

Ne rien porter sur cette feuille avant d'avoir rempli complètement l'en-tête

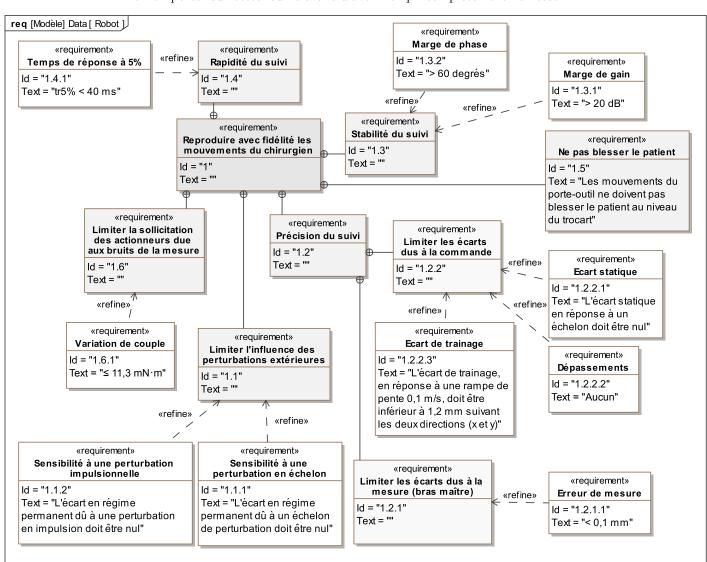
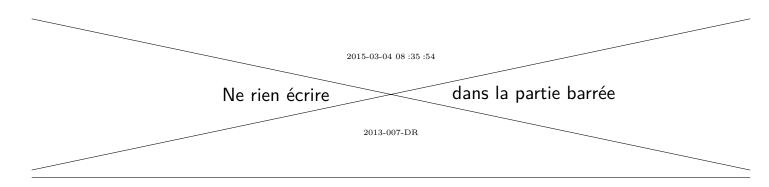


Figure A Diagramme des exigences



Question 1

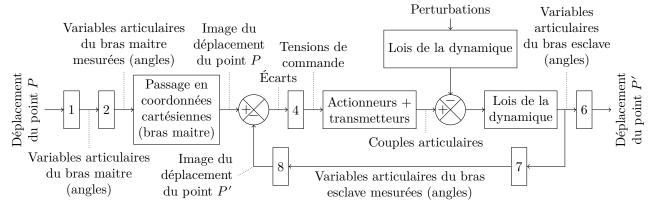
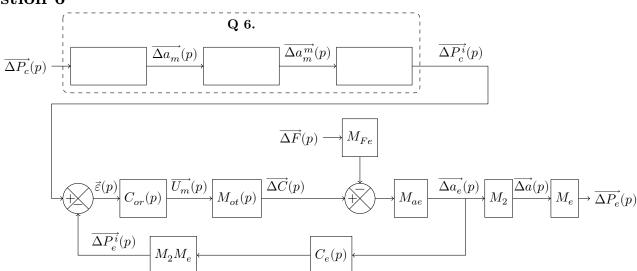


Schéma bloc fonctionnel d'asservissement simplifié du déplacement du point terminal du bras esclave sur le point d'accroche de la main du chirurgien

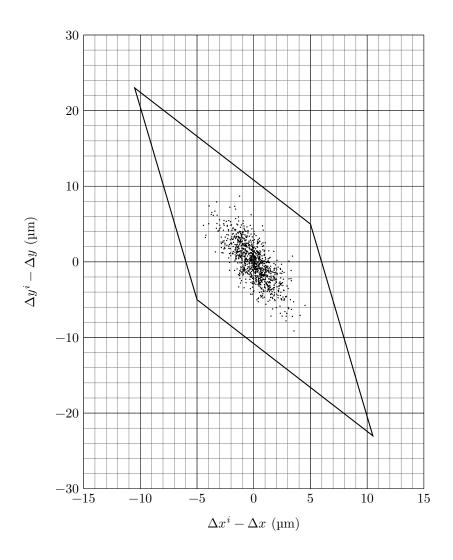
Compléter le tableau ci-dessous avec les numéros 1, 2, 4, 6, 7 et 8.

Entité	Numéro correspondant
Passage en coordonnées cartésiennes (pour le bras esclave)	
Correcteurs	
Modèle géométrique du bras maitre	
Capteurs de position du bras esclave	
Capteurs de position du bras maitre	

Question 6

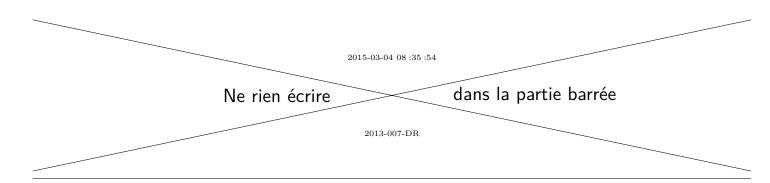


Question 7



Question 11

Numéro d'isolement	Sous-ensemble isolé	Théorème utilisé (équation scalaire)	Actions mécaniques concernées
1			F,F_y
2	Arbre de sortie du réducteur $2 + \text{tambour } 8' + \text{portion de câble } I_0 I_0'$		$C_{ m red},F$



Question 13

