Sciences et Technologies de l'Indu	strie et de <b>D</b> éveloppement <b>D</b> urable	T <sup>ale</sup> STI2D	2I2D – SPE
Aspirateur robot	Cinématique	Séqu	ence 4

## Aide Logiciel MECA 3d

1. Pour LANCER le logiciel MECA 3d, il est nécessaire au préalable de cocher le module MECA 3d dans « Outils –complément »



1.1. SE PLACER dans l'onglet "MECA 3d"



- 1.2. Construction automatique du modèle
  - 1. *EFFECTUER* un clic droit sur l'item "*Mécanisme*"
  - 2. VALIDER "Construction automatique"



1\_piste 02\_meca3d\_2020<2> 2\_mobile\_meca3d\_2020<1>

- 3. **OBSERVER** le résultat
- 1.3. Modifications liaisons

Dans une première approche, MECA 3d a interprété deux liaisons par des liaisons "crémaillère". Il s'avère que pour notre étude, la liaison came est plus adéquate.

- 4. Dans l'arbre de construction : *SE POSITIONNER* sur la liaison concernée, ici "*crémaillère*"
- 5. *EFFECTUER* un "clic droit"
- 6. SELECTIONNER "Modifier"

Sciences et Technologies de l'Indu	strie et de <b>D</b> éveloppement <b>D</b> urable	T <sup>ale</sup> STI2D 2I2D – SPE
Aspirateur robot	Cinématique	Séquence 4



- 7. SELECTIONNER "Came"
- 8. VALIDER par "Suivant"



- 9. Dans le cadre Nom, *RENOMMER* par "Came avant"
- 10. OBSERVER le nom des pièces afin de vérifier la cohérence du travail
- 11. **VALIDER** par "Suivant"

Entre	les pièces		v	
2	_mobile_meca3 piste 02_meca	d_2020<1> 3d_2020<2>		

## 12. Interface "définition de données géométriques"

Cette fenêtre permet la saisie des éléments concernés par la "liaison came".

Attention : Les objets sont en réalité les surfaces en contact nécessaires pour la fonction came. Ces surfaces sont sélectionnées par un maintien de la touche "CTRL" et par "clic droit" pour sélectionner tous les objets SIMULTANEMENT

- 13. COCHER "centre objet"
- 14. COCHER "frottement"
- 15. SELECTIONNER comme facteur "a"
- 16. VALIDER par "Terminer"

Sciences et Technologies de l'Indu	strie et de Développement Durable	T <sup>ale</sup> STI2D	212D – SPE
Aspirateur robot	Cinématique	Séqu	ence 4

lode o ○ Par ● Par	de définition contraintes robjets	Objets A Face <4 A Face <2 A Face <1 Face <1	4@1_piste 02_me. 3@1_piste 02_me. 2@1_piste 02_me. 1@2_mobile_mec.	Centre au contact Hestifution Rebond limite Hauteur Viteese	
lase lo	léale			Contact forcé	
0	-1293.607	615.948	1418.930	Contours automatiques	
X	0.000	0.000	1.000	Plan infini	
Y	1.000	0.000	0.000		
7	0.000	1.000	0.000	C rostonest S P	

17. même processus pour la "Came arrière" mais "sans facteur frottement"



18. LANCER par "Calcul mécanique"



19. OBSERVER la fenêtre "Analyse du mécanisme"
20. VALIDER par "Continuer"

Cette fenêtre analyse et synthétise les résultats de calcul

Analyse du mécanisme	×
Analyse cinématique La graphe de structure du méconisme présente 3 cycle(s) indépendant(s) Le système cinématique comporte 18 équation(s) et 18 inconnue(s) orientatique(s).	Analyze Statique Le nécesirisme comperend 1 pièce(s) (biti non compris ) Le système statique comporte: 6 équation(s) et 6 in noconnue(s) de sison(s) et 0 in noconnue(s) de sison(s) estatieur(s). L'étude des efforts est possible
Résumé Le mécanisme est hyperstatique de degré 1 et possède un degré de mobilité égal à : 1	Afficher l'analyse au lancement du calcul

## 21. PARAMETRER le calcul

	er Scenario 1						
	N°	Liaison	Compos.	Mouvement	101	Entrée	
N* Liaison Compos. Mouvement Vitesse	1 0 G	ame avant	Ty ( -1.0000	Uniforme	-0.500000		
1 Carne avant v Ty ( -1.0000 Uniforme 0.500000				<u> </u>			
Mo Came avant Hyperstaticité	M Mouveme	nts d'entrée	Hyperstaticité				
ude - Appui plant joue Tolérances Courbes							
	Etude Cir	iématique et sta	atique $\checkmark$	lolerances	courbes		
	Algorithme	RK45	~	Precision	N°	Liaison Compo	s. Mouvement Vitesse
	D 21 100				<b>`</b>	Came avant Ty ( -1.00 Rx ( 0.000	000e+00 ,0.000000e+00 ,1.000000e+
	Positions 100	Dur	ee Z		E M	touvements d'entrée ERy (-1.00 Rz ( 0.000	1000e+00 ,0.000000e+00 ,0.000000e+ 000e+00 ,-1.000000e+00 ,0.000000e+
	Pas de calcul	sj		100	Etude	Cinématique et stal Tz ( 0.000	100e+00 ,-1.000000e+00 ,0.000000e+
	Valeur 0.02	Mini	0.0001	Daniditá			
				napiuite	Commentaire		
				Tempo. (ms	]		
	Pièce fixe 1_	piste 01_meca	3d_2020<2>	0			
	10 - 20 - 20 - 20 - 20 - 20 - 20 - 20 -						

1.4. Exploitations des résultats

Les résultats peuvent se présenter sous différentes formes selon les exploitations demandées :

- torseur cinématique
- courbes
- trajectoires

1.4.1..1. Torseur cinématique

Cet outil va permettre de visualiser les vecteurs vitesses appliqués en point identifié.

- 1. SE PLACER sur "Résultats" et EFFECTUER un "clic droit"
- 2. SELECTIONNER "Simulation"

Entrées	
Résultats < Scen     Chaines	Simulation
- C Trajectoires	Courbes >
Courbes	Isolement de pièces
Courbes	Torseurs cinématiques
	Surfaces axoïdes
	Equiprojectivité
	Position de référence

- 3. SE PLACER le cadre de "Pièces" par un "clic droit"
- 4. SELECTIONNER la pièce "Mobile" par un "clic droit"



5. SE PLACER le cadre de "Points de Réduction" par un "clic droit"
6. SELECTIONNER la pièce "Mobile" par un "clic droit"



7. VERIFIER la validité de la "Pièce de référence"

Pièces	V OK ? Aide
2_mobile_meca3d_2020<1>	
	Pièce de référence:
Points de réduction	1_piste 01_meca3d_2020<2>
Arête <1@2_mobile_mec	Position du mécanisme  Intervalle
Rotation	Translation

8. Dans le cadre *"Rotation et Translation"* **SAISIR** la valeur *"6"* Ces valeurs désignent l'échelle des vecteurs vitesses de rotation et translation visibles lors de la simulation.

Sciences et Technologies de l'Ind	ustrie et de Développement Durable	T <sup>ale</sup> STI2D 2I2D – SPE
Aspirateur robot	Cinématique	Séquence 4
	Torseur(s) cinématique(s)       X         Pièces       V       OK       2 Aide         2_mobie_meca3d_2020(1)       Fièce de référence:       1_piste 01_meca3d_2020(2)         Points de réduction       1_piste 01_meca3d_2020(2)       Points de réduction         Arête <1@2_mobile_mec       Position du mécanisme       Intervale         Arête <1@2_mobile_mec       Position du mécanisme       Intervale         Axe central       V       Translation         Intervale       V       Image: 6       V	

9. *LANCER* la simulation par une validation de la touche "*Play*"

Projections Projections

- Torseur(s) cinématique(s) × Pièces OK ? Aide 2\_mobile\_meca3d\_2020<1> Pièce de référence 1\_piste 01\_meca3d\_2020<2> Points de réduction Arête <1@2\_mobile\_m n du má **FFI** 0 -Axe central Rotation Translation + - 6 + - 6 Projections -Projections .
- 10. OBSERVER les résultats de la simulation

Torseur(s) cinématique(s)	×
Pièces 2_mobile_meca3d_2020<1>	🖌 OK 🢡 Aide
	Pièce de référence:
, Points de réduction	1_piste 01_meca3d_2020<2>
Arête <1@2_mobile_mec	Position du mécanisme
	84
	Intervalle 1
Axe central	
Rotation	Translation
6 🗘	6 🜩
Projections	Projections
	•

11. TRACER sur le document réponse les vecteurs vitesses aux points donnés

## 1.4.1..2.Courbes

Cet outil va permettre de visualiser les courbes illustrant les paramètres de différents paramètres.

- 1. SE PLACER sur "Résultats" et EFFECTUER un "clic droit"
- 2. SELECTIONNER "Courbes" et "Simples"

i O CI	Simulation	1	
Tr	Courbes	>	Simples
<b>Résultats</b>	Isolement de pièces Torseurs cinématiques Surfaces axoïdes		Paramétrées Multiples Unités
	Equiprojectivite	-	

- 3. SELECTIONNER l'onglet "Liaisons"
- 4. SE PLACER dans "Liaisons" sur "Came avant"
- 5. COCHER dans "Type de résultat", le point "Vitesse"



6. dans "Composantes", COCHER "Translation", et "X et Y"



Sciences et Technologies de l'Indu	T <sup>ale</sup> STI2D 2I2D – SPE	
Aspirateur robot	Cinématique	Séquence 4

		These relative de l'Epste of Inecessé.		
V1(m/s)	V1(m/s) V2(m/s)			
0.000000	0,0	0,5	1,0	1,5
0.000000			• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	
0.000000				
0.000000				~
0.000000				1
0.000000				1
0.000000				
0.000000				
0.000000				
0.000000				
0.000000	10 -			
0.000000	9			
0.000000				
0.000000				
0.000000				
0.000000				
0.000000				
0.000000				
0.000000				
0.000000				
0.000000				
0.000000				
0.000000				
0.000000				
0.000000				
0.000000				
0.000000				
0.000000				
0.000000				
0.000000	u0			
0.000000	1			
hann 1 1				
nisation				
↔ ↔ 1				
				Rétérentiel
				2 mobile meca3d 2020(1)
Taper ici pour rec	hercher O B ulation mece3d_2020_COR / Etude 28/03/2024 13:	# 🕐 🖻 🕿 💿 🕵 🤾 🎻		2_moble_mecs3d_2220(1) 스 및 d× _28/0
Taper ici pour rec ion de résultats (0_sim V2(m/s)	hercher O P wlation meca3d, 2020_COR / Etude 28/03/2024 13: V1Ev/ai V2IIIv/ai	21 🕐 📰 🕥 🕵 🏃 🛷 2637) Vitesso mitalive do 1_pisto 01_mec.23_2	0001-22 / 2_moble_meca34_2000-1>	2,moble_mec332,2220:1> ^ 문 속 23:0
Taper ici pour rec ion de résultats [0_sim V2(m/s) 0.500000 0.500000	hercher OF Jation meca3d 2000, COR / Etude 20/07/2024 13: V1(ex)a) V2(m/a)	26 77 Viesse nelsive de 1_pise 01_meca3d_2 0_5	0001-2: / 2, mobile_meca34_0001-1> 1_0	2,mobile_meca34,2220:1> ^ දවු අං 12 2300
Taper ici pour rec ion de résultats (0_sim V2(m/s) 0.500000 0.500000 0.500000	hercher O E ulation mecz3d 2020_COR / Etude 20/03/2024 13: V1(m/a) V2(m/a) 0 0	28-37] Vitesse relative de "_piste 01_mecc3d_2 0_5	000422 / 2_mobile_meca3d2_00041> 1_0	2,moble_meca34,2220.1> ^ 문 다 <sup>12</sup> 220
Taper ici pour rec ion de résultats [0_sim 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000	hercher 0 12 ulation mecald 2020_COR / Bude 20/03/2024 13: V1(m/s) V2(m/s)	11 💽 📰 🕥 💽 k 🐠	000<2 / 2_mobie_meca3d_2020<1>	2,moble_mec34,2020-1>
Taper ici pour rec ion de résultats [0_sim 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000	Intercher         O         F           ulation mecald 2000, COR / Etude 28(03)/2004 13:         (V1(m/q))         (V1(m/q))         (V1(m/q))	26.57] Vitesse mitalive de 1_piste 01_meca3d_3 0_5	000x2> / 2_moble_meca3d_2000x1> 1_0	2,moble_mec34,22015
Taper ici pour reco ion de résultats [0_sim 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000	hercher O E udetion meca3d 2020, COR / Etude 20/07/2024 13: V1(en/a) V2(en/a)	26-37) Vitesse missive der Ljaise 01_meca34,2 0_15	000<2 / 2_mobile_meca3d_2020<1> 1_0	2,mobile_meca34,2220.1> ^ 문고 다 12 2,800
Taper ici pour rec ion de résultats [0_sim V2[m/s] 500000 0 500000 0 50000 0 500000 0 50000 0 50000 0 50000 0 50000 0 500000 0 500000 0 500000 0 500000 0 500000 0 500000 0 500000 0 5000000 0 500000 0 50000000000	hercher 0 14 ulation mecald 2020_COR / Bude 20/03/2024 13.	26.37) Vitesse intalive de 1_pile 01_meca30_2 0_15	000x2 / 2_mobie_meca3d_2020x1> 1_9	2,mobile_mecs24,22201>
Taper ici pour reco ion de résultats [0_sim V2(m/s)) 0 500000 0 500000	Netcher         O         F           ulation mecald_2000_COR / Etude 28(03/2004 13:         (V1eva)         (V1eva)         (V1eva)	It     It     It       26373     Vitesse intalive de 1_plate 01_meca3d_3       0_6	000+2> / 2_mdble_precia3d_2000+1> 1_0	2,moble_mecs34,220:1> ∧ ₽ ¢ 1 200
Taper ici pour rec ion de résultats [0_sim 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000 0.500000	hercher 0 1 vulstion mecald 2020_COR / Bude 20/03/2024 13: Viteo 3 viteo 4 viteo	17 C R C C C C C C C C C C C C C C C C C	00042-72,meble_mees3d200041> 	2_moble_mecs32_2020:1>
V2(m/s)            0 500000         6 500000           0 500000         6 500000           0 500000         6 500000           0 500000         6 500000           0 500000         6 500000           0 500000         6 500000           0 500000         6 500000           0 500000         6 500000           0 500000         6 500000           0 500000         6 500000           0 500000         6 500000           0 500000         6 500000           0 500000         0 500000           0 500000         0 500000	hercher O P utetion mecald 3020_COR / Bude 20/03/2024 13.	Tit C III C IIII C III C IIII C IIIII C IIII C IIII C IIII C IIIII C IIII C IIII C IIII C IIII C II	000x2 / 2_moble_meca3d_2020x1> 1_9	2,mobile_mecs24,22201>
Taper ici pour rec ten de résultats [0_sim 5 00000 0 500000 0 5000000 0 5000000 0 5000000 0 50000000000	Network         O         F           ulation mecald (2000_COR / Eude 28/03/2004 13:         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V         V	51 💽 📰 💽 💿 🕵 <table-cell> 💰 2637) Viesse intalive de 1_pide (1]_meca3(_3 0_5</table-cell>	000(2) / 2_mdble_meea34_000(1)	2,mobile_mecs34,2200.1>
Taper ici pour rec ion de résultats [0,sim v2lev1]	hercher O F	26:37) Vitesie niskve de 1_piste 01_mecs34,2 	000427 / 2_meble_mees3d_000041> 	2_moble_mecs32_000:1>
Iaper ici pour rec           on de résultats [0,sim           V2(m/n)         n           0.50000         0.50000           0.500000         0.50000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.500000         0.500000           0.5	hercher O P ulation mecalid 2020_COR / Etude 20:03/2024 13: V1(e)(a) V2(e)(a) O O	Image: Second	000<2 / 2_mdble_mees3d_2020(1)	2_moble_mecs34_22201>
Taper ici pour rec           on de résultats [0,sim           V20m/1         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6           000000         6	View)         O         E           View)         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0	26:37) Viteuse relative des Luisite 01_mecc34, 2 0, 5	000-2: / 2_mdble_precia3d_0000-1> 1_0	2,mobile_mecs34,22001>
Taper ici pour rec ion de résultats [0,sim 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.00000 0.000000	hercher O P utetion mecald 2020_COR / Bude 20/03/2024 13: Vijenaj V2m/a	H C R C C C C C C C C C C C C C C C C C	020-C2 / 2_mobie_meea3d_2020-1> 1_0	2_mobil_mec34_2020-1>
Taper ici pour rec           ce de résultats (0,sim           V3bi/1         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000	hercher O P ulation mecalid 2020_COR / Etude 20:03/2024 13: V1(eva) V2(eva)	Image: Second	000<2> / 2_mdble_mecs34_00001>	2,moble_mecs34,22001>
Taper ici pour rec           con de risultati [0,sim           V 020000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000	hercher O P	It     It     It       26373     Vitesse relative des "_piste 01_mecc34_2       0 _ 5	0001-2 / 2 metet messla 20011)	2_mobil_mecs3d_20201>
Taper ici pour rec on de risultas [0, sim 0 00000 0 000000	hercher O P utation mecald 3202 COR / Bude 22/03/2024 13.	It         It<	020(2) / 2_mdble_mees3d_2020(1)	2_moble_mec34_2020-1>
Taper ici pour rec           on de résultats (2, sim           V28m/1         ^           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000           0.00000         0.00000	hercher 0 P	Image: Second	000<2> / 2_mdbk_meca34_000(1)	2, mobile_mecs34, 2020-1>
aper ici pour rec m de résultats (2, sim 1 23m/1 ^ 1 5 00000 0 000000 0 00000	hercher O P utetion mecald 2020_COR / Eude 20/03/2024 13: Viewal O P	H C C C C C C C C C C C C C C C C C C C	000/2) / 2,mobie_meea3d_2020/1>	2_mobil_mec34_20201>
Taper ici pour rec en de résultats [0,sm 0 00000 0 000000	hercher O P utation mecald 3020_COR / Etude 20:03/2024 13: V (Inva)	Image: Second	000x2 / 2_mdble_mees3d_2000x1>	2_mobil_mec34_2020-1>
Taper ici pour rec           on de résultats [0,sim           V20av1         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000	hercher O P ulation mecald 2000 COR / Etude 2010/2004 13: V Tendy V 2010/0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	1: C C C C C C C C C C C C C C C C C C C	000	2, mobile_mecs34, 2020-1>
Taper ici pour rec           an de risuluts [0, sim           V2m/1         A           0 000000         C	hercher O P	It         It<	000/2) / 2,mobie_meea3d_5020/1>	2_mobil_mec34_20201>
Taper ici pour rec           on de résultatis (0,sim           V20m/1         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000         6           0 50000	hercher O P utation mecald 2020 COR / Etude 20:00/2024 12: V (Herva) V (2Herva)	Image: Second	000	2_mobil_mec34_2020-1>
Taper ici pour rec           on de résultats [2, sim           V28m/1         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000         6           0 00000	hercher O P ulation mecald 2000 COR / Etude 2010/2004 13: V Tendy V 2010/0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	1: C C C C C C C C C C C C C C C C C C C	0001-2 / 2 mubits press2d 2000-1>	2_mobil_mecs3d_2020:1>
Inper ici pour rec           on de résultats [2, sim           V2m/n         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0           0 000000         0	hercher O P utetion mecald 2020_COR / Eude 20/03/2024 Hz Viewa Viewa Viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa viewa vie viewa vi viewa viewa viewa viewa viewa vi	Image: Second	020-C2 / 2_mobie_meeald_2020-1>	2_mobil_mec34_2020.1>
Taper ici pour rec           on de résultats (0,sim           V20m/1         ^           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000	hercher O P utition mecalid 2020 COR / Etude 20:00/2024 12: V (Herch) V (2Herch) O P O P O P O P O P O P O P O P O P O P	Image: Second	000	2_mobil_mecs2d_22001>
laper ici pour rec           and e risultas [2, sim           V28m/1         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000         0           0 50000	hercher O P	It Construction of Links Of Li	000127 / 2_meble_mees3d_00011>	2_mobil_mecs3d_2020.1>
laper ici pour rec           on de risuluts (2, sim           V2m/1         A           0 500000         C	hercher O P utetion mecald 2020_COR/ Bude 20/03/2024 Hz Utetion mecald 2020_COR/ Utetion mecald	H         Image: Solution of the solution of t	020-C2 / 2_mobie_meeside_2020-1>	2_mobil_mec3d_20201>
Taper ici pour rec           on de résultats [0,sim           V20av1         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000         0           0 00000	hercher O P utation mecalid 2020 COR / Etude 20:03/2024 12: V Tenda J V20:04 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	Image: Second	000-C2 / 2, mobile_meesiki_000-(1)	2_mobil_mecs2d_22201>
Taper ici pour rec ion de résultats [0, sin 0 00000 0 000000	hercher O P utetion mecald 2020_COR/ Etude 20:03/2024 Hz Viewal V20%04 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	Image: Control of the second	020-C2 / 2_mobie_meeald_2020-1>	2_mobil_mec3d_2020.1>
Taper ici pour rec           ce de résultats (8,sim           V38/01         6           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0           000000         0	hercher O P utition mecald 300 COR / Eude 200/2004 Hz o o o o o o o o o o o o o o o o o o o	H         Image: Control of the second s	000+2> / 2_mobie_mees3d_2000+1>	2_mobil_mecs2d_22201>
Taper ici pour rec an de réultas [0, sim 1000000 000000 000000 000000 000000 000000	hercher O P	Image: Control of the second	0001-2 / 2 metric pressid (0001)	2_mobil_mecs3(2001)
Taper ici pour rec           on de résultats (2, sim           V20m/1           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000           0 00000	hercher O P	Image: Control of the second	0001-2 / 2 metet press (2001)	2_mobil_mecs3d_2020.1>
Taper ici pour rec           on de résultats (2, sim           Vision           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000           000000	hercher O P	Image: Control of the second	020-C2 / 2_mobie_meeald_2020-1>	2_mobil_mec3d_2020.1>
Taper ici pour rec an de risultatis (2, sim 1000000 000000 000000 000000 000000 000000	hercher O P utation meca3d 3020_COR / Etude 20:03/2024 Hz 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	H         Image: Control of the second s	000127 / 2,mobie_mees3d_200013	2_mobe_mecs3d_2020-1>
Taper ici pour rec           ion de résultatis [0, sim           0.00000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000           0.000000	hercher O P	Image: Control of the second	0001-2 / 2 metet press 200011	2_mobil_mecs3d_2020:1>

Sciences et Technologies de l'Indu	T <sup>ale</sup> STI2D 2I2D – SPE		
Aspirateur robot	Cinématique	Séquence 4	

Consultation de résultats [0_simulation]	n meca3d_2020_COR / Etude 28/03/2024 13:26:37]			- 🗆 X
Terrential Attitudes (A)		Vitesse relative de 1_piste 01_meca3d_2020<2> / 2_mobile_meca3d_202	Dc1>	
0.800000 0.000000	(1(m/s) V2(m/s) 0,0 0,	51	,0	
0.840000 0.000000 0.960000 0.960000 0.000000		*****		
0.980000 0.000000 0.900000 0.900000 0.000000				
0.920000 0.000000 0.940000 0.000000				
0.960000 0.000000 0.980000 0.000000				
1.000000 0.000000 1.020000 0.000000				
1.040000 0.000000 1.060000 0.000000				- F
1.080000 0.000000 1.100000 0.000000				
1.120000 0.000000 1.140000 0.000000				
1.160000 0.000000				
1.220000 0.000000	l i			
1.26000 0.000000				
1.300000 0.000000 1.320000 0.000000				
1.340000 0.000000 1.360000 0.000000				
1.380000 0.000000 1.400000 0.000000				****
1.420000 0.000000 1.440000 0.000000				
1.460000 0.000000 1.480000 0.000000				
1.50000 0.00000				
1.560000 -0.000217 1.580000 -0.000217 1.580000 -0.000217	0050			
1.600000 -0.000917 1.620000 -0.001468				
1.640000 -0.002171 1.660000 -0.003050				
1.680000 -0.004137 -				
Echelle affichage 1				
				-
Coube			Rete	config
V1(m/s) V2(m/s)			2_m 2_m	ble_meca3d_2020<1>
				- 15:49
Diaper ici pour recherch	er 🛛 🖓 🖬 💟 🔤			^ 🔛 q× 28/03/2024 💆
V Consultation de resultats lu simulatio	n meca3d 2020 COR / Ftude 28/03/2024 13:26:37			- D X
Consultation de resultats (U_simulatio	n meca3d_2020_COR / Etude 28/03/2024 13:26:37]	Vitesse relative de 1_piste 01_meca3d_2020<2> / 2_mobile_meca3d_202	Dct>	- D X
Temps(s)         V2(m/s)           0.200000         0.500000	n mecs3d_2020_COR / Etude 28/03/2024 13:26:37) 11(eu/s) V2(m/s)	Vitesse relative de 1_piste 01_meca3d_2020(2> / 2_mobile_meca3d_202	0(1)	- o x
Temps(s)         V2(m/s)         1           0.780000         0.500000         0.800000         0.800000           0.820000         0.500000         0.820000         0.820000	mecald_2020_COR / tlude 28/03/2024 13:26:37) T(bu/a) V2(h/a) 0,0 0	Viteue relative de 1_pirle 01_meca3d_2020-2> / 2_moble_meca3d_202	01	×
Tempi(s)         V2(m/s)         n           0.780000         0.500000         0.800000         0.500000           0.800000         0.500000         0.500000         0.800000           0.400000         0.500000         0.500000         0.500000	n mecald_2020_CDR / Bade 20/02/2024 13:26:37)	Vitesse relative de 1_piste 01_meca34_2020-2> / 2_mobile_meca34_202	,o1,	
Centuritation de recurse (o januario           Tempel(i)         V2(m/s)           0.780000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.90000         0.500000	n mecald_2020_CDR / Bude 20/03/2024 13:26:37)	Vitesse relative de 1_piste 01_meca3d_2020-25-72_mobile_meca3d_202	0 1.	×
Consistence de recurse (c.imuceo           Tempúsi         V2(m/s)           0.70000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000	n mecald_2020_COR / Bude 20/03/2024 1526:37)	Vieue relaine de 1_sine 01_meca34_2020-2- / 2_mobile_meca34_202	o1	
Consistence of Possible (p_metado           Tempel()         V2(m/s)           0.70000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000	n mecald_2020_COR / Bude 20/03/2024 152/6373	Viesse relative de 1_sine 01_mecs34_2020-2> / 2_mobile_mecs34_202	o1	x
Creations of Feature (c)         Pendeto           Tempel()         V2(m/s)         A           0.70000         0.500000         0.500000           0.80000         0.500000         0.500000           0.800000         0.500000         0.500000           0.800000         0.500000         0.500000           0.800000         0.500000         0.500000           0.800000         0.500000         0.500000           0.800000         0.500000         0.500000           0.800000         0.500000         0.500000           0.800000         0.500000         0.500000           0.800000         0.500000         0.500000           0.800000         0.500000         0.500000	n mecald_2020_COR / Bude 20/03/2024 15.26.37)	Viesse relative de 1_pine 01_mecs34_2020-2: / 2_moble_mecs34_202	o1	
Creations of Feature ()         Pendeto           Tempel()         V2(m/s)         A           0.70000         0.50000         0.50000           0.80000         0.50000         0.50000           0.80000         0.50000         0.50000           0.80000         0.50000         0.50000           0.80000         0.50000         0.50000           0.80000         0.50000         0.50000           0.80000         0.50000         0.50000           0.80000         0.50000         0.50000           0.80000         0.50000         1.00000           1.00000         0.50000         1.00000           1.00000         0.50000         1.00000           1.00000         0.50000         1.00000           1.00000         0.50000         1.00000	n mecald_2020_COR / Bude 20/03/2024 13:26:37)	Viesse relative de 1_pinte 01_mecs34_2020-22 / 2_mobile_mecs34_202	o 1,	
Creations of Feature ()         Pendoto           Tempel()         V2(m/s)         A           0.70000         0.50000         A           0.80000         0.50000         B           0	mecald_2002_COR / Bude 20/03/2004 152/637)	Viesse relative de 1_pinte 01_meca34_2020-2: / 2_mobile_meca34_202	o 1.	
Consistence of Positile ()         Periodic           Tempel()         V2(m/s)         A           0.70000         0.500000         A           0.80000         0.500000         A           1.80000         0.500000         A           1.100000         0.500000         A           1.100000         0.500000         A	mecal, 200, COR / Bude 20(6)/204 152637)	Vieue relative de 1_pine 01_meca34_2020-2: / 2_mobile_meca34_202	ot.	
Constraines of Pearline (c)         Pearline (c)           1         0.70000         0.500000           0.70000         0.500000         0.500000           0.700000         0.500000         0.500000           0.800000         0.500000         0.500000           0.500000         0.500000         0.500000           0.500000         0.500000         0.500000           0.500000         0.500000         0.500000           0.500000         0.500000         1.00000           0.600000         0.500000         1.00000           1.100000         0.500000         1.110000           1.100000         0.500000         1.110000           1.100000         0.500000         1.110000	mecal, 200, COR / Bude 20(6)/204 152637)	Viesse relative de 1_pine 01_meca34_2020-2: / 2_mobile_meca34_202	0 1.	
Constraines of Pearline ()         Pearline ()           1         0.70000         0.500000           0.70000         0.500000         0.500000           0.700000         0.500000         0.500000           0.800000         0.500000         0.500000           0.800000         0.500000         0.500000           0.800000         0.500000         0.500000           0.800000         0.500000         0.500000           0.800000         0.500000         1.00000           0.800000         0.500000         1.00000           0.800000         0.500000         1.100000           1.100000         0.500000         1.100000           1.100000         0.500000         1.100000           1.100000         0.500000         1.100000           1.200000         0.500000         1.100000           1.200000         0.500000         1.200000	mecal, 200, COR / Bude 20(6)/204 152637)	Viteue relative de 1_pine 01_meca34_2020-2: / 2_mobile_meca34_202	0 1.	
Creations of Positive (c)         Permission           Tempel(i)         V2(m/s)         A           0.70000         0.500000         0.500000           0.80000         0.500000         0.500000           0.80000         0.500000         0.500000           0.80000         0.500000         0.500000           0.80000         0.500000         0.500000           0.800000         0.500000         0.500000           0.800000         0.500000         0.500000           0.800000         0.500000         1.00000           0.800000         0.500000         1.00000           0.800000         0.500000         1.00000           1.100000         0.500000         1.100000           1.100000         0.500000         1.200000           1.200000         0.500000         1.200000           1.200000         0.500000         1.200000           1.200000         0.500000         1.200000           1.200000         0.500000         1.200000           1.200000         0.500000         1.200000           1.200000         0.500000         1.200000	mecal, 200, COR / Bude 20(6)/204 152637)	Viteue relative de 1_pirte 01_meca34_2020-2: / 2_mobile_meca34_202	0 1.	
Creations of Feature []         Press           Tempeldi         V2[m/d]         *           1         0.70000         0.50000           0.80000         0.50000         0.80000           0.80000         0.50000         0.80000           0.80000         0.50000         0.80000           0.80000         0.50000         0.80000           0.80000         0.50000         0.80000           0.80000         0.50000         0.80000           0.80000         0.50000         0.80000           0.80000         0.50000         0.80000           1.80000         0.50000         1.80000           1.80000         0.50000         1.80000           1.80000         0.50000         1.80000           1.80000         0.50000         1.80000           1.80000         0.50000         1.80000           1.80000         0.50000         1.80000           1.80000         0.50000         1.80000           1.80000         0.50000         1.80000           1.80000         0.50000         1.80000           1.80000         0.50000         1.80000           1.800000         0.50000         1.80000 <td>mecal, 2002, COR / Bude 20(0)/2004 152:037)</td> <td>Viteue relative de 1_pirte 01_meca34_2020-2: / 2_mobile_meca34_202</td> <td>Soft</td> <td></td>	mecal, 2002, COR / Bude 20(0)/2004 152:037)	Viteue relative de 1_pirte 01_meca34_2020-2: / 2_mobile_meca34_202	Soft	
Creations of Faulties ()         muscle           Tempeldi         V2(m/d)         *           1         0.70000         6.20000           0.40000         6.20000         0.40000           0.40000         6.20000         0.40000           0.40000         6.20000         0.20000           0.80000         6.20000         0.20000           0.80000         6.20000         0.20000           0.80000         6.20000         0.20000           0.80000         6.20000         0.20000           0.80000         6.20000         0.20000           0.80000         6.20000         0.20000           1.20000         6.20000         1.20000           1.10000         6.20000         1.20000           1.20000         6.20000         1.20000           1.20000         6.20000         1.20000           1.20000         6.20000         1.20000           1.20000         6.20000         1.20000           1.20000         6.20000         1.20000           1.20000         6.20000         1.20000           1.20000         6.20000         1.20000           1.200000         6.20000         1.20000     <	n mecal, 2002 CDR / Bude 20/03/204 13:28:37)	Vieue relative de 1_pirte 01_meca34_2020-2: / 2_mobile_meca34_202	Soft	
Creations of Feature ()         Pendeto           Tempeldi         V28x41         *           1         0.70000         6.50000           0.40000         0.50000         0.40000           0.40000         0.50000         0.40000           0.40000         0.50000         0.40000           0.80000         0.50000         0.50000           0.80000         0.50000         0.50000           0.80000         0.50000         0.50000           0.80000         0.50000         0.50000           0.80000         0.50000         0.50000           1.00000         0.50000         1.10000           1.100000         0.50000         1.10000           1.100000         0.50000         1.10000           1.200000         0.50000         1.20000           1.200000         0.50000         1.20000           1.200000         0.50000         1.20000           1.200000         0.50000         1.20000           1.200000         0.50000         1.20000           1.200000         0.50000         1.20000           1.200000         0.50000         1.20000           1.200000         0.50000         1.20000 <td>n mecal 2002 CDR / Bude 20/03/204 13/8-37)</td> <td>Viteue relative de 1_pirte 01_meca34_2020-2: / 2_mobile_meca34_202</td> <td>Soft</td> <td></td>	n mecal 2002 CDR / Bude 20/03/204 13/8-37)	Viteue relative de 1_pirte 01_meca34_2020-2: / 2_mobile_meca34_202	Soft	
Creations of Feature ()         Present ()         Present ()         Present ()           D 700000         6 500000         0         0           D 700000         6 500000         0         0           D 700000         5 500000         0         0         0           D 700000         5 500000         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0         0 <td< td=""><td>n mecad<sub>2</sub> 2002 CDR / Bande 2010/2004 H3zbe37)</td><td>Viesse relative do 1. júrio 01, mocs24, 2020-2- / 2, mobile, mocs24, 202 S</td><td>ро 1. </td><td></td></td<>	n mecad <sub>2</sub> 2002 CDR / Bande 2010/2004 H3zbe37)	Viesse relative do 1. júrio 01, mocs24, 2020-2- / 2, mobile, mocs24, 202 S	ро 1. 	
Creations of Feature ()         Penete()           Tarpedia         V28x41           0.70000         6.50000           0.80000         500000           0.80000         500000           0.80000         500000           0.80000         500000           0.80000         500000           0.80000         500000           0.80000         500000           0.80000         500000           0.80000         500000           0.80000         500000           0.80000         500000           0.80000         500000           0.80000         500000           1.80000         500000           1.80000         500000           1.80000         500000           1.80000         500000           1.80000         500000           1.80000         500000           1.80000         500000           1.80000         500000           1.80000         500000           1.80000         500000           1.80000         500000           1.80000         500000           1.80000         500000           1.80000         500000	n mecal 2002 CDR / Bude 20/03/204 H2de37)	Viesse relative do 1_pinte 01_mecs2d_2020-2- / 2_mobile_mecs2d_2020	ро 1.	
Creations of Feature ()         Present ()           D 70000         6 50000           D 70000         6 50000           D 70000         6 50000           D 70000         6 50000           D 70000         5 50000           D 7	n mecal 2002 CDR / Eude 2005/2004 1528:37)	Viesse relative do 1_pinto 01_mecs3d_2020-2- / 2_mobile_mecs3d_2020	o         1	
Creations of Feature ()         Tenetic)         V38-41           D 700000         6.50000         6.50000           D 700000         6.50000         0.50000           D 700000         6.50000         0.50000           D 700000         6.50000         0.50000           D 700000         0.50000         0.50000           D 700000	n mecad 2000 COR / Eude 2009/2004 1528:37)	Viesse relative do 1_pinto 01_mecs2d_2020-2- / 2_mobile_mecs2d_2020	o         1	
Creations of Feature ()         Present ()           D 70000         6.50000           D 70000         5.50000           D 7	n mecal 2000 COR / Eude 2009/2004 1528:37)	Viesse relative do 1_pinto 01_mecs2d_2020-2- / 2_mobile_mecs2d_2020	o         1	
Creations of Feature []           Direction           Direction <t< td=""><td>n mecal 2000 COM / Bude 2000/2004 Bude 370</td><td>Verser relative de 1_pirte 01_mecs2d_2020-2: / 2_moble_mecs2d_2020</td><td>o         1</td><td></td></t<>	n mecal 2000 COM / Bude 2000/2004 Bude 370	Verser relative de 1_pirte 01_mecs2d_2020-2: / 2_moble_mecs2d_2020	o         1	
Creations of Feature ()         Press           Trace(i)         V28×1           0.70000         6.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000 </td <td>n mecal 2000 CDR / Eude 2000/2004 1528:37)</td> <td>Viene relative de 1_pirte 01_mecs24_2020-2: / 2_mobile_mecs24_2020</td> <td>рор — 1.</td> <td></td>	n mecal 2000 CDR / Eude 2000/2004 1528:37)	Viene relative de 1_pirte 01_mecs24_2020-2: / 2_mobile_mecs24_2020	рор — 1.	
Creations of Feature   2           Tenetil         V21ev1           0.70000         6.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           0.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.50000           1.80000         0.500	n mecał 2000 COM / Bude 2000/2004 Bude 37)	Verser relative de 1_pirte 01_mecs24_2020-2: / 2_moble_mecs24_2020	0         1.	
Creations of Feature ()         Creation ()           0.700000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000         0.500000           0.800000		Verser relative de 1_pinte 01_mecs34_2020-2: / 2_mobile_mecs34_2020	0       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1       1         1	
Creations of Feature []         Premote           Transeli         2/2000           0.20000         6.50000           0.20000         6.50000           0.20000         0.50000           0.20000         0.50000           0.20000         0.50000           0.20000         0.50000           0.20000         0.50000           0.20000         0.50000           0.20000         0.50000           0.20000         0.50000           0.20000         0.50000           0.20000         0.50000           0.20000         0.50000           0.20000         0.50000           0.20000         0.50000           0.20000         0.50000           1.20000         0.50000           1.20000         0.50000           1.20000         0.50000           1.20000         0.50000           1.20000         0.50000           1.20000         0.50000           1.20000         0.50000           1.20000         0.50000           1.20000         0.50000           1.20000         0.50000           1.20000         0.50000           1.200	n mecal 2000 COM / Bude 2000/2004 Babe 37	Verser relative de 1. juine 01, mecs24, 2020-2: / 2, mobile, mecs24, 2020	0       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.	
Creations of Feature ()         Creation ()           0.700000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000           0.80000         0.500000		Verser relative de 1. juire 01, mecs24, 2020-2: / 2, mobile, mecs24, 2020	0       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.         1.       1.	ended (2001)

Sciences et Technologies de l'Indu	T <sup>ale</sup> STI2D	212D – SPE	
Aspirateur robot	Cinématique	Séqu	ence 4

- SE PLACER sur "Résultats" et EFFECTUER un "clic droit"
   SELECTIONNER "Courbes" et "Simples"

Nouvel essai :

Prices     Y 1. piste 01mcc3d.2020     O 2mobilemcc3d.2020     O 2mobilemcc3d.2020     O Listicons     O Constantial     O Constantial	Consultation de résultats Pièces Liáisons Elfonts Puades Trajectoires Liáison: Ponchuelet Type de résultat Oraition Vesse Otension Centre Elfont [base locale] Centre	×	
Courbes	Composantes ◯ Rotation ③ Translation	Référentiel de 1_piste 01_meca3d_2020-2	
Courbes	Consulter	🙀 Sortie 🦞 Aide	