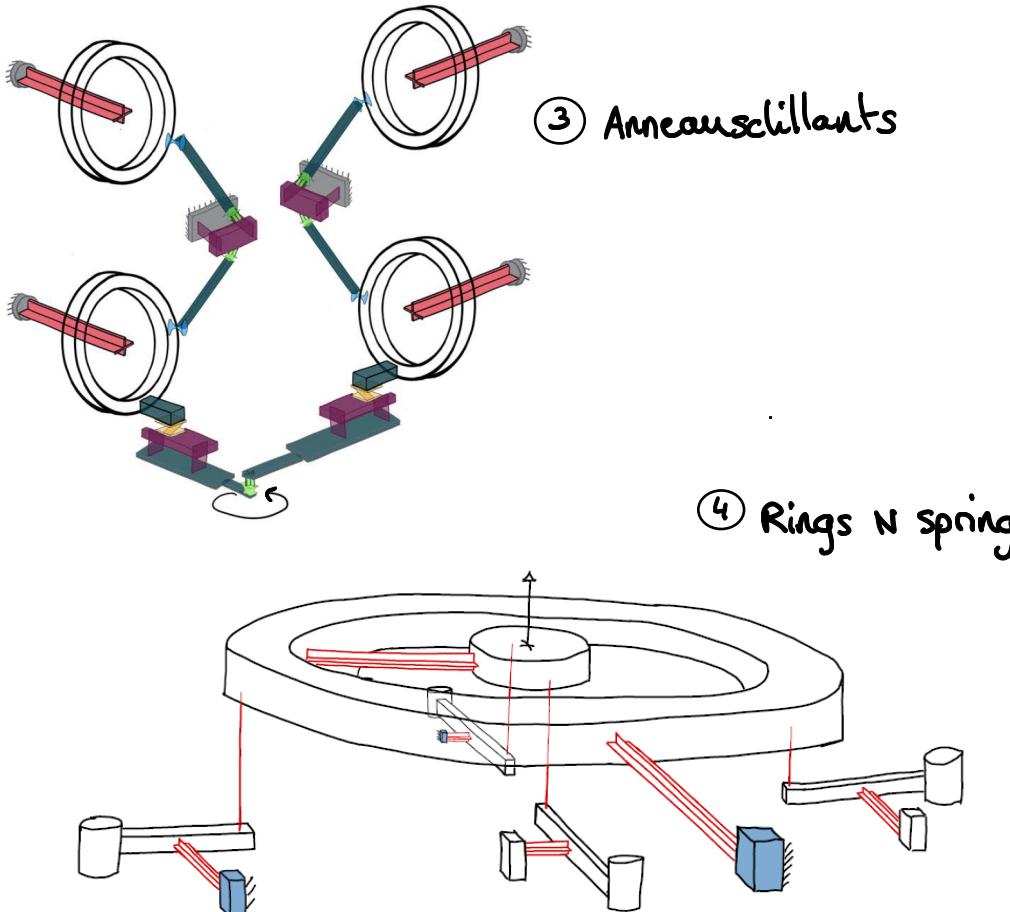
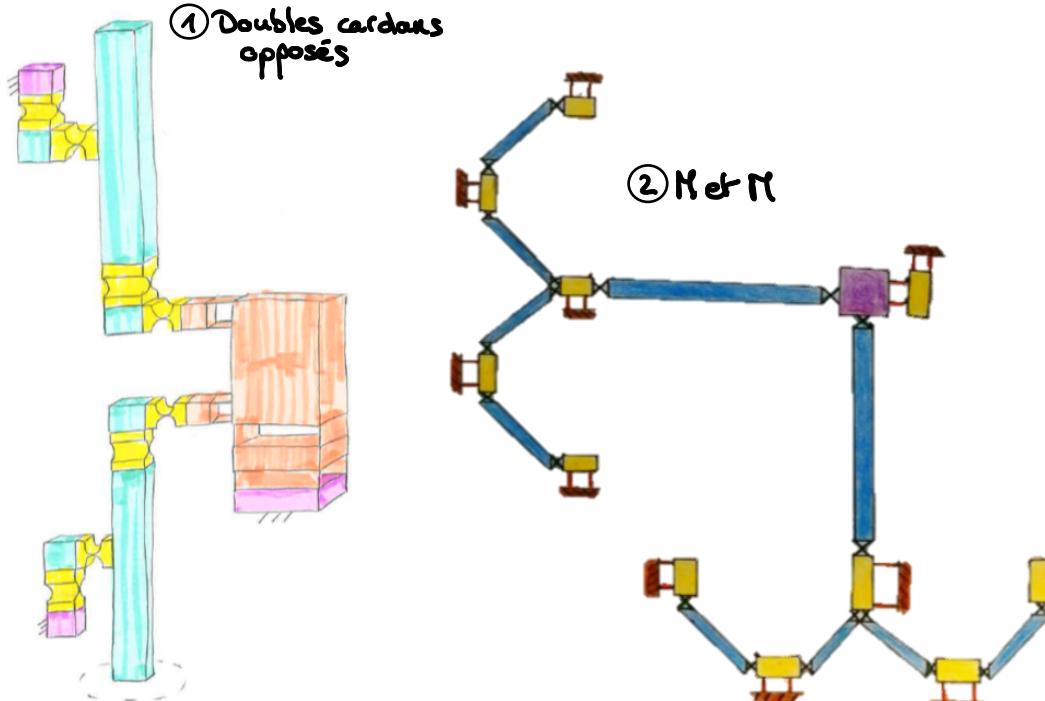


# Planche 5 : Résumé et choix de la solution

Arno Douady - Groupe 1 - 01.04.2022



## Discussion :

- Nous avons décidé de sélectionner le mécanisme n°4 car il nous semble être le plus prometteur
- Notre choix est provisoire en attente du feedback du rendu intermédiaire
- Si le mécanisme choisi se trouve être irréalisable, une autre solution serait de réaliser le mécanisme n°3 en remplaçant son système de récupération du mouvement par celui du mécanisme n°1 (mouvement pris sur la glissière centrale)

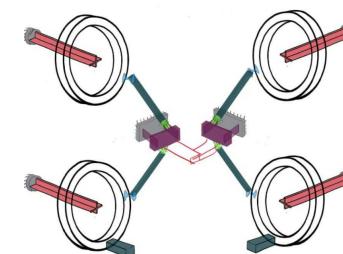


Tableau de comparaison

	1	2	3	4
Originalité	+	-	-	++
Équilibrage et Hyperstatisme	Force et Moment $DOL = 0$	Force et Moment $DOL = 0$	Force et Moment $DOL = 0$	Force et Moment $DOL = 0$
Encombrement	Élevé dans une seule dimension	Élevé dans le plan Mécanisme 2D	Élevé (roues dans deux plans)	Floyer, possible d'optimiser
Simplicité du mécanisme	Très peu de pièces (n=3, k=4) Mouvement elliptique difficile à récupérer	Beaucoup de pièces k=32, n=23 Mécanisme simple	n=15, k=15 Système de récupération assez complexe	Mécanisme assez simple n=7, k=10
Simplicité des pièces, de l'usinage	Système de glissière compliquée	Beaucoup de pièces simples	Pièces simples à usiner	Beaucoup de pièces différentes Pièces simples à usiner
Hypothèses, difficultés pour le passage en guidages flexibles	Hypothèse de la masse nulle (de la glissière) critique à l'équilibrage Peu de mouv. parasites	Hypothèses de masse nulle importantes à l'équilibrage Mouvements parasites (tables à lames)	Peu d'hypothèses sur la masse Mouvements parasites compensés	Peu d'hypothèses sur les masses Peu de mouvements parasites