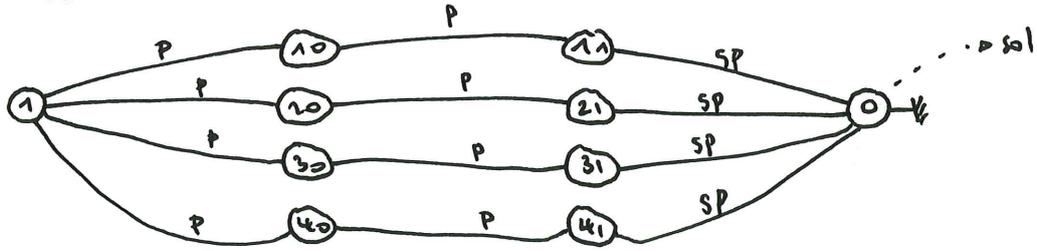


# Robot Tecdron

## ① MODÈLE 1:



P: pivot  
SP: sphère-plan

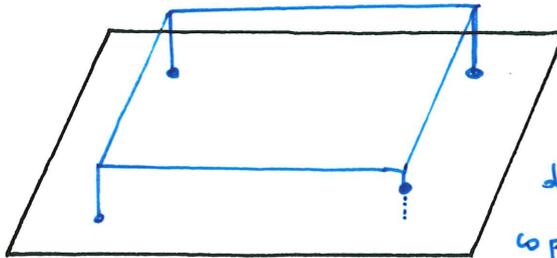
$$E_c = 3 \times 6 = 18$$

$$I_c = \underbrace{8 \times 1}_{\text{pivots}} + \underbrace{4 \times 5}_{\text{sphère-plan}} = 28$$

$$m = m_D + m_i \quad \text{où} \quad m_D = 3 \quad (\text{translat}^\circ \text{ suivant } \vec{x}_i \text{ et } \vec{y}_i \text{ et rotat}^\circ \text{ autour de } \vec{z}_i)$$

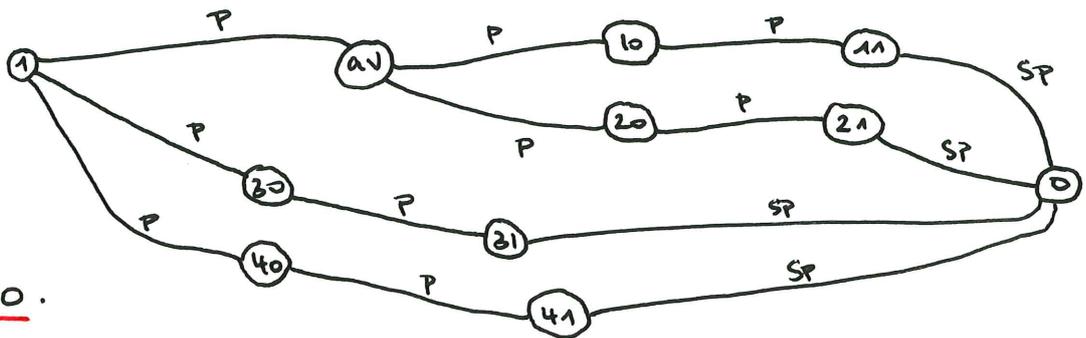
$$m_i = 8$$

On a donc  $h = 1$ .



Les quatre extrémités des roues doivent être coplanaires (si le sol est plat).

## MODÈLE 2:



$$E_c = 18$$

$$I_c = 29$$

$$m = 11$$

donc  $h = 0$ .

② On a bien un modèle isostatique qui permettra de toujours avoir le contact entre les 4 roues et le sol.