Modéliser le comportement linéaire et non linéaire des systèmes multiphysiques

Chapitre 1 - Modélisation multiphysique

Sciences
Industrielles de
l'Ingénieur

1 Introduction

Définition — **Notion de chaîne de solide**. Lorsqu'on modélise un mécanisme par un graphe de structure, on peut distinguer plusieurs types chaînes de solides.

Les lois « entrée – sortie » permettent d'établir les relations géométriques ou cinématiques entre les mouvement des actionneurs et les mouvements utiles du mécanisme.

Par exemple, pour un moteur thermique, la loi entrée-sortie permet de faire le lien entre la position angulaire du vilebrequin et la position axiale du piston, pour une plate forme hexapode, on peut déterminer la longueur des vérins et la position et l'orientation de la plate-forme etc.

2 Notions de paramétrage

Pour réaliser une loi entrée - sortie il est nécessaire de disposer d'un schéma cinématique paramétré.

- 3 Fermeture angulaire
- 4 Fermeture géométrique
- 5 Fermeture cinématique