		Cycle 2 -	MODELISATIO	N DES CHAINES	DE SOLIDES DA	N3 LE BOT DE D	EIEKMINE	K LES CON	NIKA	MINTES GEOMETRIQUES DA	AINS	LES MECANISMES
Analyse du système			ne fonctionnelle Nombre de mobi	du robot haptiqu lités du robot :	e	Grap	he de struc	ture – Indiq	quer e	en rouge les liaisons/pièces n	oon i	modélisées dans Meca3D
5			Modélisation du système	Modélisati on méca 3D		Modélisation du système	Modélis on méca			« Gestion » des mobilité		oilités par méca 3D
Modélisation du svstème	İ	Mobilités			Mobilités			\exists				
délisatior svstème	1	Cycles et Ec			Es					« Gestion » de l'hy	pers	tatisme par méca 3D
odé Sv		Ic			Is							
Σ	1	hs			hs							
	L.	Commenter les é	carts éventuels						L.			
ation												Conditions géométriques pour prendre en compte l'hyperstatisme
Modélisation d'un bras		Schéma cinén	natique hypersta	tique		atique isostatique es modélisateurs)				nématique isostatique es simulateurs via méca 3D)		Solutions mises en place pour réaliser l'assemblage d'un bras