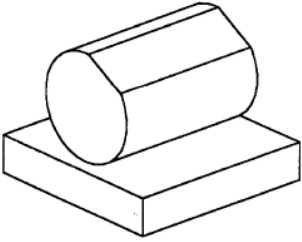
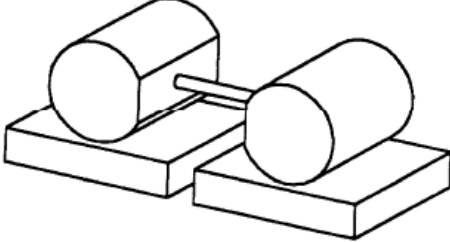
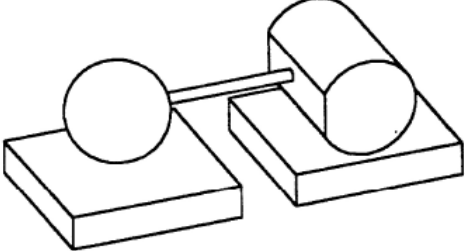
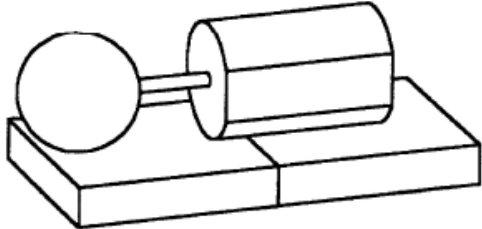
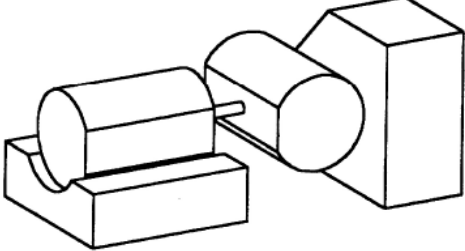
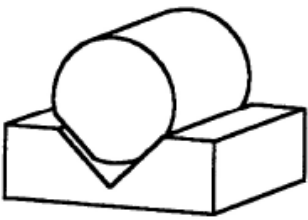
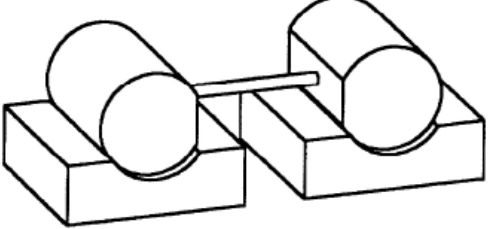
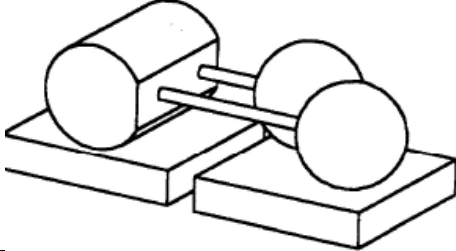
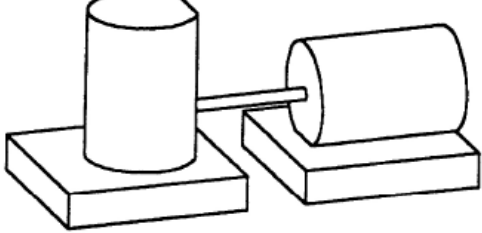
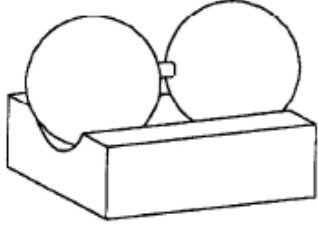


TD 1 : Réalisation de Liaisons

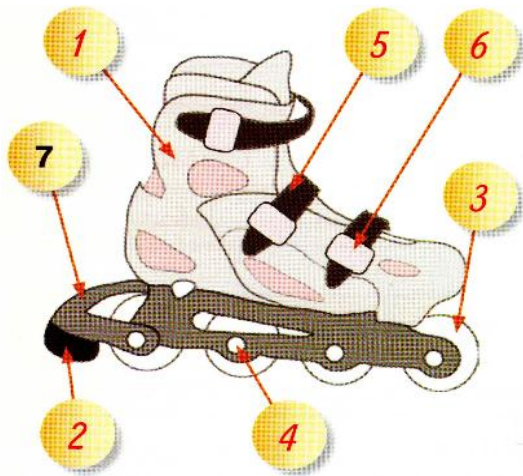
Exercice 1 :

Nom de la liaison	Mouvement	Représentation plane	Exemples												
	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>T</td> <td>R</td> </tr> <tr> <td>x</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>y</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>z</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>		T	R	x			y			z			<p>Degré e liberté = 0</p>	
	T	R													
x															
y															
z															
	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>T</td> <td>R</td> </tr> <tr> <td>x</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>y</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>z</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>		T	R	x			y			z				
	T	R													
x															
y															
z															
	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>T</td> <td>R</td> </tr> <tr> <td>x</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>y</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>z</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>		T	R	x			y			z				
	T	R													
x															
y															
z															
<p>Hélicoïdale</p>	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>T</td> <td>R</td> </tr> <tr> <td>x</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>y</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>z</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>		T	R	x			y			z				
	T	R													
x															
y															
z															
	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>T</td> <td>R</td> </tr> <tr> <td>x</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>y</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>z</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>		T	R	x			y			z				
	T	R													
x															
y															
z															

Exercice 2 :

	
<p>Nombre de Translations autorisées : Nombre de Rotation autorisées : </p> <p>Type de liaison : </p>	<p>Nombre de Translations autorisées : Nombre de Rotation autorisées : Type de liaison :</p>
	
<p>Nombre de Translations autorisées : Nombre de Rotation autorisées : Type de liaison :</p>	<p>Nombre de Translations autorisées : Nombre de Rotation autorisées : Type de liaison :</p>
	
<p>Nombre de Translations autorisées : Nombre de Rotation autorisées : </p> <p>Type de liaison :</p>	<p>Nombre de Translations autorisées : Nombre de Rotation autorisées : </p> <p>Type de liaison :</p>
	
<p>Nombre de Translations autorisées : Nombre de Rotation autorisées : Type de liaison :</p>	<p>Nombre de Translations autorisées : Nombre de Rotation autorisées : Type de liaison :</p>
	
<p>Nombre de Translations autorisées : Nombre de Rotation autorisées : Type de liaison :</p>	<p>Nombre de Translations autorisées : Nombre de Rotation autorisées : Type de liaison :</p>

Exercice 3 : Donner le nom de la liaison entre les éléments.



Roller		
Rep.	Éléments	Liaison
`1 / 7	Chausson/Base	
`5 / 6	Sangle/Boucle	
`4 / 3	Axe roue/Roue	
`4 / 7	Axe roue/Base	
`2 / 7	Frein/Base	