

## MODULES LINÉAIRES ET TABLES DE PRÉCISION

CALCUL EN MODE «STATIQUE»,

CALCUL EN MODE «DYNAMIQUE» : UTILISER LA FICHE «DÉTAILS DE CYCLE»

A photocopier et à remplir avec les valeurs relatives à votre application

### ■ DÉPLACEMENTS

Course utile \* :  $L =$   mm  
 Temps de cycle \* :  $t =$   s  
 ou vitesse \* :  $V =$   mm/s  
 Accélération :  $\gamma =$   mm/s<sup>2</sup>  
 Nombre de cycles par heure :  $N =$    
 Précision de répétabilité souhaitée :  $r = \pm$   mm ou  $\mu\text{m}$

### ■ IMPLANTATION

Orientation du module \* :

horizontale :  en haut  en bas  sur le côté  
 verticale

### ■ FORCES ET MOMENTS

Masse à déplacer \* :  $m =$   kg  
 Distances par rapport au point 0 (point d'intersection des axes X, Y et Z) du centre de gravité G de la masse à déplacer :

- distance sur l'axe X \*  $X_m =$   mm
- distance sur l'axe Y \*  $Y_m =$   mm
- distance sur l'axe Z \*  $Z_m =$   mm

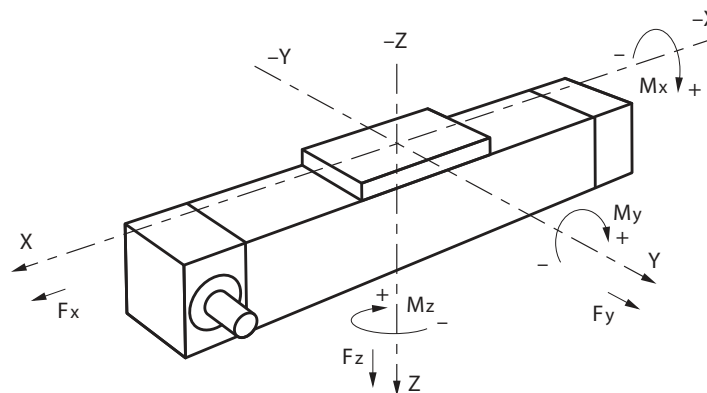
### ■ FORCES EXTERNES (à remplir si nécessaire)

Indiquez les forces externes :

$F_x =$   N<sup>(1)</sup>     $F_y =$   N<sup>(1)</sup>     $F_z =$   N<sup>(1)</sup>

et leurs positions sur les axes X, Y et Z :

$D_y =$   mm     $D_x =$   mm     $D_z =$   mm  
 $D_z =$   mm     $D_y =$   mm     $D_x =$   mm



\* Renseignement indispensable pour le calcul.

1. Indiquer la direction des charges et des couples par les signes + ou -.

$10\text{N} \approx 1\text{kg}$