



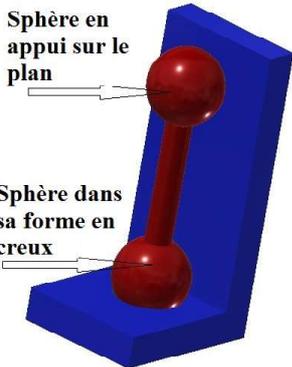
EX14 Liaisons cinématique

1° LIAISONS COMPOSEES :

A l'aide de la page 3, et sachant que les barres relient rigidement les deux pièces auxquelles elles sont attachées, répondre aux questions suivantes :

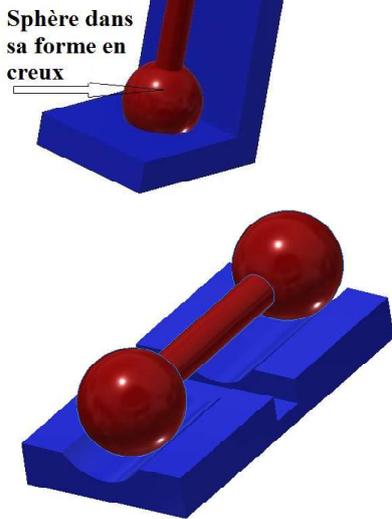
1.1. Quels sont le ou les mouvements relatifs possibles entre les deux pièces reliées par la barre et leur socle ? Préciser selon quels axes. Répondre sous la forme Rx, Ry, Rz, Tx, Ty, Tz. suivant le cas.

Sphère en appui sur le plan

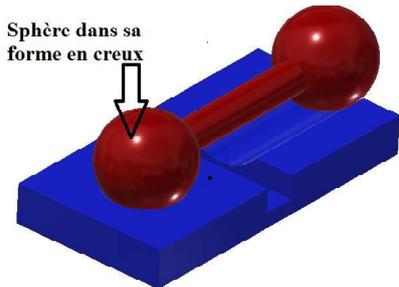


a) Assemblage 1 : .....

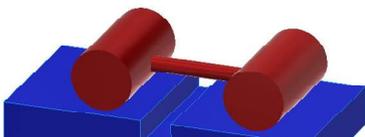
Sphère dans sa forme en creux



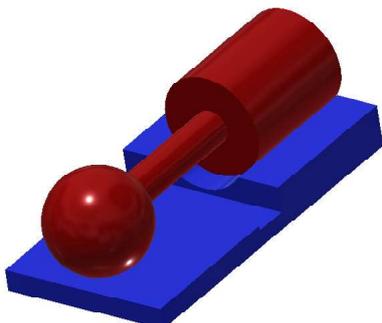
b) Assemblage 2 : .....



c) Assemblage 3 : .....



d) Assemblage 4 : .....



e) Assemblage 5 : .....



**EX14 Liaisons cinématique**

**1.2. Avec quelles liaisons de base a-t-on réalisé chacune de ces liaisons et quelle est la liaison équivalente obtenue pour chacun des cas étudiés ?**

- a) Assemblage 1 : .....+.....  
= .....
- b) Assemblage 2 : .....+.....  
= .....
- c) Assemblage 3 : .....+.....  
= .....
- d) Assemblage 4 : .....+.....  
= .....
- e) Assemblage 5 : .....+.....  
= .....

**2° CREATION**

**2.1. A l'aide d'une liaison pivot glissant et d'une liaison ponctuelle, créer une liaison glissière. La dessiner en perspective.**

**2.2. A l'aide d'une liaison pivot glissant et d'une liaison ponctuelle, créer une liaison pivot. La dessiner en perspective.**