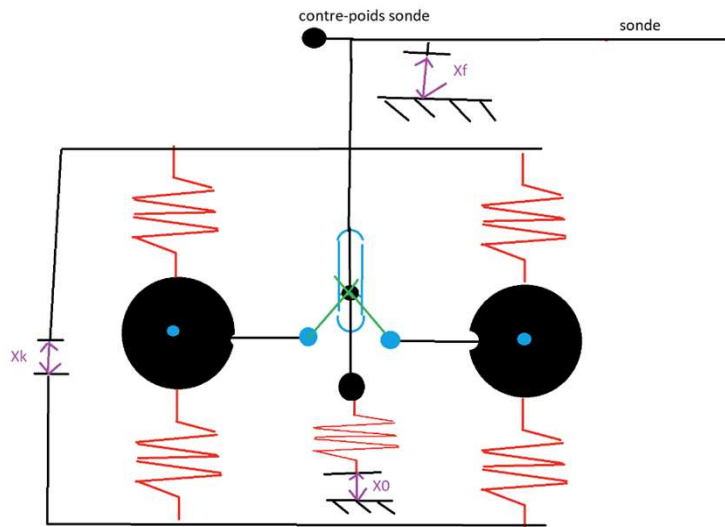


Groupe 37, Solution 2 : La cassette

Guidages idéaux



Mobilité de Grubler

y_{LF}

x_1

rz_1

DOF = 1

DOH = DOF - M = 0

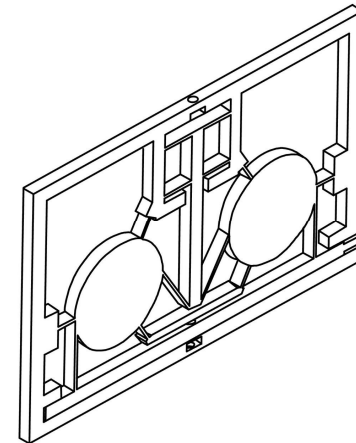
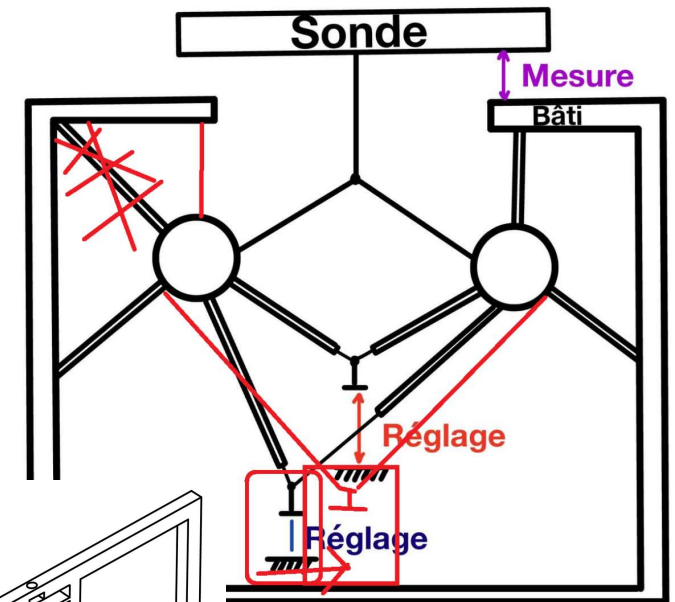
$$b = k - n + 1 = 7$$

$$M = \sum d_i - 3b = 1$$

SFMI

de pars sont implémentations se basant sur un design de référence SFMI, Il conserve cette propriété.

Guidages Flexibles



Ce système de Capteur de force a rigidité et position variable présente l'avantage de pouvoir être réaliser monolithiquement avec une seul pièce (et 2 boulon) mais présente une non-linéarité de la position d'équilibre en fonction de x_0 ainsi qu'une non-linéarité de la rigidité en fonction de x_0 . Avec un dimensionnement correct, celle-ci peuvent-être vu comme linéaire sur la course de fonctionnement.