

EXERCICE DE COLLE 4

Exercice 1 Cours

Soit les liaisons suivantes :

- sphère plan ;
- glissière ;
- pivot glissant.

Donner :

- les degrés de liberté ;
- les degrés de liaison ;
- le schéma 2D ;
- le schéma 3D ;
- le paramétrage.

Exercice 2 Modélisation d'un système mécanique

Pour le système suivant donner :

1. les classes d'équivalences cinématiques ;
2. le graphe des liaisons ;
3. le schéma cinématique minimal et le paramétrage associé ;
4. le schéma d'architecture.



