

Avantages :	1 DOF :	Inertie :	nombre lame :	Désavantages :
1 <ul style="list-style-type: none"> • Simplicité du mécanisme • Dimensionnement facile (équation simple) • Système plan (usinage) 	✓	3	14	<ul style="list-style-type: none"> • Équilibrage (I^*) • Encombrement • Ressort à gérer (ajout en compression) • Tables hyperstatique
2 <ul style="list-style-type: none"> • Équilibrage (SFMI*) • Faible k_0 	✓	2	8	<ul style="list-style-type: none"> • Multicaudre
3 <ul style="list-style-type: none"> • Équilibrage (SFMI*) • Inertie maximal • Encombrement 	✓	1	12	<ul style="list-style-type: none"> • Moteur trop long • Multicaudre

Fonction motorisation (Transmission vis-écrou)

Légende :

- Bâti
- Blocs mobiles
- Moteur (mobile)

Nous avons choisi d'utiliser la même fonction de motorisation pour chaque solution. Nous avons conçu un actionneur linéaire basé sur une vis différentielle, celle-ci offre une précision de l'ordre de $0,22\mu\text{m}$ et une course de 1mm . Nous avons utilisé un pas normal et non pas un pas-fin, car la différence des pas, liée à la résolution, est deux fois meilleur qu'avec les pas fins ($0,5$ et $0,45$ contre $0,25$ et $0,35$) avec système de vis différentiel.

L'actionneur est contenu dans un volume $20 \times 20 \times 130\text{mm}$

