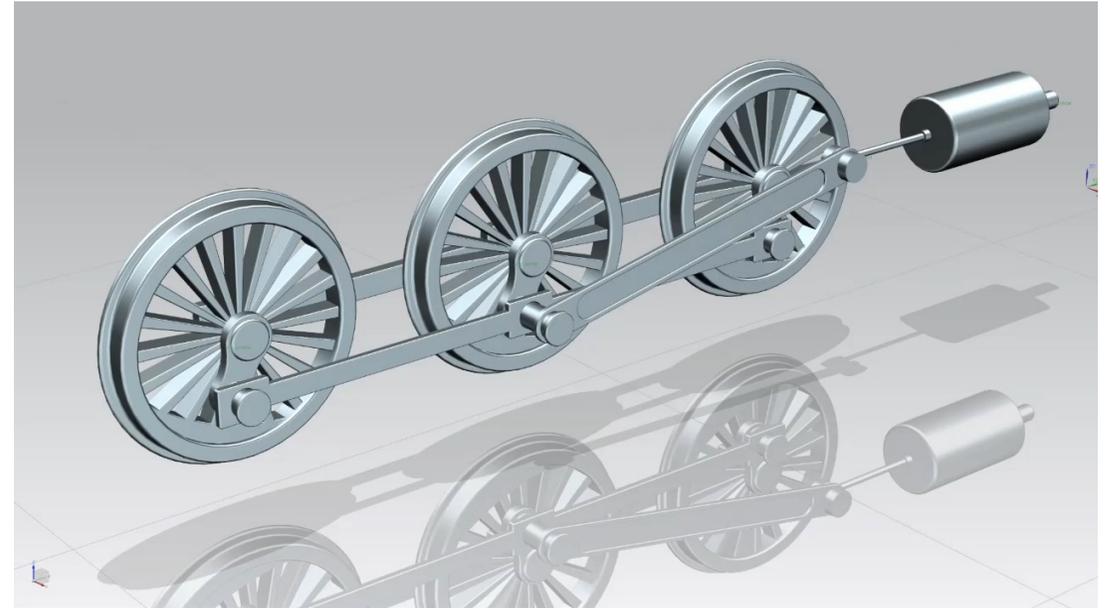
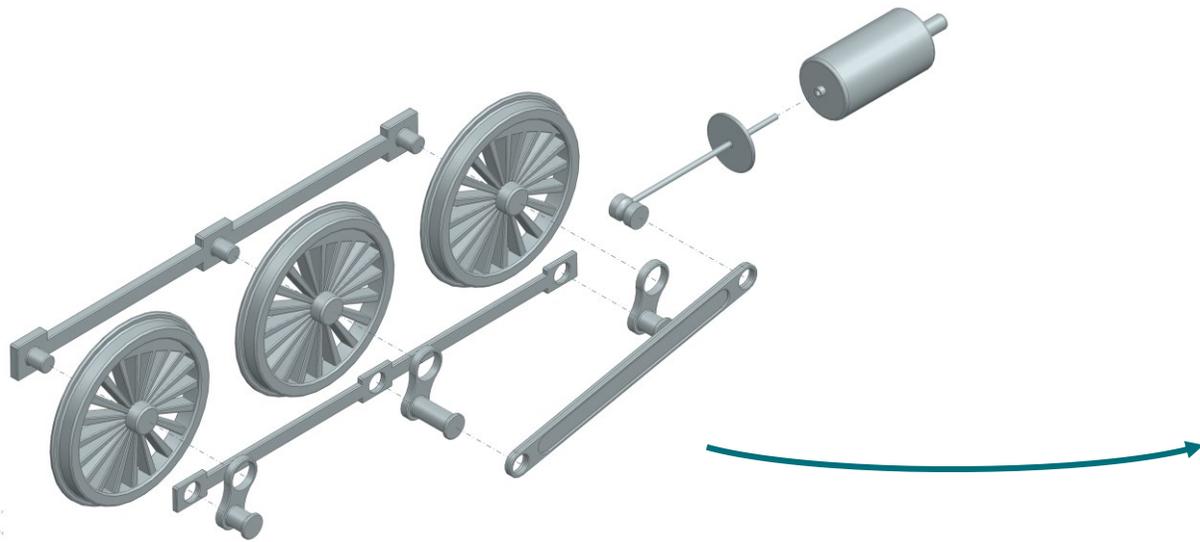


Communication Graphique

Séance 8 – Simulation cinématique

- Pour un assemblage, il est logique de le construire comme on le ferait pour un assemblage réel : placer la pièce puis la contraindre.
- Avant de placer les contraintes, assurez-vous que les pièces soient dans une configuration proche de celle souhaitée.
- Contrainte d'assemblage : il y en a 11 disponibles mais il est également possible de les combiner.
- Il est possible de faire bouger les pièces pour voir les liaisons avec *Move Component*. Cependant, si le mécanisme est trop complexe, cela peut ne pas marcher (utilisez alors *Show Degrees of Freedom*).
- Il est nécessaire que l'assemblage soit terminé pour en réaliser la simulation (en simulation, il n'est plus possible de redéfinir la position des pièces).

Maintenant que notre assemblage est terminé, nous pouvons le simuler.
Veuillez utiliser celui mis à votre disposition.



Le devoir, "la pince robotique", est coté et à rendre pour le 8 décembre 2024 à 23h59 au plus tard.

Toutes les pièces sont fournies. Suivez les consignes pour assembler puis simuler.

