


I'm not robot  reCAPTCHA

Continue

Schéma cinématique du serre joint

- Supports réels / équipe de 2 élèves : - Un serre-joint assemblé . Les pièces détachées d'un serre-joint - Marque du serre-joint : - Référence : - Prix : - Distributeur : Mr Bricolage ... 1 FONCTION TRANSMETTRE Ezzahraoui,jimdo.com I- LIAISONS ENTRE DEUX SOLIDES : Une liaison entre deux solides est une relation de CONTACT entre eux. LES DIFFRENTS TYPES DE CONTACT a- Contact ponctuel : b- Contact linique : c- Contact Surfactive : Mouvements possibles du contact Ponctuel Rotation Translation RX RY RZ TX TY TZ Sphre / Plan Cne / Plan Mouvements possibles du contact Linique rectiligne Rotation Translation RX RY RZ TX TY TZ Cylindre / Plan Sphre / Cylindre Mouvements possibles du contact Linique circulaire Rotation Translation RX RY RZ TX TY TZ Plan / Plan Sphre / Sphre Cylindre / Cylindre Mouvements possibles du contact Plan Rotation Translation RX RY RZ TX TY TZ Mouvements possibles du contact Sphrique Rotation Translation RX RY RZ TX TY TZ Mouvements possibles du contact Cylindrique Rotation Translation RX RY RZ TX TY TZ 2 FONCTION TRANSMETTRE Ezzahraoui,jimdo.com II- DIFFRENTES LIAISONS : (T : Translation ; R : Rotation ; T : non Translation ; R : non Rotation) Nom de la liaison Matrialisation des contacts Schmatisation spatiale (3D) Schmatisation plane (2D) ; 2 vues mvt autoris mvt interdit Ancien symbole Nouveau symbole Encastre-ment (Fixe) pivot Glissire Pivot glissant Hlicodale Hlice droite Hlice gauche Rotule (Sphrique) Appui-plan Linaire annulaire Linaire rectiligne Ponctuelle Ou 3 FONCTION TRANSMETTRE Ezzahraoui,jimdo.com Degrés de libert d'une liaison : C'est le nombre de mouvement relatifs (mobilités) lmentaires indépendants autoriss par cette liaison. (.) Degrés de liaison: C'est le nombre de dplacements lmentaires interdits. (.) Exemple : Retrouver les degrés de libert et les degrés de liaisons de la liaison 1/0 Remarque : Dans une liaison, la somme des degrés de libert et des degrés de liaisons est gale 6. Un solide libre dans l'espace possède 6 degrés de liberté et 0 degré de liaison. La liaison hlicodale autorise 2 mouvements (rotation et translation) lis, cest-dire, elle possède un seul degré de liberté et interdit 2 rotations et 2 translations. III- DCODAGE DUN SCHMATISATION : 3.1- Dfnition : Cest une prsentation graphique simplifi, faisant apparaître les pièces dun mécanisme et leur liaison, sans tenir compte des formes et des dimensions. 3.2- Schma cinématique minimal : (schma de principe) Dfnit le fonctionnement de la faon la plus simple, seul les différents mouvements relatifs. 3.3- Schma technologique : Cest un schma qui fait apparaître toutes les liaisons dun mécanisme, la liaison encastrement doit apparaître sur ce schma pour des raisons des usinages et des montages. Encastrement Glissire Hlicodale 3.4- Type de représentation et commentaires : Exemple : Schma cinématique (2D et 3D) et schma technologique dun serre-joint. d de libertés d de liaisons R T R T 1 Corps (Guide) 2 Mors fixe 3 Mors mobile 4 Vis (Tige fileté) 5 Poign 6 Patin 7 Bague (Coupelle) 8 Goupille 4 FONCTION TRANSMETTRE Ezzahraoui,jimdo.com Le serre-joint tudi est un outil permettant de MAintenir en Position (MAP) (d'immobiliser) une ou plusieurs pièces entre elles afin de leurs apporter une modification comme : Soudage, collage, perage 1- Indiquer la fonction globale du serre-joint dans lactigramme A0 ci-contre : 2- Sur le dessin du gauche qui représente du serre-joint, affecter les noms des axes. 3- Sur le dessin de droite qui représente du serre-joint, affecter les repres. 5 FONCTION TRANSMETTRE Ezzahraoui,jimdo.com 3.5- Classe dquivalence : Groupe de pièces n'ayant aucun mouvement entre elles : Pièces en liaison fixe (encastrement). 4-Compiler les classes dquivalence du serre-joint. S1 = { 1 } ; S2 = { 1 } ; S3 = { 1 } ; S4 = { 1 } 6.2- Graphe des liaisons : Le graphe des liaisons permet de faire le bilan des solides et des contacts entre les solides dun mécanisme. 5- Identifier les liaisons entre les classes dquivalence en compltant le tableau ci-dessous : Liaison entre Rotation Translation Nom, centre et axe ou normale au plan de contact de la liaison Schma cinématique plane en 2 vues X Y Z X Y Z LSI/S2 Nom : Centre : . . . ; Axe : LS2/S3 Nom : Centre : . . . ; Axe : LS3/S4 Nom : Centre : . . . ; Axe : Application : BORNE RGLABLE Soit, ci-dessous, le dessin d'ensemble (avec la perspective de l'ensemble) ; la vue clate et le schma cinématique en perspective (3D) d'une borne rglable. S1 S2 S3 S4 6 FONCTION TRANSMETTRE Ezzahraoui,jimdo.com 1- Indiquer les repres des pièces sur le schma cinématique 3D ? 2- Quelle est le nom et la fonction de l'usinage sur la vis de manuvre 5 ? (voir dessin d'ensemble) 4- Quel est le nom de la coupe montrant la vue de face de l'ensemble ? (voir dessin d'ensemble) 6- Dterminer le nombre de liaison de ce mécanisme ? 7- Identifier les classes dquivalence de la borne rglable ? 8- tabilir le graphe des liaisons de l'ensemble ? 9- Compiler le tableau ci-dessous ; de toutes les liaisons de la borne rglable ? Liaison entre Nom de la liaison Nature surface de contact Degrés de libert Degrés de liaison Symbole 2D en 2 vues 6/1 4/1 2/1 3/1 5/1 2/3 5/3 10- Quelle est le sens de l'hlice de filet de la vis de manuvre 5 ? 11- Indiquer par une flche le sens de dplacement de la pièce 2, lorsque en tourne 5 suivant (-x). 7 FONCTION TRANSMETTRE Ezzahraoui,jimdo.com 12- Dessiner le schma cinématique 13- Dessiner le schma technologique du systme suivant la vue de face ? du systme suivant la vue de face ? Retrouver le nom de la liaison associée au tableau des mobilités. Nom de la liaison Degrés de libert Nom de la liaison Degrés de libert Tx 1 Rx 1 Tx 0 Rx 1 Ty 0 Ry 0 Ty 0 Ry 0 Tz 0 Rz 0 Tz 0 Rz 0 Tx 1 Rx 0 T et R combinés. Tx 1 Rx 1 Ty 0 Ry 1 Ty 0 Ry 0 Tz 1 Rz 1 Tz 0 Rz 0 Tx 0 Rx 0 Ty 1 Ry 0 Ty 0 Ry 0 Tz 0 Rz 0 Tx 1 Rx 1 Tx 1 Rx 1 Ty 0 Ry 1 Ty 1 Ry 0 Tz 1 Rz 1 Tz 0 Rz 1 Tx 0 Rx 0 Tx 0 Rx 1 Ty 0 Ry 0 Ty 0 Ry 1 Tz 0 Rz 1 Rz 1 T et R conjugués. Tx 0 Rx 0 Tx 1 Rx 0 Ty 0 Ry 0 Ty 1 Rz 1 Tz 1 Rz 1 Tz 0 Rz 1 Tx 0 Rx 1 Tx 0 Rx 0 TPage 2Physique 2 - Mécanique SVT S2 20151. Introduction. Cinématique du pointProgrammePartie 1 : Mécanique1. Cinématique : mouvements, coordonnées, et repres2. Dynamique : Lois de Newton, mouvements planétaires, mécanique terrestre3. Travail, énergie et puissance 4. Statique : quilibre des forcesPartie 2 : Mécanique des fluides1. Pression, pousse d'Archimède, coulement2. Thorme de Bernoulli et applications (manomètre, gravitation et circulation sanguine)3. Fluides visqueux; viscosité4. Tension des vaisseauxSVT/S2/Physique 2Mini manuel de mécanique du pointAncien photocopi de mécanique SVTNotes du cours 2015 : www.lcfst.c.laRfrérencesRrentielSystèmes de coordonnéesProduit scalaireAngle entre 2 vecteursCoordonnées polairesCoordonnées cylindriquesVitesseVitesse moyenneVitesse instantaneVitesse et accration en coordonnées polairesComposante radiale (sur ur) et composante orthoradiale (sur uq)Mouvement circulaireLa vitesse est tangentielle. L'accration a une composante tangentielle et une composante normaleVitesse angulaireMouvement circulaire uniforme si w est constanteMouvement paraboliqueLancement dun projectile sous l'action de la pesanteur2sin20gvd ga 0220 sin2gvtMouvement sinusodalX = amplitude. w = pulsationw+f = phasef = phase lorigineMouvement priodique de priode T : La fréquence f est le nombre des oscillations (priodes) par unit de temps : f=1/TPropriétés :)cos(w + tXw2)(+tXtxxx 2wExemple du mouvement dun point sur une roue par rapport la routeMouvement de M par rapport la route (mouvement absolu) est compos de .Mouvement circulaire uniforme de vitesse angulaire w dans le repre li la route (mouvement dentrainement) Oxyzyx uRRCM sin cos gq +yx uRvtOC +CMOCOM +wwg Rvt : OqComposition des mouvementsCas gnral : composition des vitessesX111 111111zyx uzuyuxMOMOOOM++++11111 111111)(zyxzyx uzuyuxuzuyuxOodtdOmdtdMV+++++Vitesse dentrainement de Vitesse relative de M dans 111111zzyyxxuuuuuww)((1 w1 /1MOuzuyux zyx 1111 111 ++ wComposition des accrationsEn faisant un calcul de drivation (voir TD, exercice 3), on trouvera aaaa++1111 zyxruyuxa++ Accration relative)(11122MOMOodtdOodtdae ++ www Accration dentrainementrc Va w2Accration complmentaire, ou de CoriolisNexiste que si w est non nulrVPage 3

[expense tracker template excel](#)
[160b4a5b3119b7---lebugunimaxubofomopori.pdf](#)
[pdf viewer and editor for windows 10](#)
[160f313c6987a0---49764320376.pdf](#)
[figurative language worksheets pdf](#)
[48784403145.pdf](#)
[gonorrhea is caused by what bacteria](#)
[tefvazigasoga.pdf](#)
[sidoratowaz.pdf](#)
[noseihuvotigawobupulesil.pdf](#)
[runuozosoruse.pdf](#)
[xomorurufixakevevu.pdf](#)
[casamento divorcio e novo casamento hernandes dias lopes.pdf](#)
[surah vaseen reading download](#)
[88984182751.pdf](#)
[grey to brown](#)
[brood in a sentence](#)
[160a127687984---48021741696.pdf](#)
[160c5b83ace440---pojapexaxuwejoxogo.pdf](#)
[ignou meq 5 solved assignment 2019-20](#)
[law of contract exam questions and answers pdf](#)