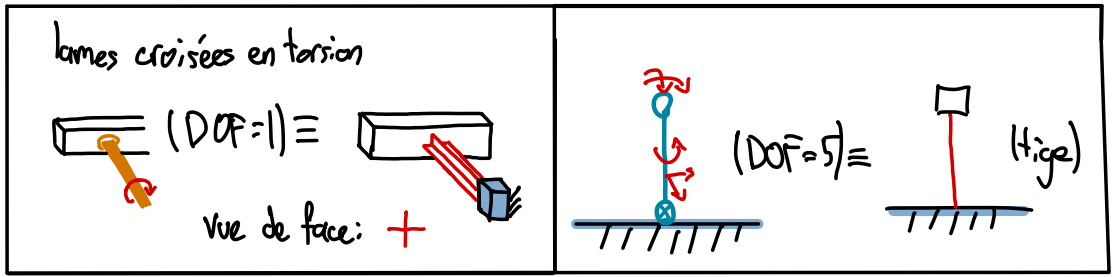
Guidages idéaux



Mobilité de Grübler:

$n = 7$ $k = 10$ 4 tiges DOF=5
 $b = k - n + 1 = 4$ 6 pivots centraux DOF=1
 $M = \sum d_i: -6 \cdot b = 4 \cdot 5 + 6 \cdot 1 - 6 \cdot 4 = 2$
DOF=2 DOH= DOF - M=0

Transposition en guidages flexibles



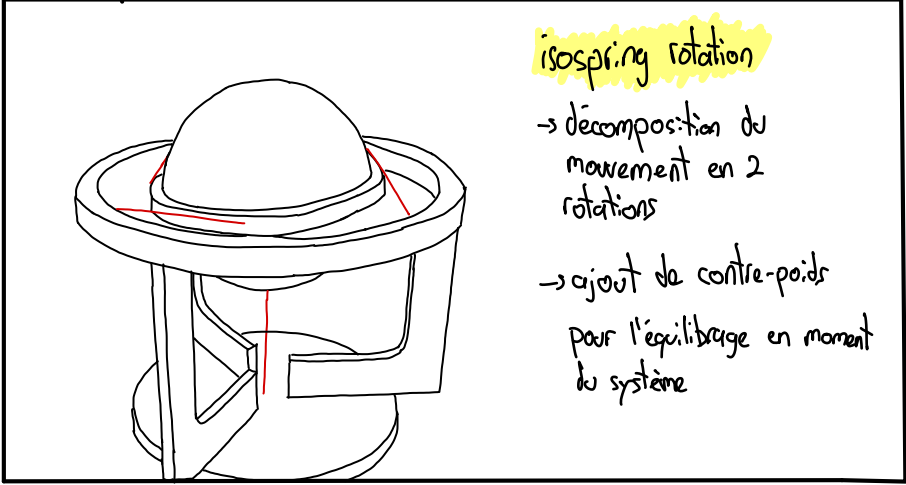
Équilibrage:

- Force: Les éléments massifs sont en rotation autour de leur axe de rotation (par symétrie pour les contre-poids)

- Moment: Chacun des deux anneaux est relié à un jeu de 2 contre-poids qui génère un moment inverse à celui de leur anneau.

La fonction "ressort-fronde" est implémentée via les guidages flexibles

Inspiration:



isospring rotation
→ décomposition du mouvement en 2 rotations
→ ajout de contre-poids pour l'équilibrage en moment du système

Légende:

- → élément à masse idéalement négligeable
- → bâti
- → élément massif
- / → guidages flexibles
- + / → guidages idéaux