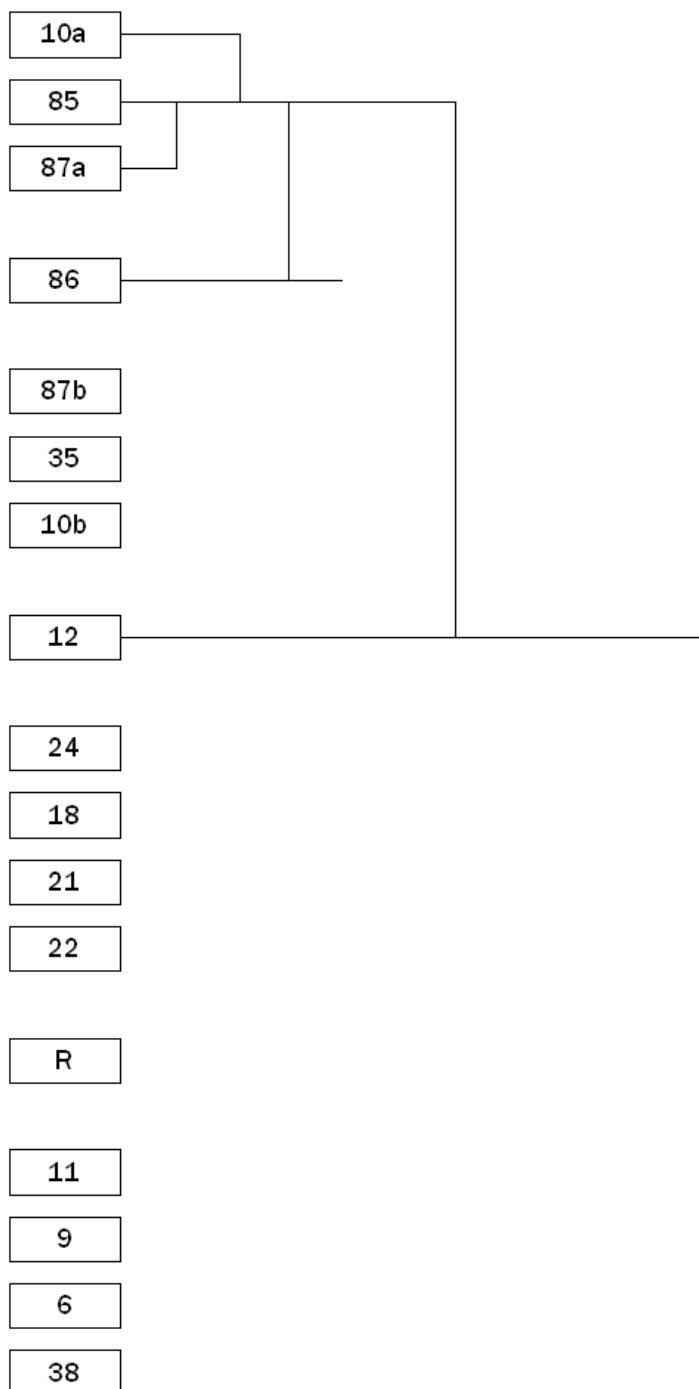


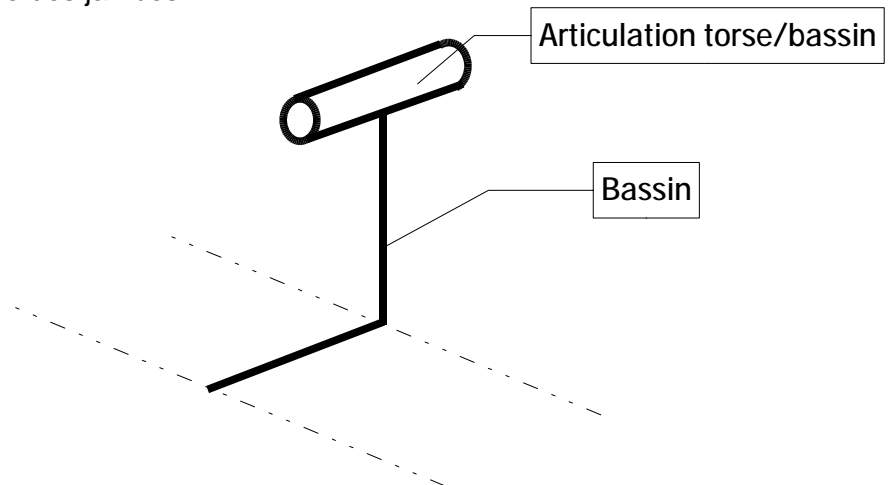
**1^{ère} Partie : Montage de la jambe du robot.**

1° - Schéma d'assemblage.





2° - Schéma cinématique des jambes.



3° - Tableau des mouvements et trajectoires :

	Mouvement du pied/bassin	Trajectoires possibles des points du pied
Jambe humaine		
Jambe de robotsapiens		



3^{ème} Partie : Etude des formes d'une pièce

1 ° Sur la figure ci-dessous , préciser les surfaces fonctionnelles de la pièce et leur rôle spécifique .



2° - Explications concernant la bague en métal .

.....

.....

.....

.....

.....

.....



3° et 4° - Valeur de la masse et de la déformation de la pièce massive .

.....

.....

5° - Valeur de la masse et de la déformation de la pièce sans nervure .

.....

.....

6° - Valeur de la masse et de la déformation de la pièce définitive .

.....

.....

7° - Conclusion quand à la forme de la pièce choisie .

.....

.....

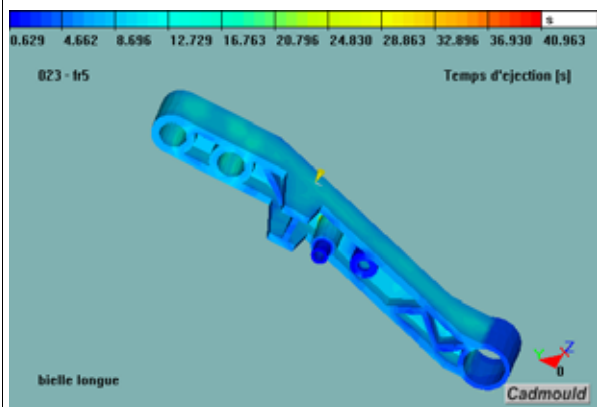
.....

.....

.....



Deuxième investigation (détermination du matériau en tenant compte du procédé)



Temps d'éjection PA6-6:

Temps d'éjection PP:

Temps d'éjection POM:

Temps d'éjection ABS:

MATERIAU CHOISI :