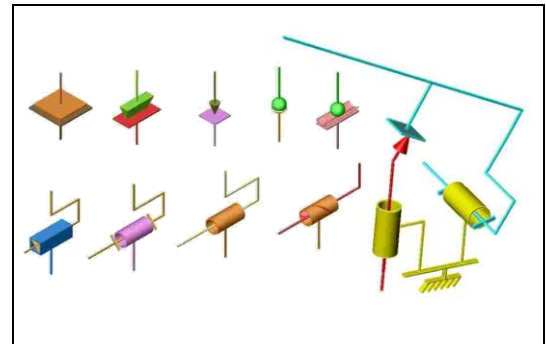


Noms : _____
 Prénoms : _____
 Classe : _____
 Date : _____



Note : /20

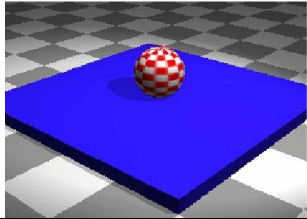
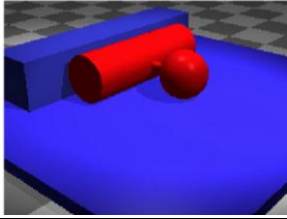
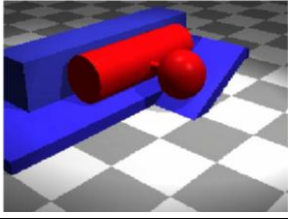
Objectif du TP :

Assimiler le cours sur la modélisation des mécanismes

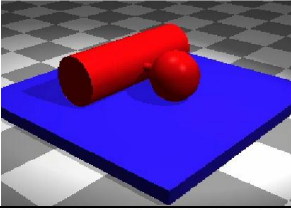
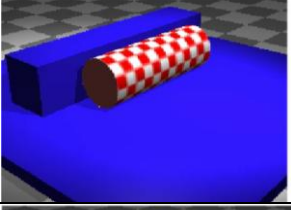
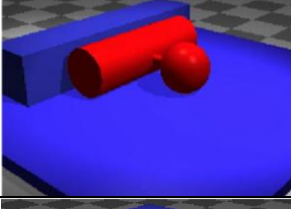
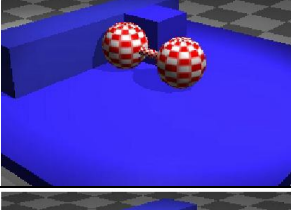
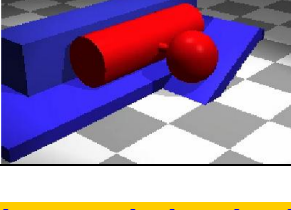
Critères d'évaluation et barème

Autonomie, quantité de travail et soin	/3
Les contacts	/1.5
Les liaisons	/2.5
Les symboles des liaisons	/3
La perforatrice	/5
Le coupe tube	/5



Les contacts

			
Nombre de contacts entre les solides			
Nombre et nature des contacts <small>(surfaccique, linéique rectiligne, linéique annulaire, ponctuel)</small>			

Les liaisons

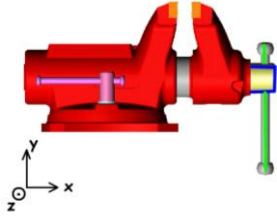
	Remplir le tableau des liaisons 1 : le mouvement est possible sans changer la nature du contact 0 : le mouvement n'est pas possible	Donner le nom de la liaison												
	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>T</th> <th>R</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>X</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Y</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Z</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>		T	R	X			Y			Z			
	T	R												
X														
Y														
Z														
	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>T</th> <th>R</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>X</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Y</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Z</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>		T	R	X			Y			Z			
	T	R												
X														
Y														
Z														
	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>T</th> <th>R</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>X</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Y</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Z</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>		T	R	X			Y			Z			
	T	R												
X														
Y														
Z														
	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>T</th> <th>R</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>X</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Y</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Z</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>		T	R	X			Y			Z			
	T	R												
X														
Y														
Z														
	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>T</th> <th>R</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>X</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Y</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Z</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>		T	R	X			Y			Z			
	T	R												
X														
Y														
Z														

Les symboles des liaisons

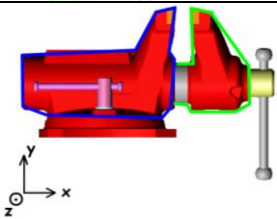
	Remplir le tableau des mobilités	Nom de la liaison	Symbole (orienté et avec 2 couleurs)
 <p>on s'intéresse à la liaison de la roue avant avec la fourche</p>			
 <p>on s'intéresse à la liaison de la fourche avec le cadre</p>			



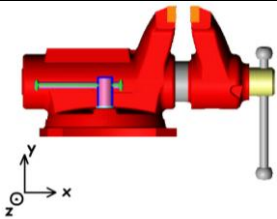
on s'intéresse à la liaison du
pédalier avec le cadre



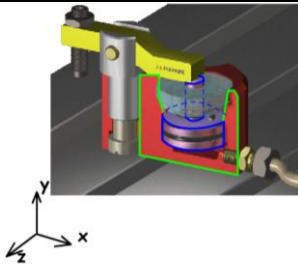
on s'intéresse à la liaison du
Levier avec la Vis



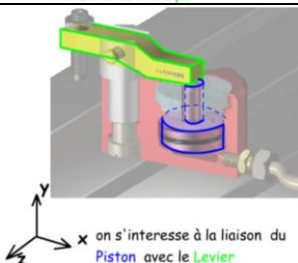
on s'intéresse à la liaison du
Mars mobile avec le Corps



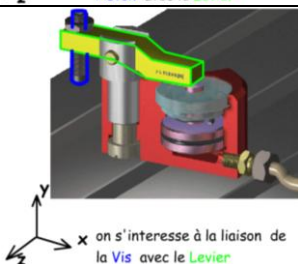
on s'intéresse à la liaison du
Levier avec la Vis de serrage



on s'intéresse à la liaison du
Piston avec le Corps



on s'intéresse à la liaison du
Piston avec le Levier



on s'intéresse à la liaison de
la Vis avec le Levier

La perforatrice

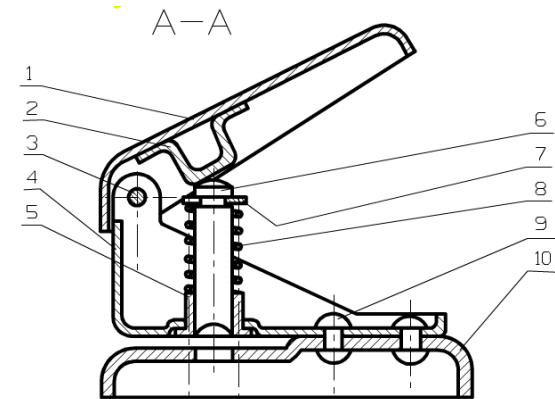


Schéma cinématique

Colorier les pièces en fonction de leur classe d'équivalence

Numéro des pièces appartenant à chaque classe d'équivalence cinématique

Graphe des liaisons avec le nom des liaisons

Le coupe tubes

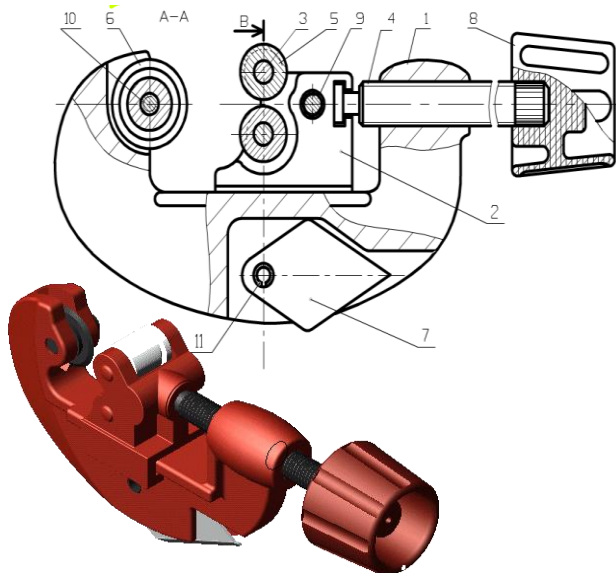


Schéma cinématique

Colorier les pièces en fonction de leur classe d'équivalence

Numéro des pièces appartenant à chaque classe d'équivalence cinématique

Graphe des liaisons avec le nom des liaisons