

Avec le (3214)*, personnalisez votre mobile

Sonneries

Special Doc Gynéco
("Solitaire", "Frotti-frotta" ...)
Star Academy (c) 2002 Nougat
("Don't want a lover", "Sex bomb" ...)
Chicago
("When you're good to mama", "All that Jazz" ...)
et le Best Of (Eminem, l'exorciste...)

Logos et fonds d'écran



Annonces de répondeur

Special Doc Gynéco
ex : "Funk! Maxime Bonjour, ici Bruno, alias Doc Gynéco..."
Chicago
ex : Ici Billy Flynn, le meilleur avocat de Chicago... je suis comme votre ami, je ne m'intéresse qu'à l'amour

Best of
Rohff: bien déconner (parodie) :
"Ouais, on y va là, tranquille" ...
"Si tu veux t'la donner, si tu veux déchirer après le bip faut t'lacher et puis bien..."

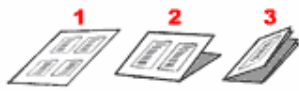
Encore plus de choix sur le 3214 !

Service ouvert aux téléphones fixes et mobiles, recommandé par Bouygues Telecom
10,34 €mn + tarif de votre opérateur. Voir liste des opérateurs, tarifs et mobiles compatibles au 0 805 907907 (appel gratuit depuis un fixe). Service disponible au 10/03/2003 et susceptible d'évoluer. Bouygues Telecom - 20 quai du Point du Jour - 92100 Boulogne Billancourt. SA au capital social de 606 661 789,28 € 397 480 930 RCS Nanterre.

Editeur : MemoPage.com SA ©
Auteur : Stéphane Laurensou

Date : juin 2002
ISSN : en cours

Le MemoPage ne se coupe pas, il se plie en 2 puis encore en 2.



MemoPage.com
Modèle déposé
Tous droits réservés
ISSN en cours

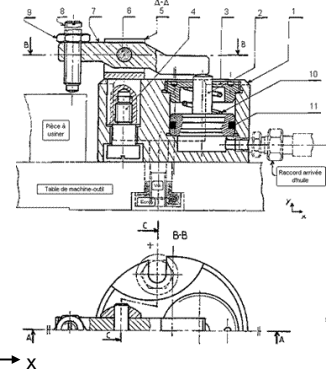
Elaboration du schéma cinématique

Tale STI
Electronique
Mécanique
2003

I. Définition

Lors d'une étude, un mécanisme est représenté sous la forme d'un dessin d'ensemble. Si le mécanisme est complexe, il sera utile de le schématiser et de le représenter sous forme d'un schéma cinématique.

Le dessin d'ensemble ci-contre représente une bride hydraulique permettant le maintien en position d'une pièce à usiner.
L'effort de serrage est produit par de l'huile sous pression agissant sur le **piston 2**.
La bride est fixée sur une table de machine-outil.



II. Recherche des classes d'équivalence

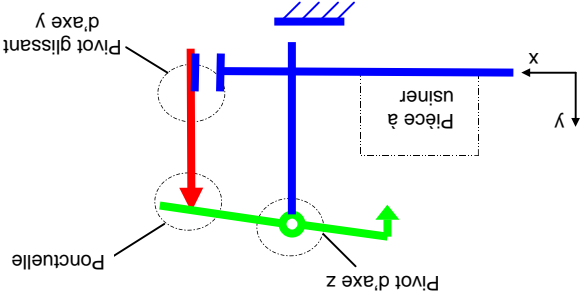
Définition : on appelle classe d'équivalence cinématique ou solide cinématique un ensemble de pièces mécaniques reliées entre elles par une liaison fixe.

Une classe d'équivalence se désignera par une lettre majuscule.

Ex. : $A = \{1, 4, 6, 7\}$ est la classe d'équivalence comprenant les pièces repérées 1, 4, 6 et 7 sur le dessin d'ensemble.

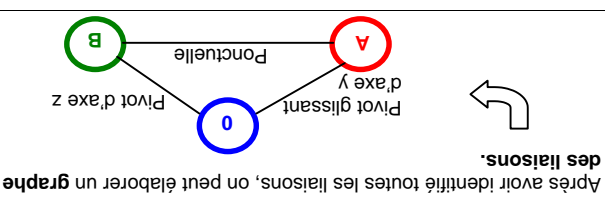
4

1



Le schéma cinématique doit respecter la géométrie du mécanisme. obtient le schéma. En reliant entre elles les classes d'équivalence (couleurs), on liant en respectant leur **orientation** et leur **position relative**. Il suffit pour cela de positionner un à un les symboles de chaque dans lequel est représenté le mécanisme. La dernière étape consiste à élaborer le schéma cinématique.

IV. Elaboration du schéma cinématique



Après avoir identifié toutes les liaisons, on peut élaborer un **graphe des liaisons**.

3

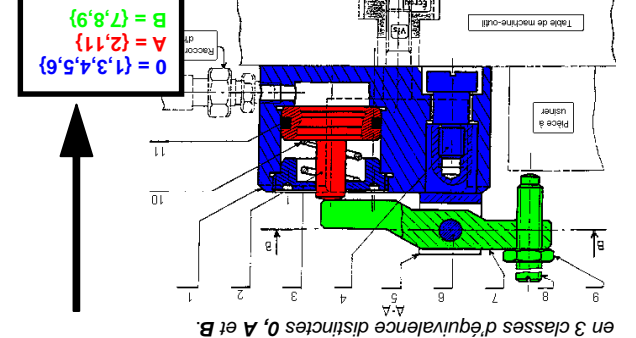
- Démarche**
- 1/ Rechercher les surfaces de contacts entre ces 2 solides : **surfaces cylindriques d'axe y**
 - 2/ En déduire les mouvements autorisés (degrés de liberté) **2 degrés de liberté Ty et Ry**.
 - 3/ Identifier la liaison : **pivot glissant d'axe y**.
 - 4/ Représenter la liaison par son symbole :
- Ex. : Recherche de la liaison entre les solides 0 et A.

reste du mécanisme enlevé
Lors de cette étape, on recherchera les liaisons existant entre les différents couples de solides. Pour cela, il faut respecter 2 règles :
• S'il n'y a pas de contact entre deux solides cinématiques, il n'y a pas de liaison entre ces deux solides.
• Lorsqu'on étudie la liaison entre deux solides, il faut supposer le

III. Identification des liaisons mécaniques

Sur le dessin d'ensemble, il sera d'usage de colorier chaque classe d'équivalence d'une couleur différente.

Rem : Le ressort 10 étant déformable, on n'en tient pas compte



Le mécanisme étudié comprend 10 pièces que l'on peut regrouper en 3 classes d'équivalence distinctes 0, A et B.

2