

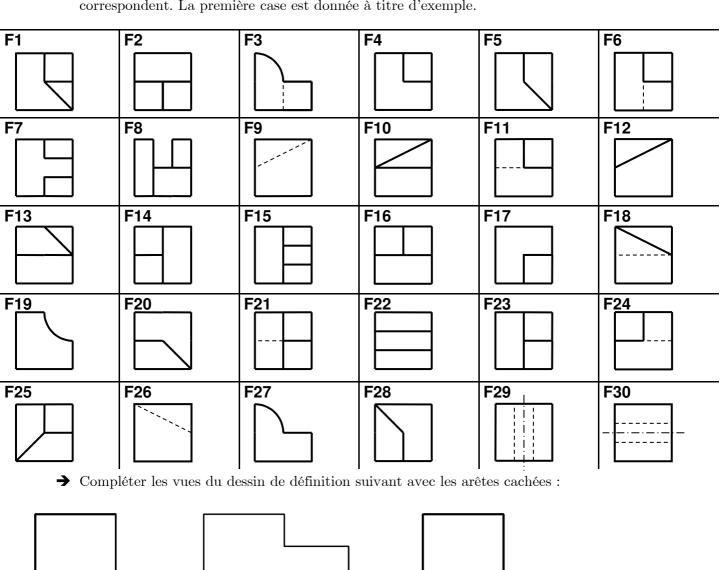
## Travaux dirigés – Communication technique, représentation, schématisation

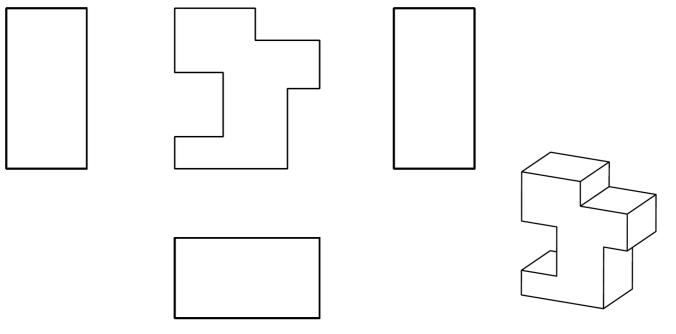
XAO1 – ROB3 Page 1 L. CARILLET



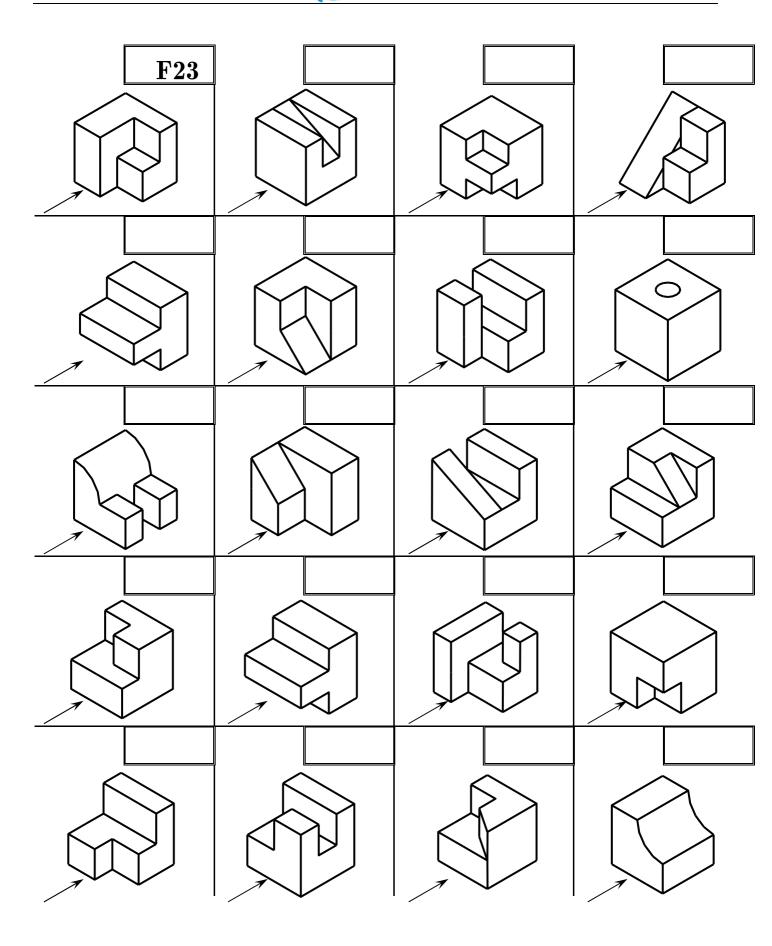
## 1. Quelques exercices de représentation plane

→ Définir sur les figures suivantes à quelle projection, indiquée par la flèche, les dessins suivants correspondent. La première case est donnée à titre d'exemple.



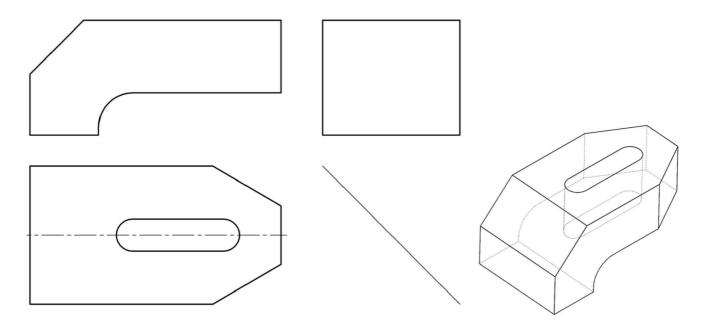




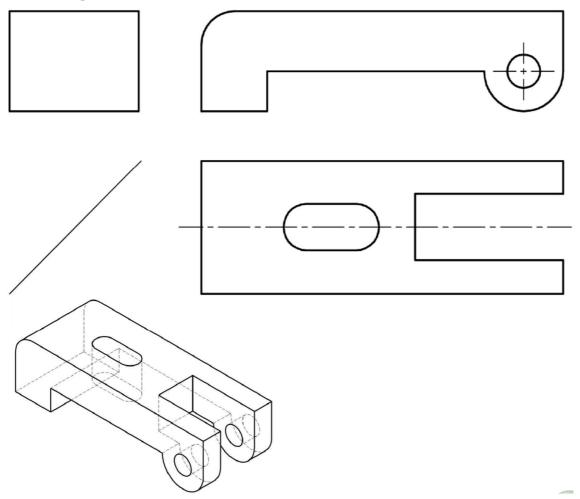




→ Compléter les 3 vues

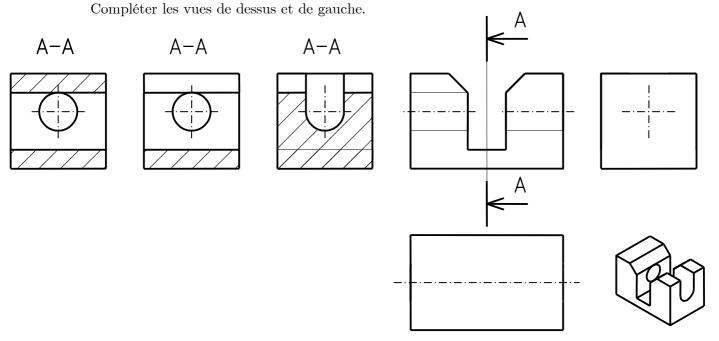


igorup Compléter les 3 vues

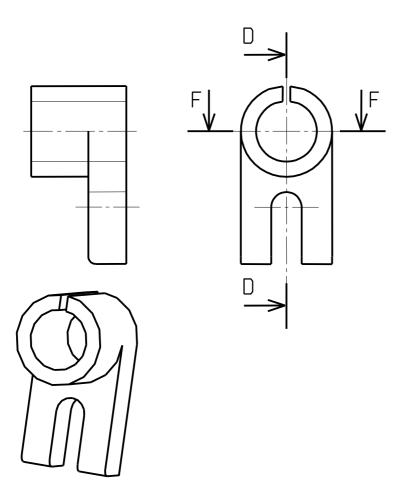




→ Entourer la coupe A-A qui correspond au volume représenté sur ce dessin de définition.

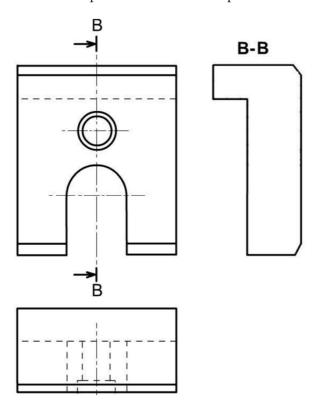


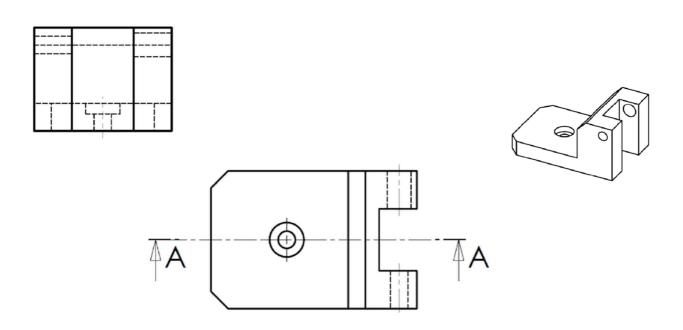
 ${\color{red} \bigstar}$  Représenter le support ci-dessous en vue de gauche coupe D-D et en section F-F :





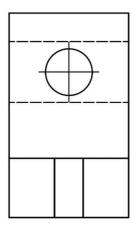
→ Compléter les vues en coupe

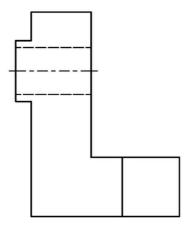


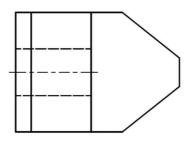




## → Représenter la pièce en perspective

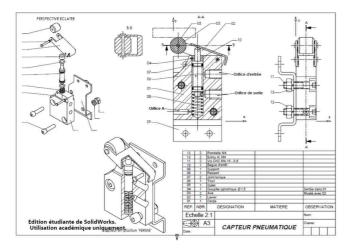








## 2. Capteur pneumatique



À l'aide du dessin d'ensemble et de la nomenclature...

- Repérer les classes d'équivalence du système
- Déterminer les liaisons entre classes d'équivalence
- Construire le schéma cinématique minimal du système
- Construire le schéma d'architecture en précisant les différences avec le schéma cinématique
- Donner le procédé d'obtention du levier 2
- Proposer une reconception de ce levier pour en faire une version « low cost » en injection plastique