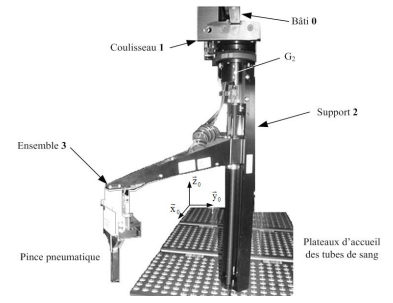
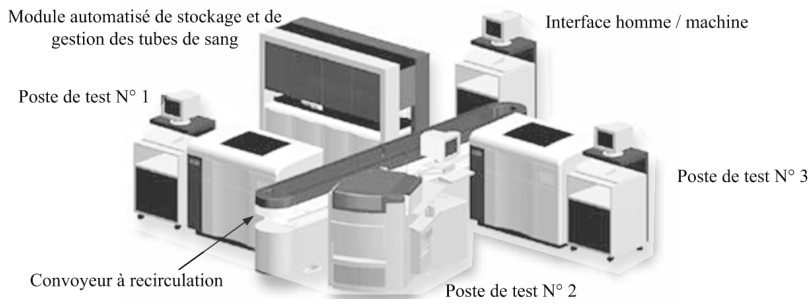
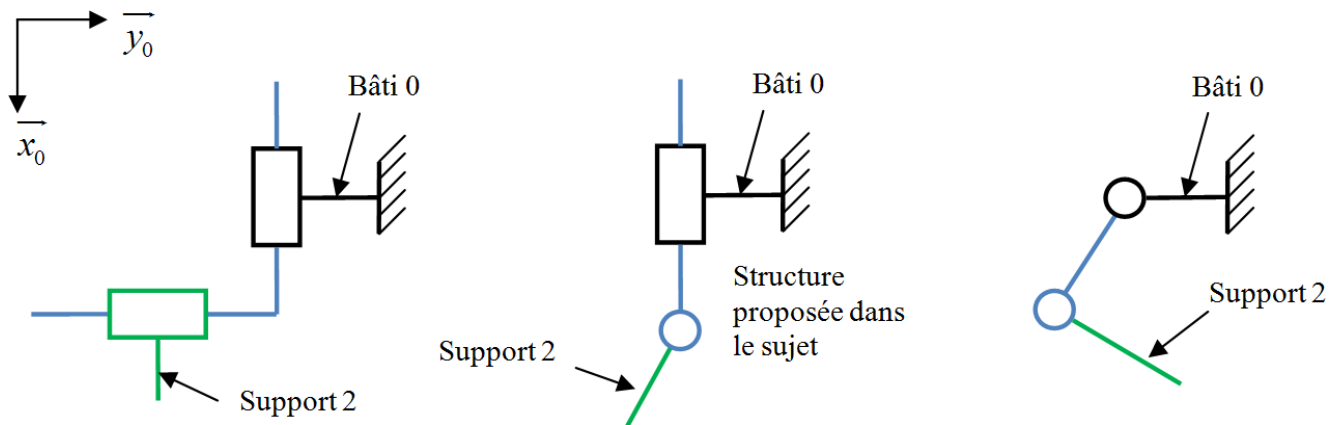


Corrigé : Analyse sanguine automatisé (Centrale MP 10)



Q1 : Le bras motorisé doit pouvoir déplacer la pince dans des plans horizontaux (\vec{x}_0, \vec{y}_0) et effectuer une translation suivant une direction verticale \vec{z}_0 .

Pour le déplacement dans un plan horizontal, on propose les trois structures suivantes :



Q2 :

Liaison	Bâti 0 / Coulisseau 1	Coulisseau 1 / Support 2	Support 2 / Ensemble 3
Modèle de liaison proposé	Glissière	Pivot	Glissière
Caractéristiques cinématiques	Direction \vec{x}_0	Axe (G_2, \vec{z}_0)	Direction \vec{z}_0

Q3 :

