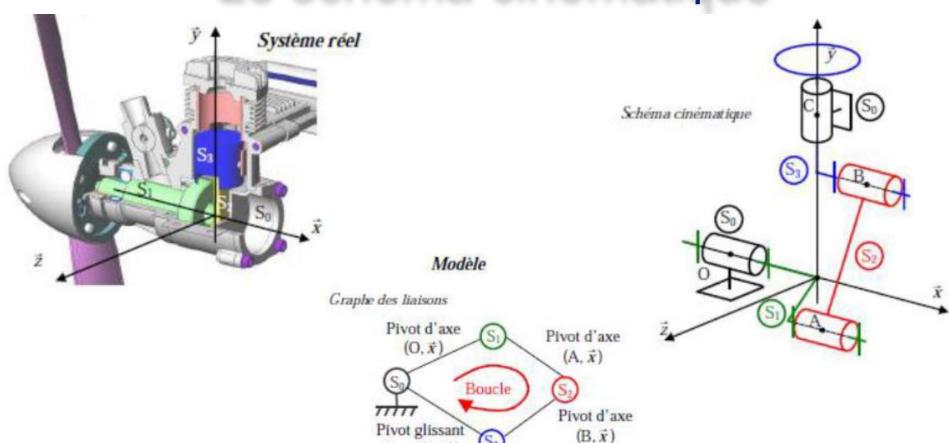
MODÉLISATION: Le schéma cinématique



d'axe (C, \vec{y})

Introduction : Utilité du schéma cinématique ?

- Lecture des plans d'ensemble difficile



- Mécanisme en phase de conception



Que faut-il représenter ?

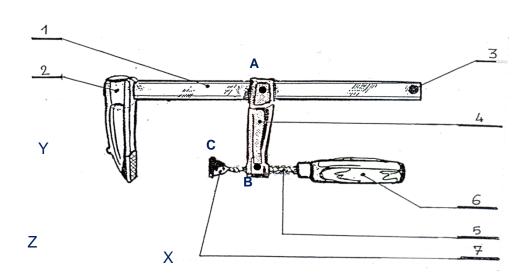
Les **relations** entre les différents groupes de pièces. On trouvera donc :

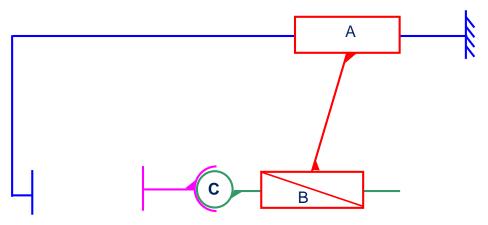
> - Des **groupes de pièces** représentés sous forme de « <u>fils de fer</u> ». classes d'équivalence

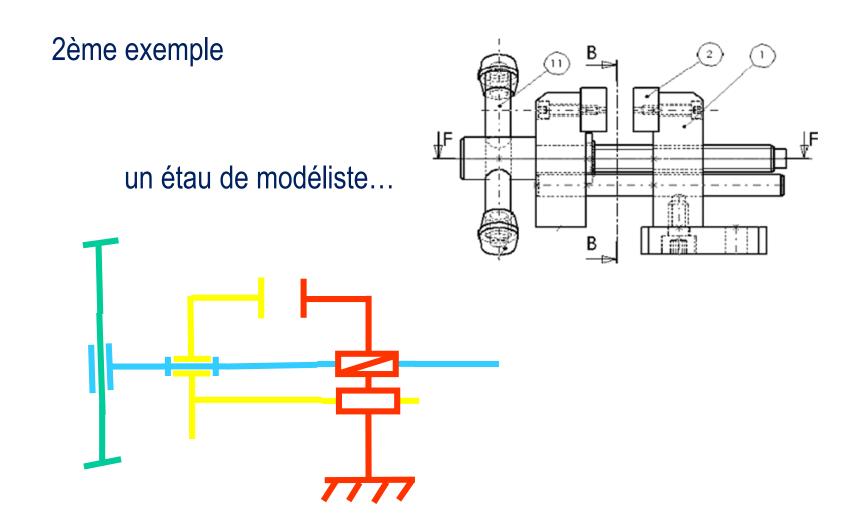
- Des **liaisons normalisées** au niveau de chaque contact entre les groupes.

Un exemple

Voici par exemple un serre joint...

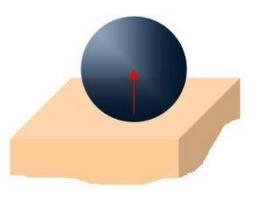


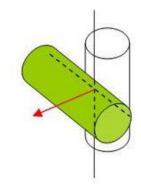




COMMENT REALISER UN SCHEMA CINEMATIQUE?

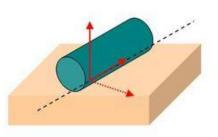


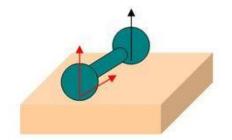




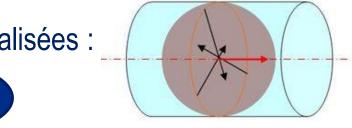
Nom de la	Degrés	 	Mouvements	normalisée	
liaison	de liberté	relatifs		Vues planes	Perspective
Ponctuele	_	2	Translations	OU A	\vdash
	5	3	Rotations	ou N	

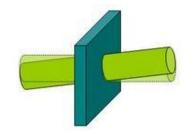






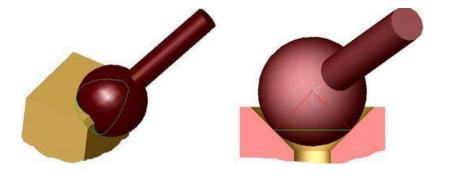
Nom de la	Degrés	Mouvements relatifs		Représentation normalisée		
liaison	de liberté			Vues planes		Perspective
Linéaire rectiligne	4	2	Translations	†		
	4	2	Rotations		\	





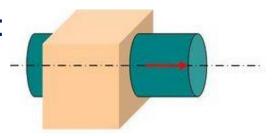
Nom de la	Degrés	Mouvements - relatifs		Représentation normalisée		
liaison	de liberté			Vues planes	Perspective	
Linéaire annulaire	4	1	Translation	<u></u>	7	
	4	3	Rotations			

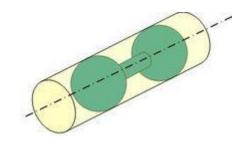




Nom de la	Degrés	Mouvements - relatifs		Représentation normalisée		
liaison	de liberté			Vues planes	Perspective	
Rotule	•	0	Translation			
	3	3	Rotations			

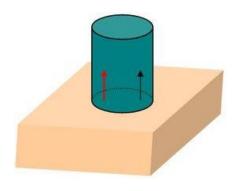






Nom de la	Degrés	Mouvements relatifs		Représentation normalisée		
liaison	de liberté			Vues planes	Perspective	
Pivot glissant	2	1	Translation	00	4	
		1	Rotation			

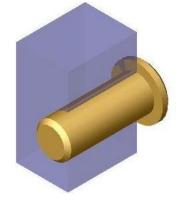


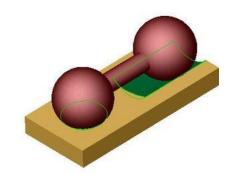




Nom de la	Nom de la Degrés		Mouvements	Représentation normalisée	
liaison	de liberté	relatifs		Vues planes	Perspective
Appui plan		2	Translations		
	3	1	Rotation		

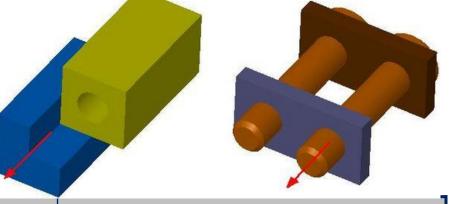






Nom de la	Degrés	Mouvements relatifs		Représentation normalisée		
liaison	de liberté			Vues planes	Perspective	
Pivot	4	0	Translation		>	
	I	1	Rotation	1		

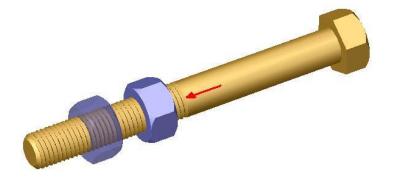




Nom de la	Degrés	relatife		Représentation normalisée		
liaison	de liberté			Vues planes		Perspective
Glissière 1	4	1	Translation	<u></u>		
		0	Rotation			

Les liaisons normalisées :



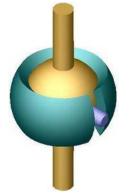


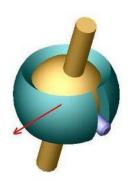
Nom de la	Degrés	Mouvements relatifs		Représentation normalisée		
liaison	de liberté			Vues planes	Perspective	
Hélicoïdale	1	1	Translation		7	
Helicoldale	1	Rotation				

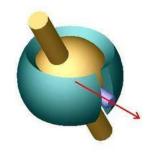
Remarque : La liaison hélicoïdale ne permet qu'un seul degré de liberté puisque les 2 mouvements relatifs ne sont pas indépendants.

ON DIT QU'ILS SONT CONJUGUES









Nom de la	Nom de la Degrés		louvements	Représentation normalisée		
liaison	de liberté	relatifs		Vues planes	Perspective	
Sphérique à doigt		0	Translation			
	2	2	Rotations			

Nom de la	Nom de la Degrés		louvements	Représentation normalisée		
liaison	de liberté	relatifs		Vues planes	Perspective	
Encastrement	0	0	Translation			
		0	Rotation			

METHODE D'ELABORATION

ETAPE 1 : REPERER LES GROUPES CINEMATIQUES

Colorier Recenser les pièces

ETAPE 2 : ETABLIR LE GRAPHE DES LIAISONS

Relier par un trait les groupes

ETAPE 3: IDENTIFIER LES LIAISONS ENTRE LES GROUPES

Déterminer la nature et/ou les degrés de liberté La liaison normalisée

ETAPE 4: CONSTRUIRE LE SCHEMA CINEMATIQUE MINIMAL

un exemple ...

METHODE D'ELABORATION

ETAPE 1: REPERER LES GROUPES CINEMATIQUES

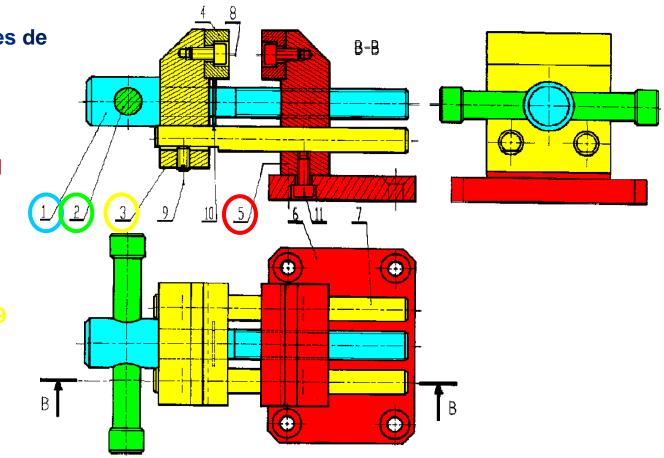
Recenser les pièces de chaque groupe.

Groupe 5: 4'; 5; 6; 11

Groupe 1 : 1 (10)

Groupe 3: 3; 4; 7; 8; 9

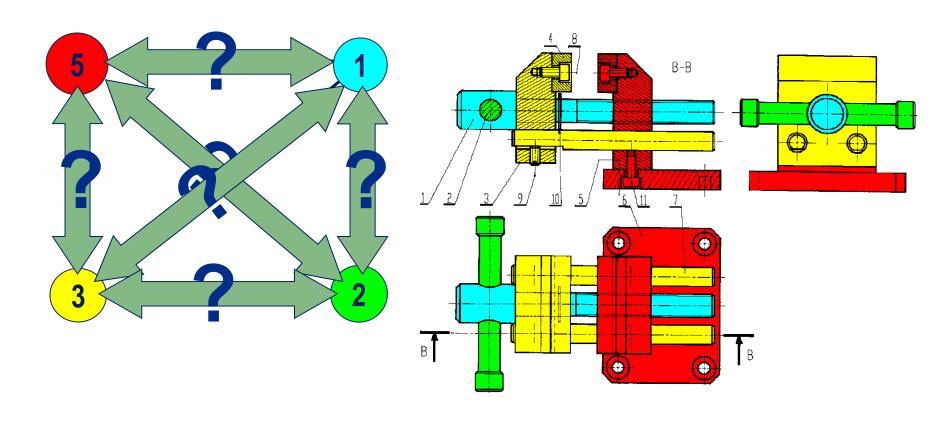
Groupe 2:2



METHODE D'ELABORATION

ETAPE 1: REPERER LES GROUPES CINEMATIQUES

ETAPE 2 : ETABLIR LE GRAPHE DES LIAISONS

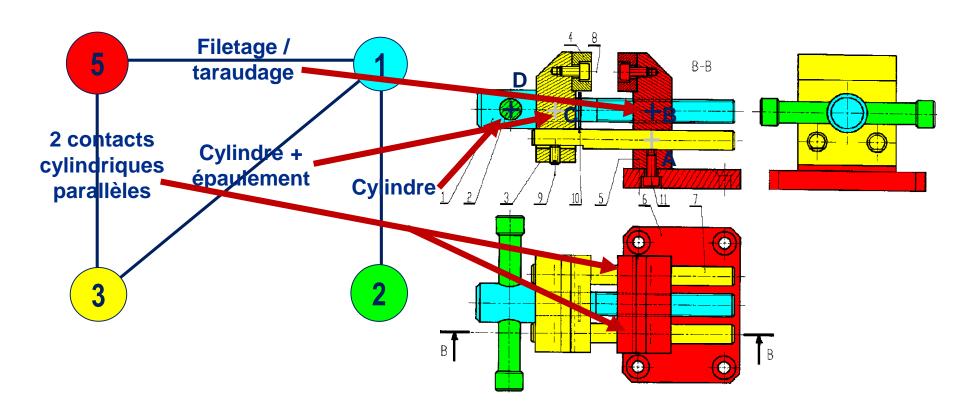


METHODE D'ELABORATION

ETAPE 1: REPERER LES GROUPES CINEMATIQUES

ETAPE 2: ETABLIR LE GRAPHE DES LIAISONS

ETAPE 3: IDENTIFIER LES LIAISONS ENTRE LES GROUPES

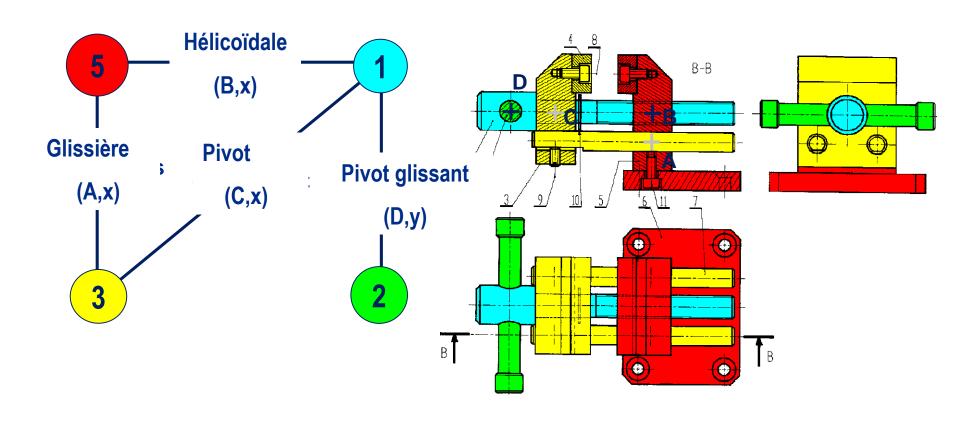


METHODE D'ELABORATION

ETAPE 1: REPERER LES GROUPES CINEMATIQUES

ETAPE 2: ETABLIR LE GRAPHE DES LIAISONS

ETAPE 3: IDENTIFIER LES LIAISONS ENTRE LES GROUPES



METHODE D'ELABORATION

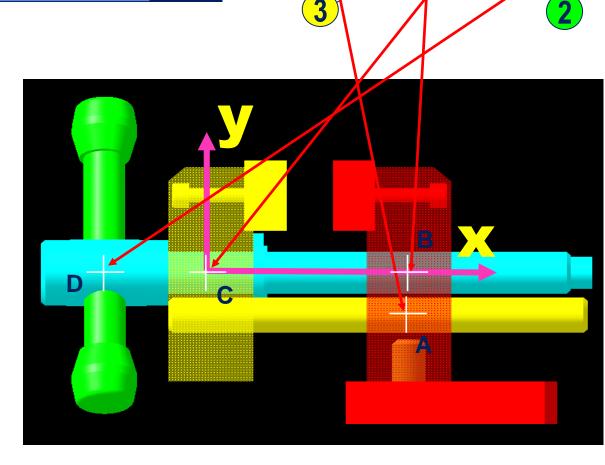
ETAPE 1: REPERER LES GROUPES CINEMATIQUES

ETAPE 2 : ETABLIR LE GRAPHE DES LIAISONS

ETAPE 3: IDENTIFIER LES LIAISONS ENTRE LES GROUPES

ETAPE 4: CONSTRUIRE LE SCHEMA CINEMATIQUE MINIMAL

Maintenant, vous n'avez plus besoin du plan...



Glissière

Hélicoïdale

Pivot

Pivot

glissant

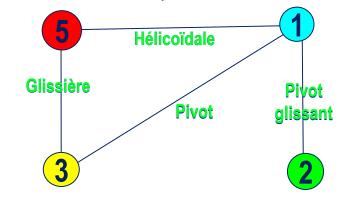
METHODE D'ELABORATION

ETAPE 1: REPERER LES GROUPES CINEMATIQUES

ETAPE 2: ETABLIR LE GRAPHE DES LIAISONS

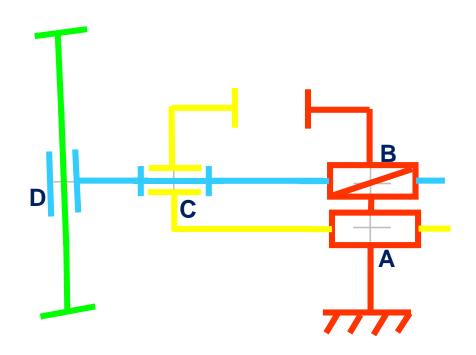
ETAPE 3: IDENTIFIER LES LIAISONS ENTRE LES GROUPES

ETAPE 4: CONSTRUIRE LE SCHEMA CINEMATIQUE MINIMAL



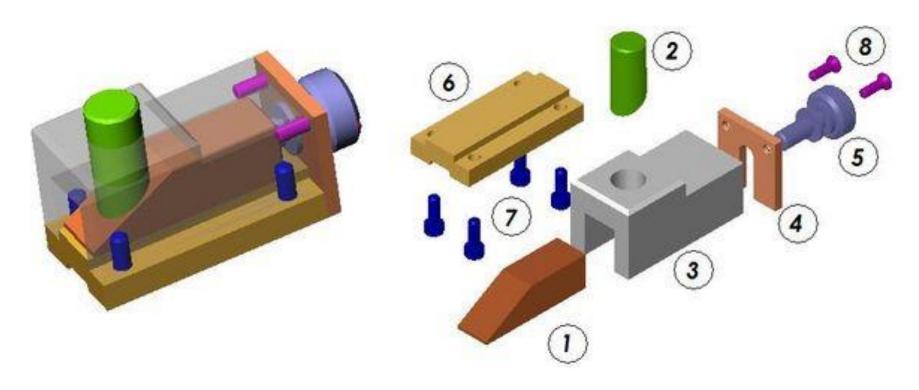
Maintenant, vous n'avez plus besoin du plan...

Le schéma est TERMINE!



EXEMPLE: BORNE REGLABLE

ETAPE 1: REPERER LES GROUPES CINEMATIQUES



• Embase : { 3, 6, 7, 4, 8 }

• Vis de manœuvre : { 5 }

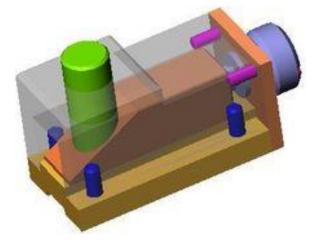
• Cale: { 1 }

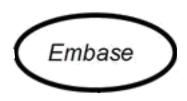
• Pion : { 2 }

EXEMPLE: BORNE REGLABLE

ETAPE 2 : ETABLIR LE GRAPHE DES LIAISONS

ETAPE 3: IDENTIFIER LES LIAISONS ENTRE LES GROUPES











EXEMPLE: BORNE REGLABLE

