

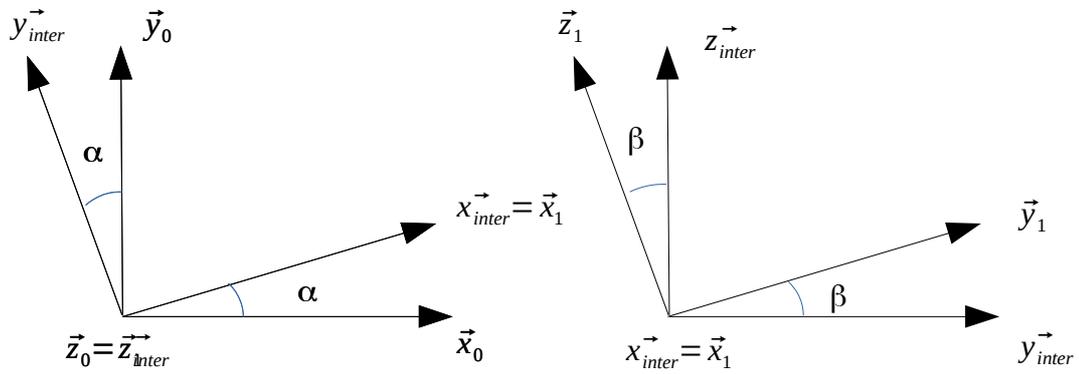
Paramétrage du simulateur de course.

Paramètres d'entrée

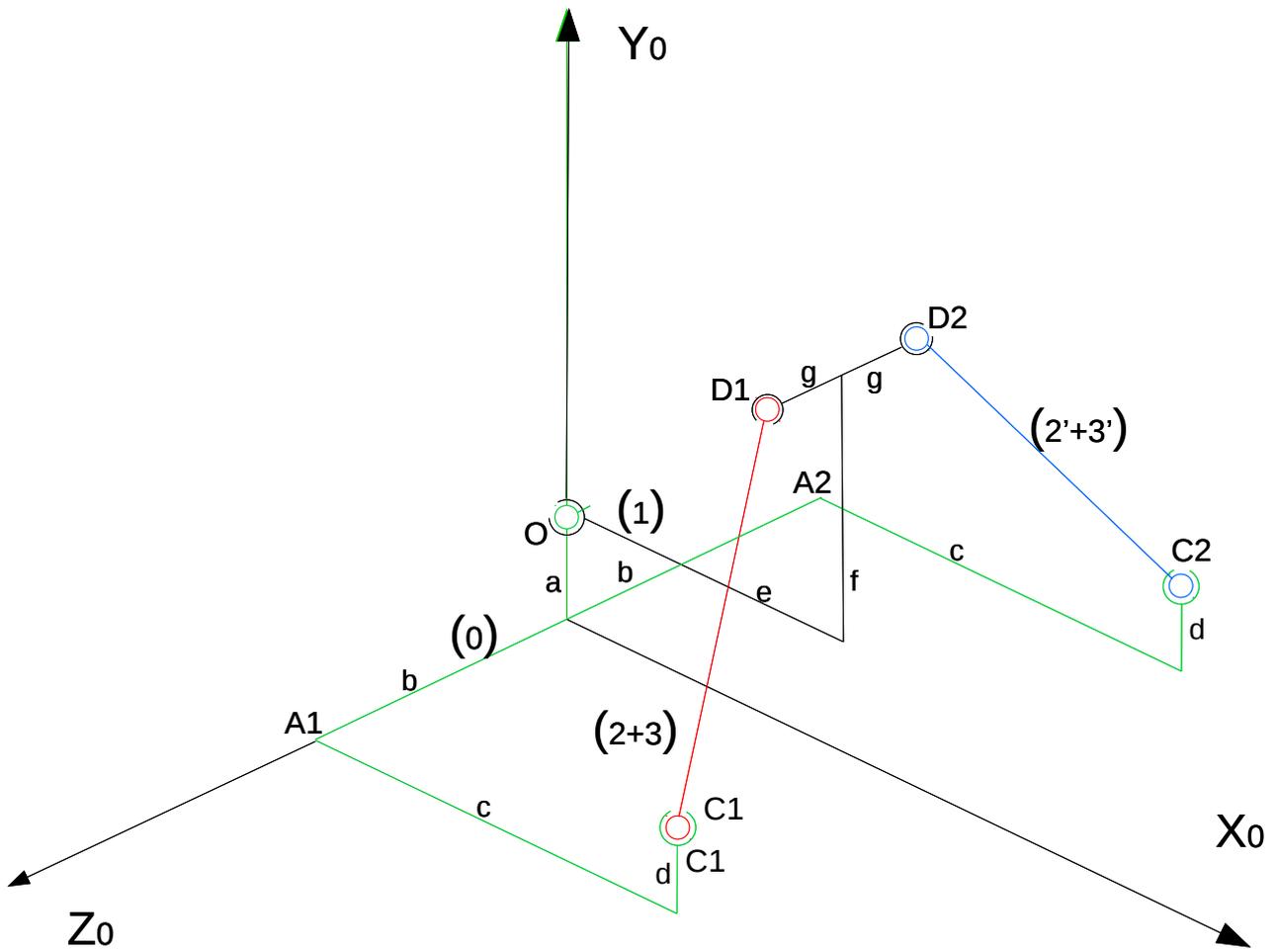
- $C_1 D_1 = \lambda(t)$
- $C_2 D_2 = \mu(t)$

Paramètres de sortie

- α = angle de tangage
- β = angle de roulis



Ebauche du schéma cinématique



Paramétrage dimensionnel :

- $\vec{OA}_1 = -a \cdot \vec{y}_0 + b \cdot \vec{z}_0$
 - $\vec{OA}_2 = -a \cdot \vec{y}_0 - b \cdot \vec{z}_0$
 - $\vec{A}_1\vec{C}_1 = c \cdot \vec{x}_0 + d \cdot \vec{y}_0 = \vec{A}_2\vec{C}_2$
 - $\vec{OD}_1 = e \cdot \vec{x}_0 + f \cdot \vec{y}_0 + g \cdot \vec{z}_0$
 - $\vec{OD}_2 = e \cdot \vec{x}_0 + f \cdot \vec{y}_0 - g \cdot \vec{z}_0$
- | | |
|------------------------------|------------------------------|
| $a = 100 \text{ mm}$ | $f = 715 \text{ mm}$ |
| $2 \cdot b = 750 \text{ mm}$ | $2 \cdot g = 250 \text{ mm}$ |
| $c = 705 \text{ mm}$ | |
| $d = 70 \text{ mm}$ | |
| $e = 260 \text{ mm}$ | |