

Repérage des mobilités dans une liaison

Pour analyser le mouvement d'une pièce par rapport à une autre, on fixe un repère de référence à l'une des deux pièces et on analyse les mouvements possibles de la deuxième, par rapport à ce repère.

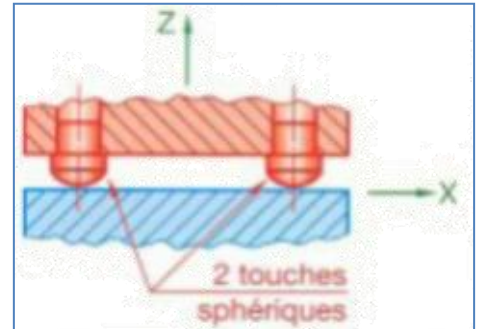
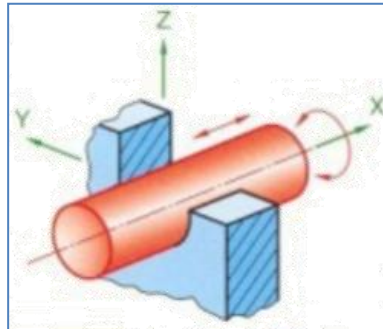
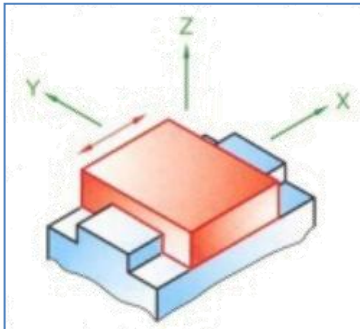


Tableau des liaisons

Nombre de mobilités = nombre de degrés de liberté	Caractérisation de la liaison	Tableau des mobilités	Schématisation Plane	Schématisation spatiale												
0	Encastrement	<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																
1	Glissière d'axe z, de centre A	<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																
Pivot d'axe z, de centre A	<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																

	Hélicoïdale d'axe z, de centre A, de pas p		
2	Pivot glissant d'axe z, de centre A		
3	Rotule de centre A		
	Appui plan de normale y, de centre A		
4	(sphère cylindre) Linéaire annulaire d'axe z, de centre A		
	(cylindre plan) Linéaire rectiligne de normale y, d'axe z, de centre A		
5	Sphère plan (ponctuelle) de normale z		

Modélisation des mécanismes simples

Les mécanismes de transmission de mouvement on aussi leur représentation schématique :

