

CLASSE DE PROBLÈMES CIN

PRÉVOIR ET VÉRIFIER LES PERFORMANCES CINÉMATIQUES DES SYSTÈMES

MODÉLISER LES LIAISONS ENTRE SOLIDES
REPRÉSENTER SCHÉMATIQUEMENT ET NUMÉRIQUEMENT UN MÉCANISME
ÉTABLIR LA RELATION ENTRÉE/SORTIE D'UN POINT DE VUE
ANALYTIQUE, NUMÉRIQUE ET EXPÉRIMENTAL

1 Présentation

Un plateforme 6 axes est une base mobile montée sur 6 vérins. L'association des vérins permet de reproduire les 6 degrés de liberté de l'espace, c'est pourquoi, on l'utilise notamment pour mettre en mouvement des simulateurs de vol :



On retrouve ce type de robot parallèle sur les sièges de fauteuils de cinéma mais aussi dans des manèges ou machines outils.



2 Objectifs

OBJECTIF :

L'objectif de ce TP est d'analyser le passage des coordonnées cartésiennes aux coordonnées articulaires puis de faire exécuter à la plate-forme quelques mouvements simples.

