



Robot Humanoïde LOLA

Savoir Faire

Je sais faire:

	N° de quest	Compétences:	
		Autoévaluation	Evaluation
DC3_Modélisation-Schématisation et représentation des mécanismes			
• Lire et interpréter un schéma	Q1		
• Identifier l'architecture structurelle d'un mécanisme			
• Déterminer le degré de mobilité d'un mécanisme	Q2		
• Déterminer le degré d'hyperstatisme d'un mécanisme	Q3		
• Proposer un modèle isostatique	Q4		
• Déterminer la liaison cinématiquement équivalente à un ensemble de deux liaisons.	Q5		
DC5_Le mouvement dans les mécanismes			
• Réaliser les figures de changement de base associées au paramétrage	Q6		
• Déterminer le vecteur vitesse de rotation angulaire d'une base par rapport à une autre			
• Exprimer les coordonnées d'un vecteur	Q8		
• Projeter un vecteur sur un axe	Q9		
• Déterminer les relations cinématiques permettant d'obtenir une position voulue	Q10		
• Déterminer le vecteur vitesse d'un point d'un solide par rapport à un autre solide	Q11-Q17		
• Déterminer le vecteur accélération d'un point d'un solide par rapport à un autre solide	Q12-Q18		
• Déterminer la norme du vecteur vitesse d'un point d'un solide par rapport à un autre solide	Q13-Q19		
• Représenter le vecteur vitesse d'un point d'un solide par rapport à un autre solide	Q14-Q20		
• Déterminer la norme du vecteur accélération d'un point d'un solide par rapport à un autre solide	Q15-Q21		
• Représenter le vecteur accélération d'un point d'un solide par rapport à un autre solide	Q16-Q22		

Document réponse 1

Nom:

Prénom:

Echelle des vitesses: 1cm \rightarrow 0,1m/s

Echelle des accélérations: 1cm \rightarrow 0,1m/s²

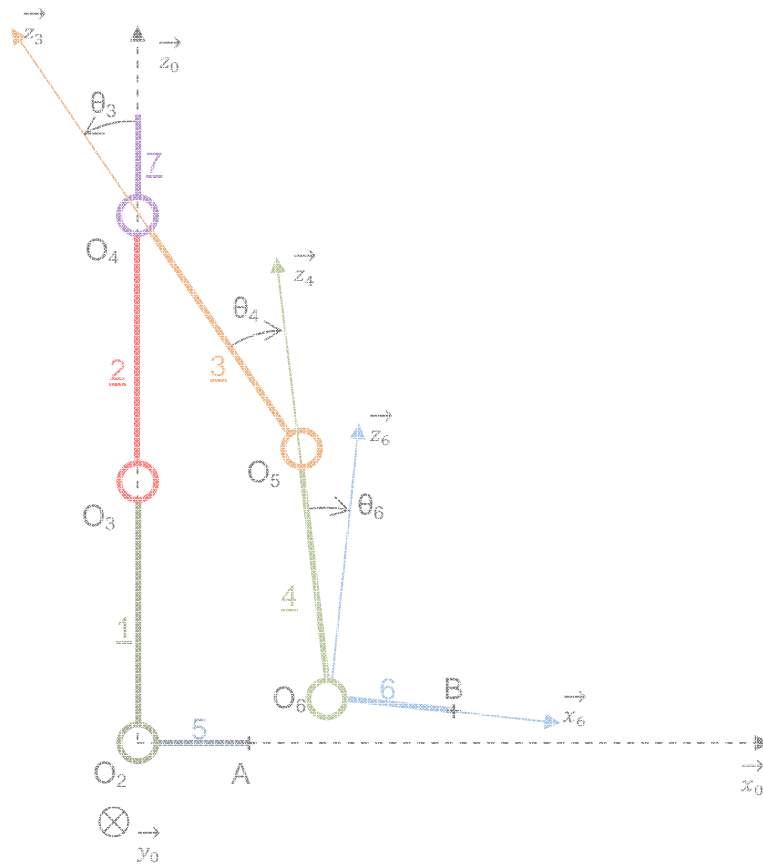


Figure 5 Lever jambe gauche