

2.2. ETUDE DES LIAISONS FIXES (OU ENCASTREMENT) :

Pièces en liaison fixe	Nature des surfaces de contact (cylindrique, plane, ...)	Composant et/ou procédé de liaison (vis, soudage ...)	Démontabilité	
			Démontable	Non démontable
02 - 05	Surface Plane	2 vis d'assemblage (04) : Vis FS M5-20 – 5.6	X	
01 - 12	S. Cylindrique	1 vis de pression (13) : Vis sans tête à bout tronconique HC, M4-6	X	
08 - 06	S. Cylindrique	Soudage . Symbole :		X
07 - 06	Filetage/Taraudage	Goupille élastique Ø3x16 (14) : Freinage par obstacle de l'écrou 07.	X	

3) SCHEMA CINEMATIQUE DE L'ETAU DE MODELISTE :

3.1. IDENTIFIER LES CLASSES D'EQUIVALENCE :

a) Classe d'équivalence E1 liée à la pièce 01 :

$$E1 = \{01, 03, 04 (x2), 12 (x2), 13 (x2)\}$$

b) Classe d'équivalence E2 liée à la pièce 02 :

$$E2 = \{02, 04 (x2), 05, 10, 11 (x2)\}$$

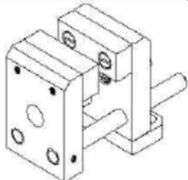
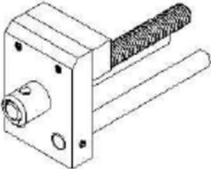
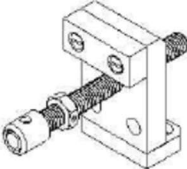
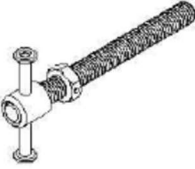
c) Classe d'équivalence E3 liée à la pièce 06 :

$$E3 = \{06, 07, 08, 14\}$$

d) Classe d'équivalence E4 liée à la pièce 09 :

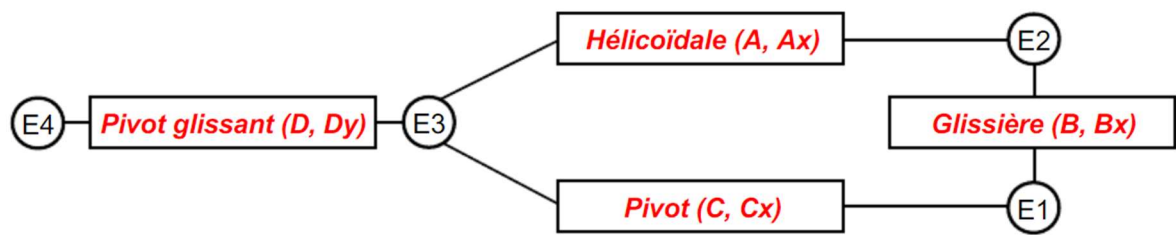
$$E4 = \{09, 15 (x2)\}$$

3.2. IDENTIFIER LES LIAISONS ENTRE LES CLASSES D'EQUIVALENCE :

	Repère de la liaison	Représentation des classes d'équivalence en liaison	Translation suivant l'axe			Rotation suivant l'axe			Nom, centre, axe ou normale au plan de contact de la liaison
			X	Y	Z	X	Y	Z	
Entre E1 et E2	L12		1	0	0	0	0	0	Nom de la liaison : GLISSIERE Centre : B Axe : Bx GLISSIERE (B, Bx)
Entre E1 et E3	L13		0	0	0	1	0	0	Nom de la liaison : PIVOT Centre : C Axe : Cx PIVOT (C, Cx)
Entre E2 et E3	L23		1	0	0	1	0	0	Nom de la liaison : HELICOIDALE Centre : A Axe : Ax HELICOIDALE (A, Ax)
Entre E3 et E4	L34		0	1	0	0	1	0	Nom de la liaison : PIVOT GLISSANT Centre : D Axe : Dy PIVOT GLISSANT (D, Dy)

3.3.

COMPLÉTER LE GRAPHE DES LIAISONS :



3.4 Schéma cinématique

