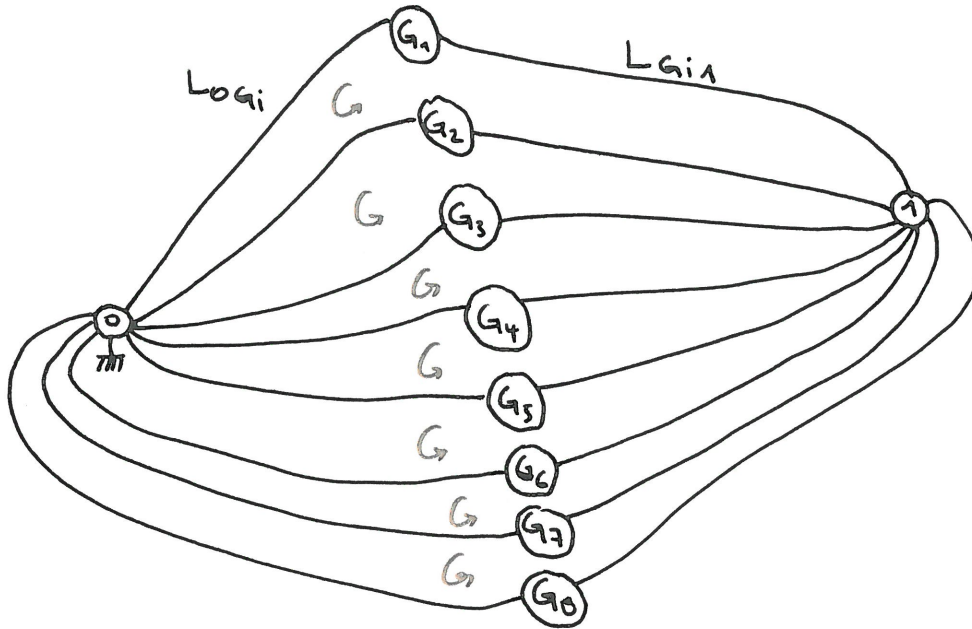


ROBO CLIMBER

①



Galets pairs : $L_{0G_i} =$ liaison ponctuelle en A_i de normale \vec{z}
 $L_{G_i 1} =$ " pivot d'axe (C_i, \vec{y})

" impairs : $L_{0G_i} =$ " ponctuelle en A_i de normale \vec{y}
 $L_{G_i 1} =$ " pivot d'axe (C_i, \vec{z})

② L_{01} est une liaison glissière de direction \vec{z} .

③ On a $h = E_c - I_c + m$

Avec $E_c = 6 \times 7 = 6 \times 7 = 42$

$I_c = \underbrace{8 \times 5}_{8 \text{ ponctuelles}} + \underbrace{8 \times 1}_{8 \text{ pivots}} = 48$

$m = 1 + 8$

↑
mobilité vile

↑
mobilités internes (chaque galet peut tourner sur lui-même)

On a donc : $h = 3$

④ Le degré d'hyperstatisme permet d'avoir un mécanisme rigide ce qui semble nécessaire pour percer une paroi rocheuse.