

${ m CI~3-CIN}$: Étude cinématique des systèmes de solides de la chaîne d'énergie Analyser, ${ m Mod}$ éliser, ${ m R}$ ésoudre

Chapitre 1 – Modélisation des systèmes mécaniques

Tableau des liaisons cinématiques

Question

Compléter le tableau suivant.

Désignation	Représentation 2D	Représentation 3D	Degrés de liberté
Sphère plan de normale (A, \overrightarrow{x})			
		$\overline{z_1}$ $\overline{z_2}$ $\overline{z_2}$ $\overline{z_2}$ $\overline{z_1}$ $\overline{z_2}$ $\overline{z_2}$	
	$\overrightarrow{Z_1}$ $\overrightarrow{Z_2}$ O $\overrightarrow{y_1}$		
Pivot glissant d'axe (A, \overrightarrow{x})			



Désignation	Représentation 2D	Représentation 3D	Degrés de liberté
Pivot d'axe (A, \overrightarrow{x})	*	-	
Glissière de direction \overrightarrow{x}			
		$\downarrow \overline{Z_1}$	
		$\overline{x_1}$ $\overline{x_1}$ $\overline{x_2}$ $\overline{x_1}$ $\overline{x_2}$	
		O (2)	
		1	
		(1)	
	$\overline{\mathcal{V}}$		
	$ \begin{array}{c c} \overline{z_1} & \overline{y_1} \\ \hline 0 & (2) & \overline{y_1} \\ \hline (1) & 0 & (2) \\ \hline (1) & \overline{y_1} \end{array} $		
	O (2) $\overrightarrow{y_1}$ O (2)		
	(1)		
Rotule à doigt de centre A			
de rotation bloquée \overrightarrow{z}			
	<u>→</u>		
	$\overrightarrow{Z_1}$		
	(2) 0		
	$\overrightarrow{x_1}$		
	(1)		
	•		