



SOLUTION 1

TARS (Totally Adjustable Rigidity System)

Équilibrage:

Type équilibrage	F^* x y z	m^* x y z	F_m^* x y z	I^* x y z	$F(I)^*$ x y z
Global	✓✓✓	✓✓✓	✓✓✓	✓	✓
Local					
Impossible				✓✓	✓✓

Mobilité de Grübler (2D)

n = nombre de segments = 8
 k = nombre d'articulations = 10
 b = nombre de bandes

$x_1 \quad y^F \quad r_{x_1}$

$b = k - n + 1 = 3$

$H = \sum d_i - 3b = 4$

DOF = 1
DOH = DOF - H = 0

