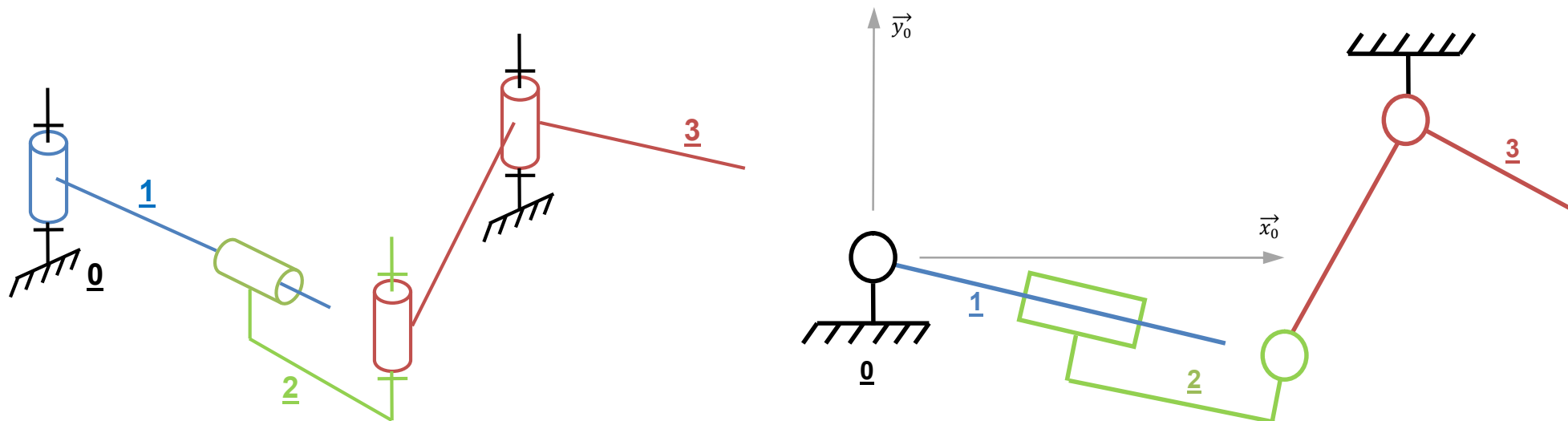
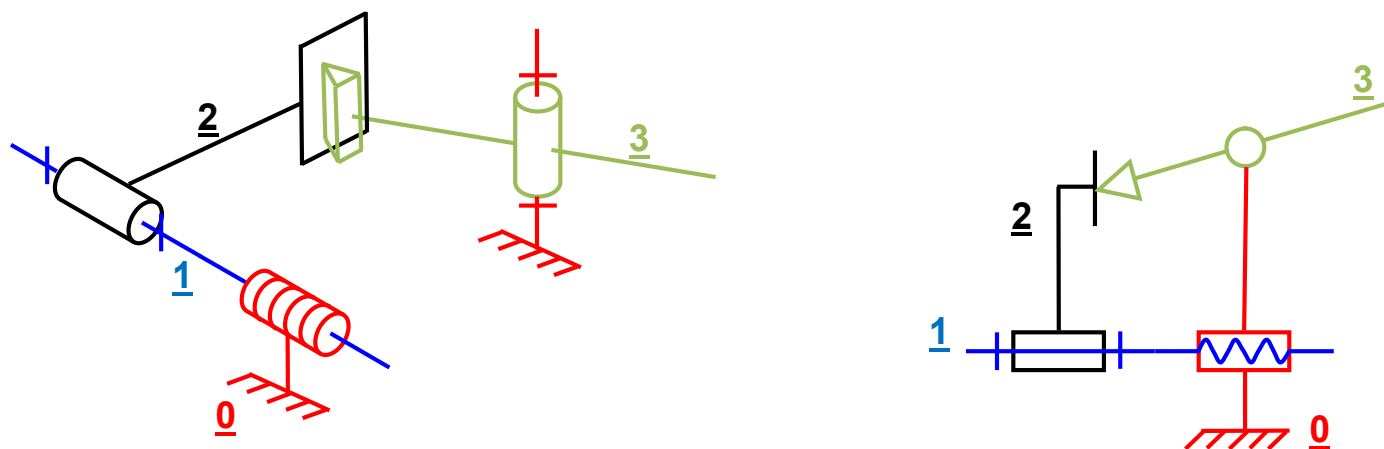


# SCHEMAS CINEMATiques

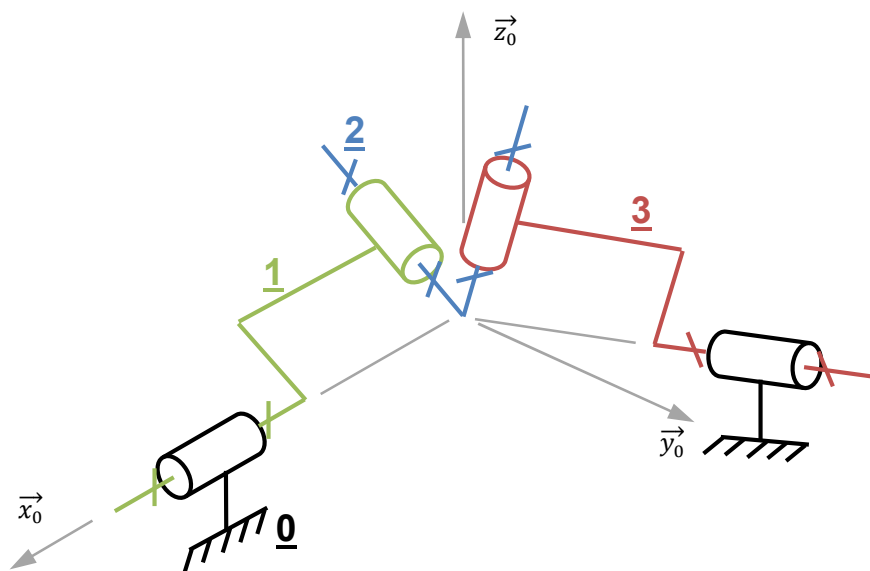
Aiguillage de trieuse : Bâti 0, Corps vérin 1, Tige vérin 2, Aiguille 3



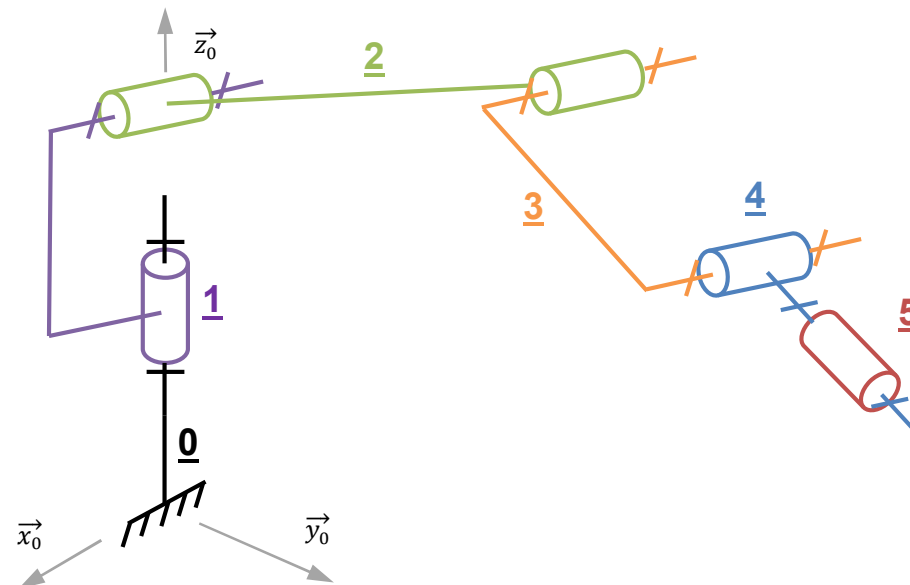
Système de serrage de la cordeuse de raquettes : Bâti 0, Molette 1, Jumelle 2, Bras 3



Joint de Cardan: Bâti 0, Entrée 1, Croisillon 2, Sortie 3



Robot Ericc 3 : Châssis 0, Corps 1, Bras 2, Avant-bras 3, Main 4, Pince 5



Membre inférieur du NAO : Sol 0, Pied 1, Cheville 2, Jambe 3, Cuisse 4

