



B2-16

Question 1 Calculer l'hyperstatisme du modèle plan du mécanisme global de la pince (figure 1).

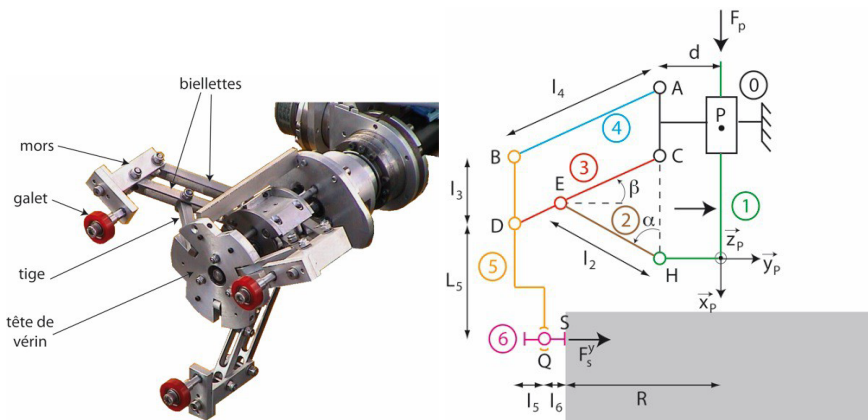


FIGURE 1 – Pince utilisée sur le système ROBOVOLC et schéma cinématique associé

Éléments de corrigé :

1. $h = 1$.

Corrigé voir .