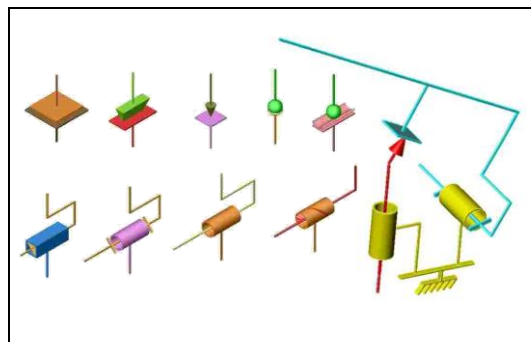


Noms : _____
 Prénoms : _____
 Classe : _____
 Date : _____



Note : /20

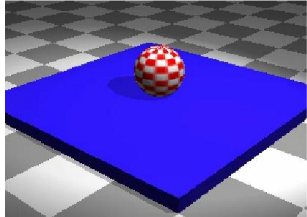
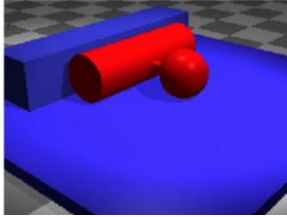
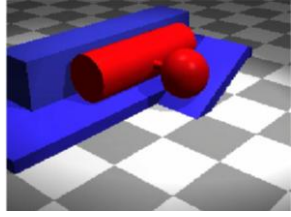
Objectif du TP :

Assimiler le cours sur la modélisation des mécanismes

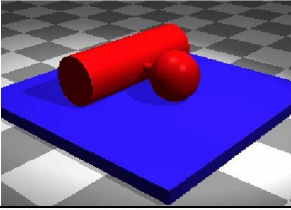
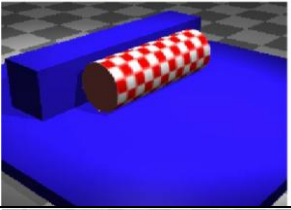
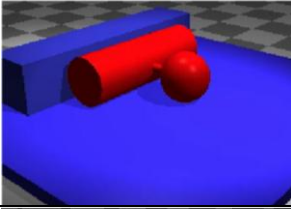

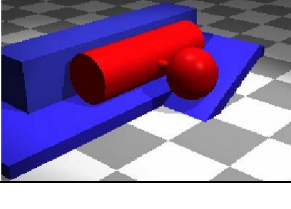
Critères d'évaluation et barème

Autonomie, quantité de travail et soin	/3
Les contacts	/3
Les liaisons	/5
Les symboles des liaisons	/9



Les contacts

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

Les liaisons

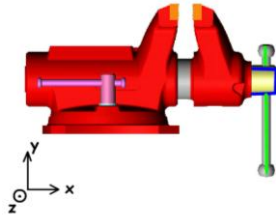
	Remplir le tableau des liaisons 1 : le mouvement est possible sans changer la nature du contact 0 : le mouvement n'est pas possible	Donner le nom de la liaison												
	<table border="1"> <tr><td></td><td>T</td><td>R</td></tr> <tr><td>X</td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Y</td><td></td><td></td>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

Les symboles des liaisons

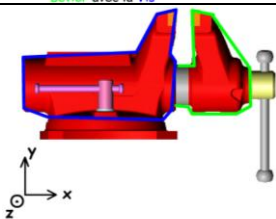
	Remplir le tableau des mobilités	Nom de la liaison	Symbole (orienté et avec 2 couleurs)
 <p>on s'intéresse à la liaison de la roue avant avec la fourche</p>			
 <p>on s'intéresse à la liaison de la fourche avec le cadre</p>			



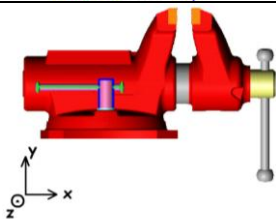
on s'intéresse à la liaison du **pédalier** avec le **cadre**



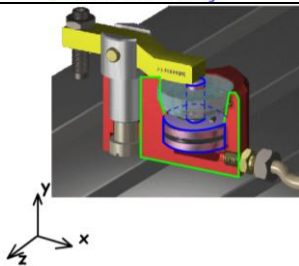
on s'intéresse à la liaison du **Levier** avec la **Vis**



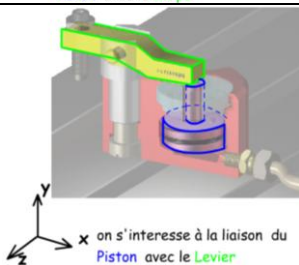
on s'intéresse à la liaison du **Mars mobile** avec le **Corps**



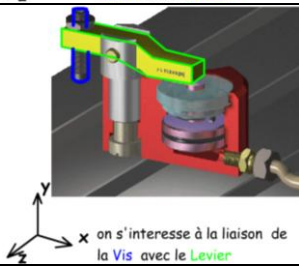
on s'intéresse à la liaison du **Levier** avec la **Vis de serrage**



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**