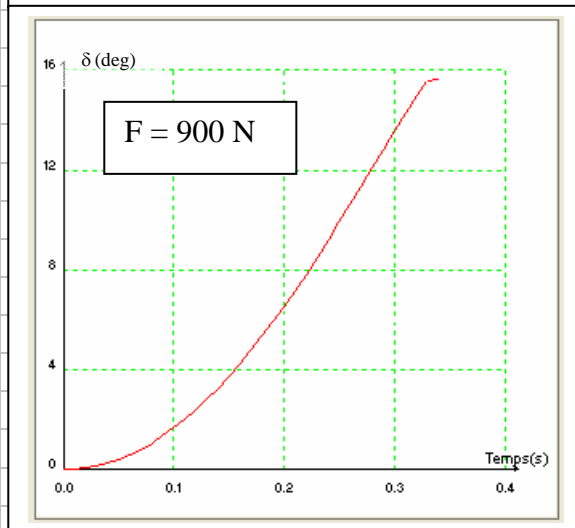
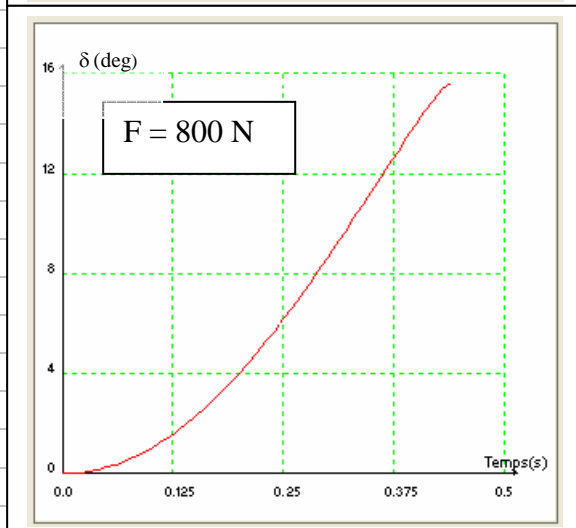
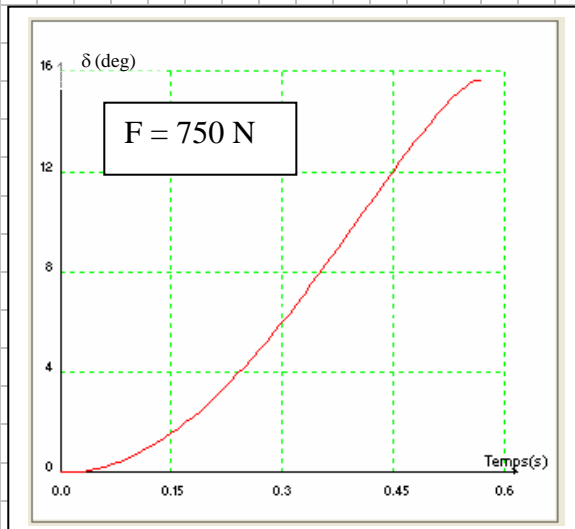
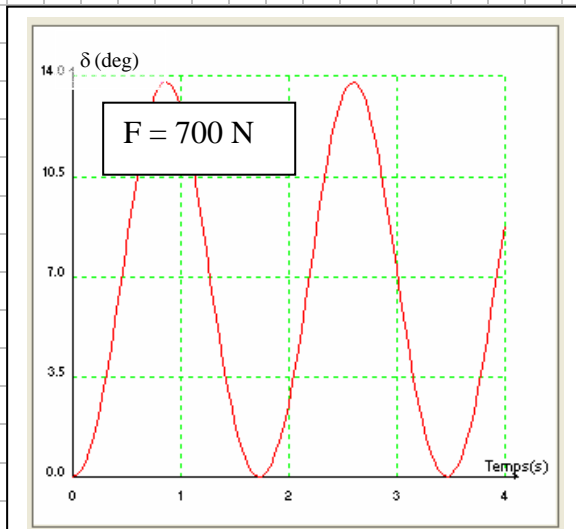
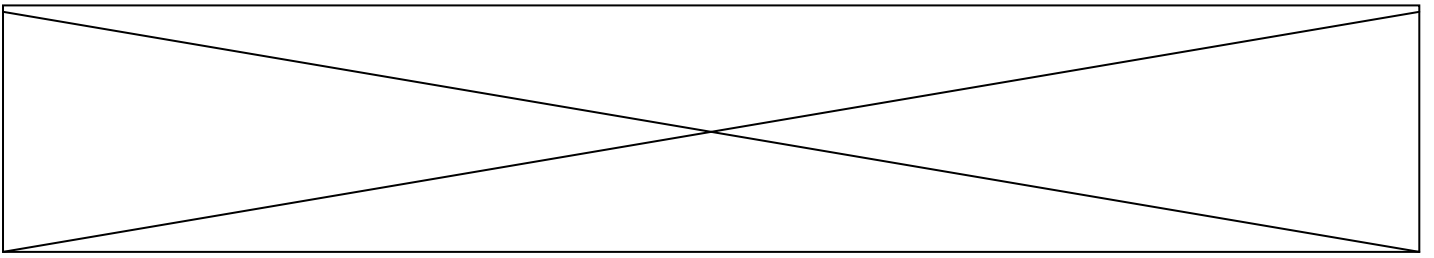
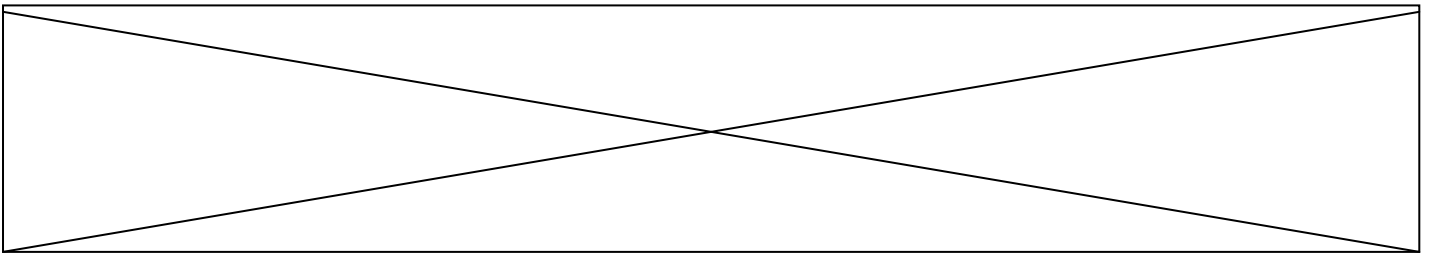


Des simulations pour différentes valeurs de F donnent les diagrammes ci-dessous représentant l'évolution de δ en fonction du temps.

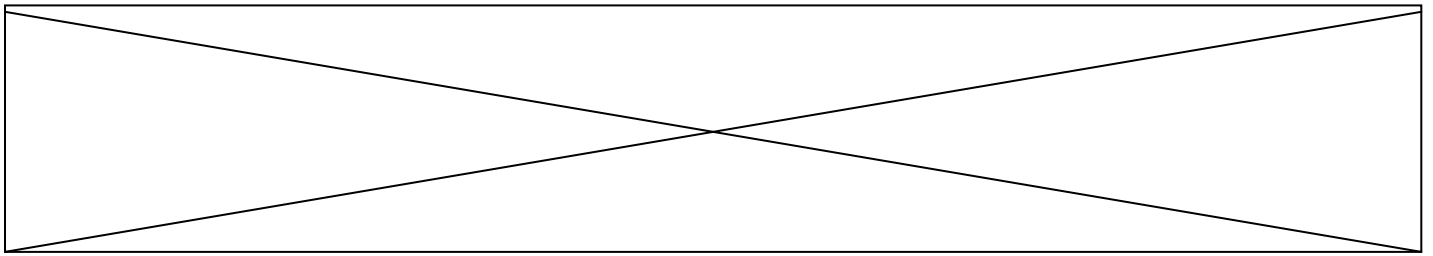
Question 7 : Pour chaque diagramme donné ci-dessous, analyser le comportement du robot. Déterminer les vitesses $\dot{\delta}$ en fin de course. En déduire la valeur de F respectant le cahier des charges.







Question 8 : Après avoir déterminé le degré d'hyperstatisme du mécanisme, et après avoir montré qu'une solution incluant une liaison rotule entre le corps du vérin 1 et le châssis du robot 0 ne permet pas le fonctionnement de la transmission de mouvement, proposer une solution sous forme de schéma cinématique en justifiant le choix des nouvelles liaisons.



Question 9 : Etude d'une nouvelle solution - Afin de serrer le raccord **B** entre les deux doigts de la pince **2**, proposer sous forme d'un schéma cinématique, une solution pour que le doigt mobile **3-2** ait un mouvement de translation par rapport au doigt fixe **3-1**.

Question 10 : Description d'un mode opératoire - Préciser et ordonner les mouvements nécessaires à donner aux éléments du module de raccordement pour positionner le raccord **B** dans le raccord **A**.

Question 11 : Etude d'une solution - Proposer une solution permettant la rotation du raccord **B** dans la pince **2** pour dégager les cosses.