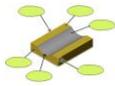


Liaisons mécanique parfaites

En vous aidant de la mallette Jeulin ou CREA Technologies et des fichiers numériques donnés dans le répertoire Q:/Devoirs/4.CST-Comportement Systèmes Techniques/Liaisons/, compléter le document suivant.

1. Identification des éléments géométriques

Lancer le fichier exogeom.exe

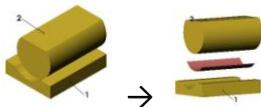


Quels sont les différents éléments géométriques que l'on peut rencontrer ?

-
-
-
-
-

2. Identification des géométries de contact (surfaces fonctionnelles)

Lancer le fichier exocont.exe



Proposer des éléments géométriques qui permettent de réaliser les surfaces en contact (=surfaces fonctionnelles) suivantes :

Point	

Plan	

Ligne rectiligne (droite)	

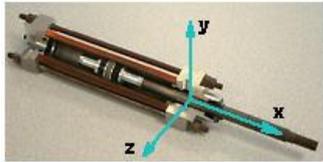
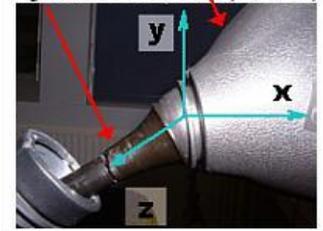
Cylindre	

Ligne circulaire (cercle)	

Sphère	

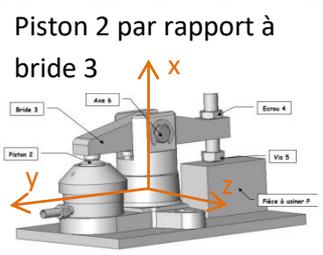
3. Identification de liaison

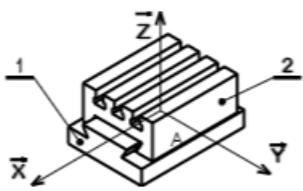
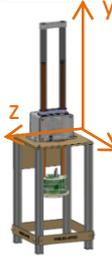
Lancer le fichier exoliais.exe et compléter le tableau page suivante :

liaison étudiée	Mobilités	Assemblage et Contact(s) élémentaire(s) équivalents	Désignation et Schéma de la LIAISON MECANIQUE																		
 <p>Patin et Glace</p>	<table border="1"> <tr><td> </td><td> </td></tr> </table>											<table border="1"> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> </table>					<table border="1"> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> </table>				
 <p>Tige et Corps de vérin</p>	<table border="1"> <tr><td> </td><td> </td></tr> </table>											<table border="1"> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> </table>					<table border="1"> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> </table>				
 <p>Tige et Rétroviseur (scooter)</p>	<table border="1"> <tr><td> </td><td> </td></tr> </table>											<table border="1"> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> </table>					<table border="1"> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> </table>				

4. Identification des autres liaisons

A partir de la mallette jeulin ou de CREA Technologies, réaliser les différentes liaisons et compléter les différents tableaux.

liaison étudiée	Mobilités	Assemblage et Contact(s) élémentaire(s) équivalents	Désignation et Schéma de la LIAISON MECANIQUE																		
 <p>Piston 2 par rapport à bride 3</p>	<table border="1"> <tr><td> </td><td> </td></tr> </table>											<table border="1"> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> </table>					<table border="1"> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> <tr><td> </td></tr> </table>				

liaison étudiée	Mobilités	Assemblage et Contact(s) élémentaire(s) équivalents	Désignation et Schéma de la LIAISON MECANIQUE																																								
<p>Pièce 2 / Pièce 1</p> 	<table border="1"> <tr><td></td><td></td></tr> </table>																					<table border="1"> <tr><td></td></tr> </table>											<table border="1"> <tr><td></td></tr> </table>										
<p>Levier sur bâti</p> 	<table border="1"> <tr><td></td><td></td></tr> </table>																					<table border="1"> <tr><td></td></tr> </table>											<table border="1"> <tr><td></td></tr> </table>										
<p>Ecrou par rapport à la vis</p> 	<table border="1"> <tr><td></td><td></td></tr> </table>																					<table border="1"> <tr><td></td></tr> </table>											<table border="1"> <tr><td></td></tr> </table>										
<p>APXS : capteur/châssis</p> 	<table border="1"> <tr><td></td><td></td></tr> </table>																					<table border="1"> <tr><td></td></tr> </table>											<table border="1"> <tr><td></td></tr> </table>										