

Analyse du système

Chaine fonctionnelle du robot haptique
Nombre de mobilités du robot :

Graphe de structure – Indiquer en rouge les liaisons/pièces non modélisées dans Meca3D

Modélisation du système

	Modélisation du système	Modélisation méca 3D		Modélisation du système	Modélisation méca 3D
Mobilités			Mobilités		
Cycles et Ec			Es		
Ic			Is		
hs			hs		

Commenter les écarts éventuels

« Gestion » des mobilités par méca 3D

« Gestion » de l’hyperstatisme par méca 3D

Modélisation d’un bras

Schéma cinématique hyperstatique

Schéma cinématique isostatique
(proposé par les modélisateurs)

Schéma cinématique isostatique
(proposé par les simulateurs via méca 3D)

Conditions géométriques pour prendre en compte l’hyperstatisme

Solutions mises en place pour réaliser l’assemblage d’un bras