

Avec le **3214***, personnalisez votre mobile

Sonneries
 Special Doc Gynéco
 ("Solitaire", "Frotti-frotta" ...)
 Star Academy (c) 2002 Nougatprod
 ("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

Interdit de pomper sur le portable d'un autre

Appelez le **3214***)
 Perso du mobile

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
 *0,34 €/min + 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 © Date : juin 2002
 Auteur : Stéphane Laurensou 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

I. Définition

Dans un mécanisme, une pièce n'est pratiquement jamais libre de se mouvoir librement parce qu'elle est liée physiquement à une ou plusieurs autres pièces.
 Il y a une **liaison mécanique** entre deux solides si ces deux solides sont en contact.

Caractéristiques des contacts entre solides

Hypothèse : les solides en contact sont supposés **indéformables**.

On peut distinguer 3 types de contacts entre solides :

- contact **ponctuel**
- contact **linéique**
- contact **surfaique**

Dans ce cas les surfaces de contact sont le plus souvent : **planes / cylindriques / sphériques / hélicoïdales / coniques.**

II. Degrés de liberté

La liaison entre 2 pièces se caractérise par le nombre de **mobilités** que peut avoir cette pièce par rapport à l'autre : ces mobilités (ou **mouvements autorisés**) sont appelés **degrés de liberté**.

Ces degrés de liberté correspondent aux mouvement élémentaires et sont au nombre de 6 :

- 3 translations **T_x T_y T_z**
- 3 rotations **R_x R_y R_z**

Nom liaison	Degrés de liberté	Symboles normalisés plans	Géométrie du contact
Liaison linéaire	4 d.d. liberté : • 1 Translations • 3 Rotations		annulaire
Liaison appui	3 d.d. liberté : • 2 Translations • 1 Rotations		plan
Liaison sphérique ou rotule	3 d.d. liberté : • 3 Rotations		Liaison sphérique ou rotule
Liaison pivot glissant	2 d.d. liberté : • 1 Rotations • 1 Translations		Liaison pivot glissant
Liaison pivot	1 d.d. liberté : • 1 Rotations		Liaison pivot
Liaison glissière	1 d.d. liberté : • 0 Rotations • 1 Translations		Liaison glissière
Liaison hélicoïdale	1 d.d. liberté : • 1 Rotations • 1 Translations		Liaison hélicoïdale
Liaison encastrement (complète)	0 d.d. liberté : • 0 Rotations • 0 Translations		Liaison encastrement (complète)

III. Schématisation des liaisons (symboles)

La nature d'une liaison mécanique dépend donc de la géométrie du contact (ponctuel, linéaire, surfaique) ainsi que du nombre et de la position relative de ces contacts.

A chaque liaison correspond un symbole normalisé qui sera utilisé dans l'élaboration du schéma cinématique.

Chaque symbole est représenté suivant deux vues (vue de face et vue de profil).

Ex : liaison S1/S2

1 seule surface de contact PLANE

3 degrés de liberté : T_x T_y et R_z

Cette liaison s'appelle APPUI PLAN

Symbole :