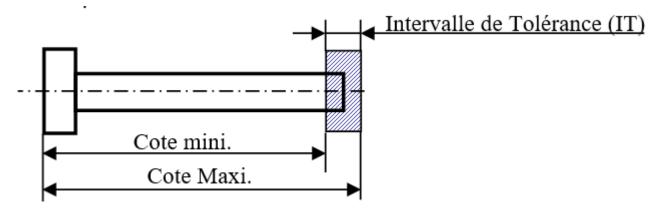
# Rappel sur la cotation tolérancée



# Besoin : définition des cotes utiles

Jeu Retrait

Serrage Dépassement

# **Objectif de la Cotation Fonctionnelle**

Déterminer les cotes fonctionnelles des éléments d'un mécanisme

Cotes fonctionnelles doivent être portées sur les dessins de définition.

Réduction du coût de fabrication.

# Méthode

Dessiner la cote condition (si ce n'est déjà fait)

Repérer les surfaces terminales et les surfaces de liaison (ou de contact)

Coter la première pièce

Coter la pièce en contact

Coter la nouvelle pièce jusqu'à la dernière cote fonctionnelle

# Règles fondamentales

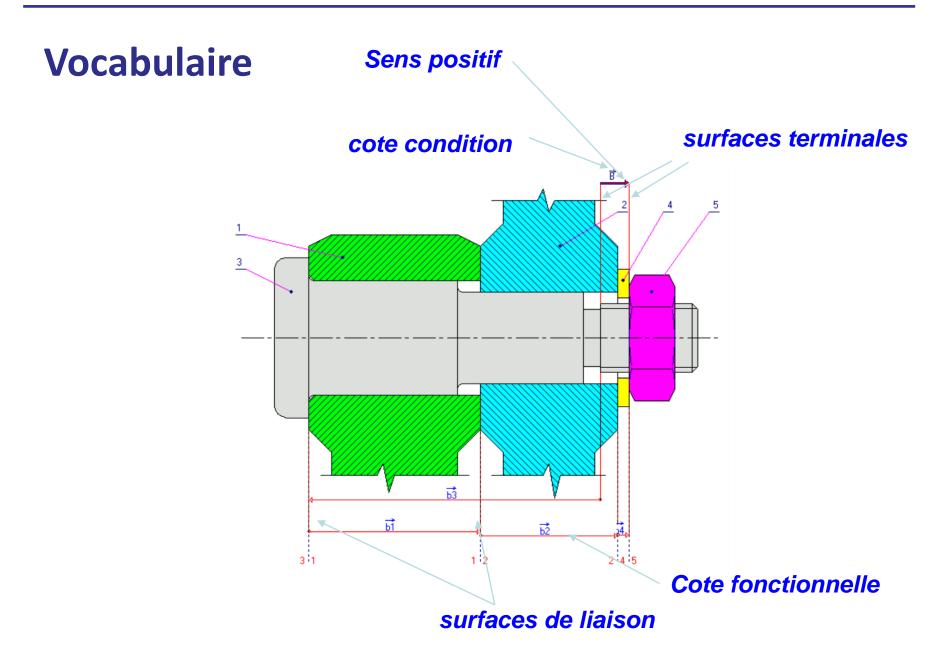
Les cotes sont positives dans le sens du vecteur cotecondition et négatives dans le sens opposé

Il n'y a qu'une seule cote par pièce dans une chaîne de cote

Une cote relie toujours deux surfaces d'une même pièce

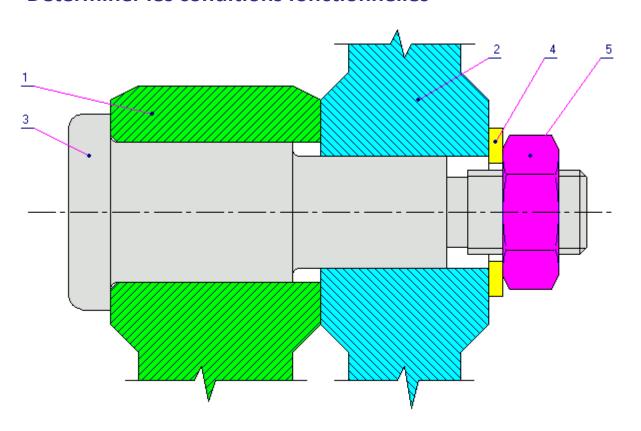
L'origine du premier vecteur est confondu avec l'origine du vecteur cote-condition (le point)

L'extrémité du dernier vecteur est confondue avec l'extrémité du vecteur cote-condition (la flèche).



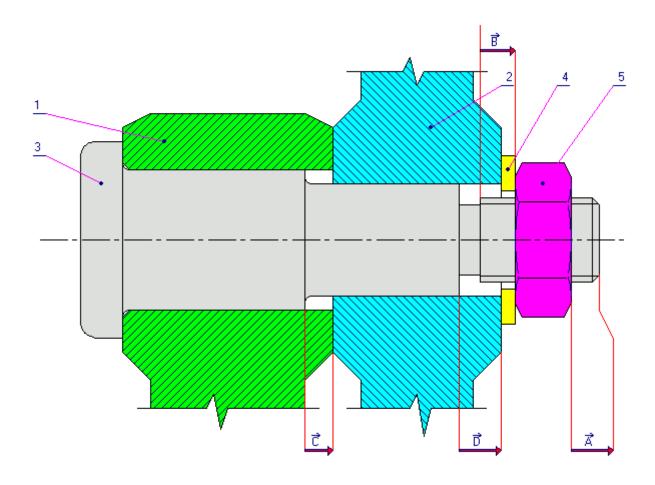
# **Application**

### **Déterminer les conditions fonctionnelles**

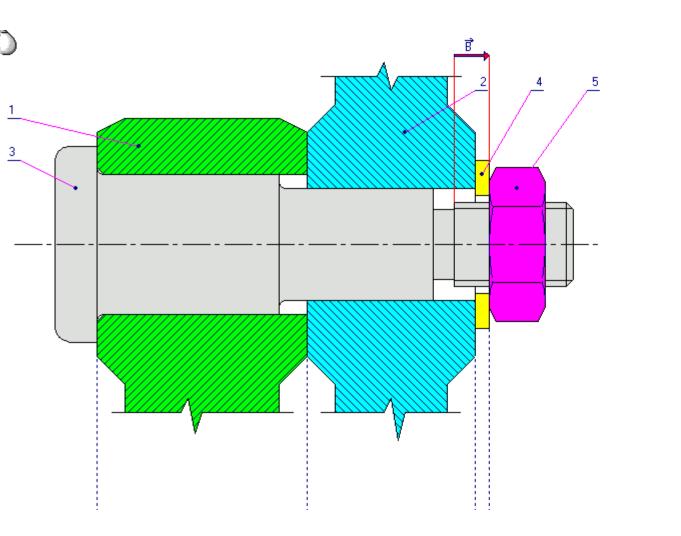


- 1 Bielle
- 2 Support
- 3 Axe
- 4 Rondelle d'appui
- 5 Ecrou H

# **Vecteur condition: double trait, sens positif**

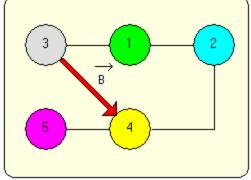


Graphe des contacts : surface d'appui

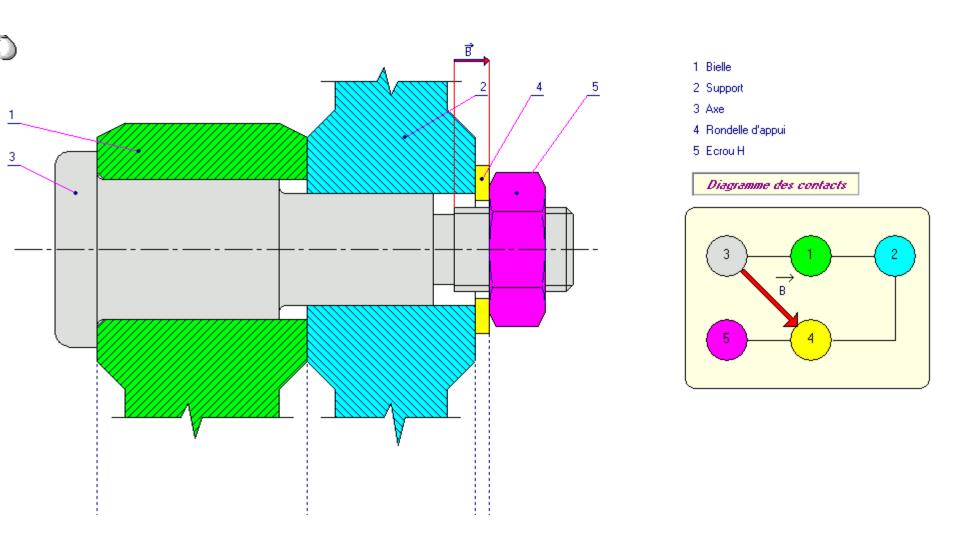


- 1 Bielle
- 2 Support
- 3 Axe
- 4 Rondelle d'appui
- 5 Ecrou H

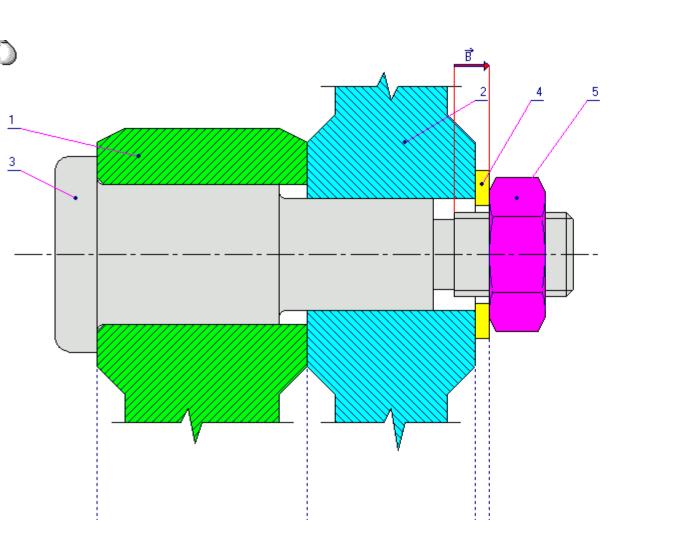
#### Diagramme des contacts



# Graphe des contacts : départ origine, arrivée extrémité, le plus court

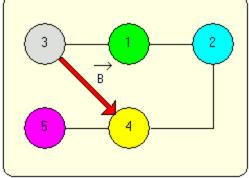


## **Vecteur cote fonctionnelle : simple traits**

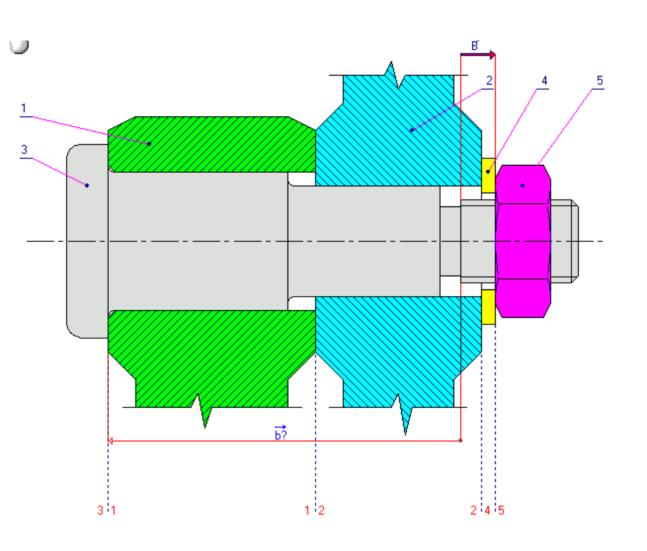


- 1 Bielle
- 2 Support
- 3 Axe
- 4 Rondelle d'appui
- 5 Ecrou H

#### Diagramme des contacts

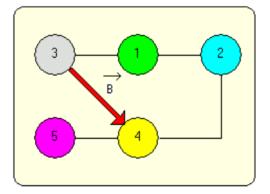


## **Vecteur cote fonctionnelle : simple traits**

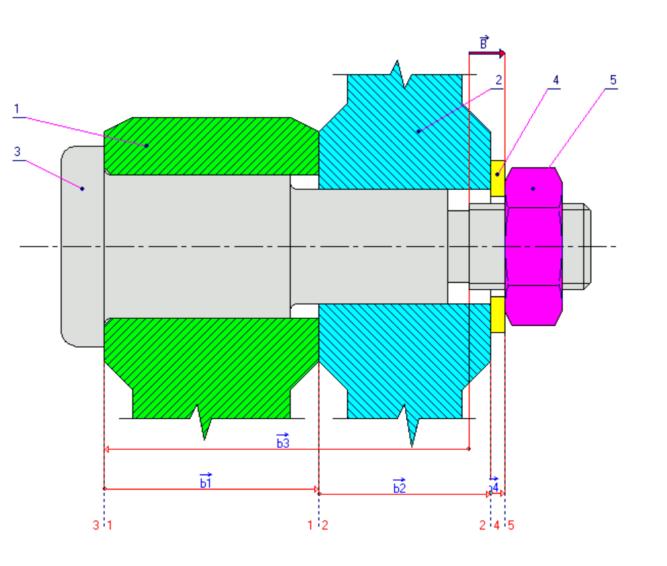


- 1 Bielle
- 2 Support
- 3 Axe
- 4 Rondelle d'appui
- 5 Ecrou H

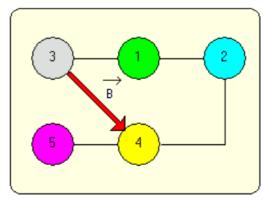
#### Diagramme des contacts

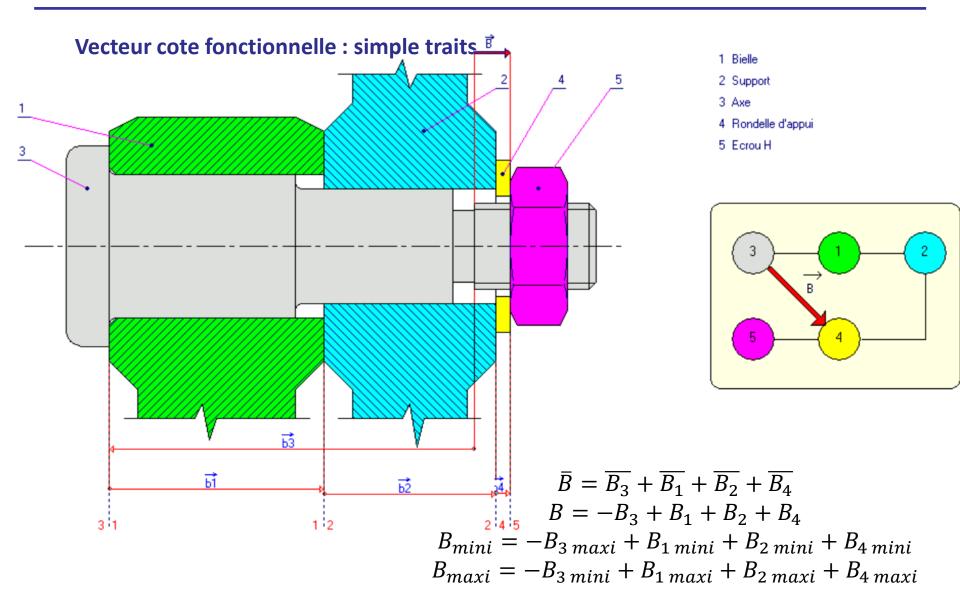


# **Vecteur cote fonctionnelle : simple traits**



- 1 Bielle
- 2 Support
- 3 Axe
- 4 Rondelle d'appui
- 5 Ecrou H





Donc  $IT(B) = IT(B_3)+IT(B_1)+IT(B_2)+IT(B_4)$