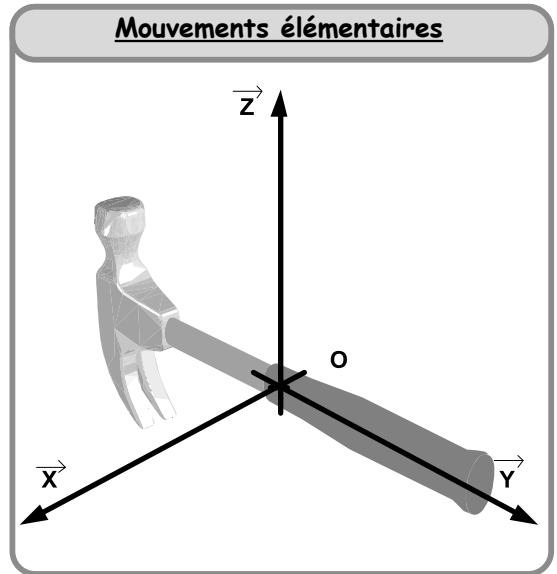


Solide rigide et liaisons parfaites :

Dans ce chapitre, nous ne tiendront compte que des pièces rigides (indéformables)
De plus les surfaces permettant leurs assemblages seront considérées comme parfaites et le frottement entre les pièces sera négligé. (sauf pour un assemblage par adhérence.)
Seules les pièces principales du mécanisme seront considérées.

Les mouvements élémentaires :

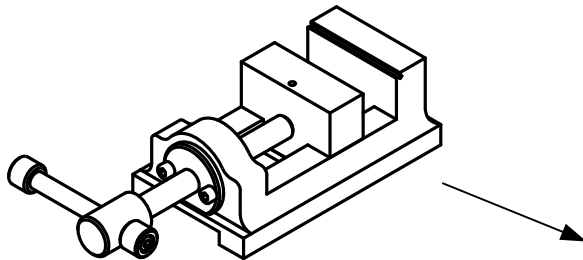
Dans un repère, le déplacement d'un objet peut être décomposé en



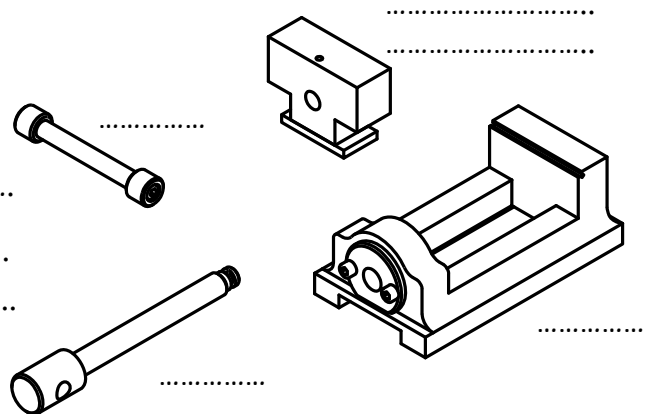
Les sous ensembles cinématiques :

Un mécanisme est constitué de « sous ensembles cinématiquement équivalents » eux même constitués de pièces.

Exemple : étau en phase de réglage



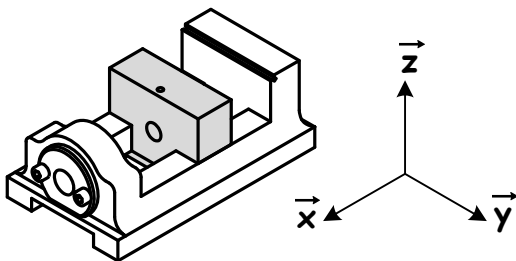
Sous ensembles de l'étau :



Entre les pièces d'un même sous ensemble,

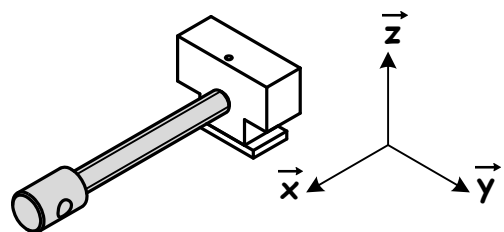
Entre deux sous ensemble,

Liaisons entre les sous ensembles :



Liaison
d'axe

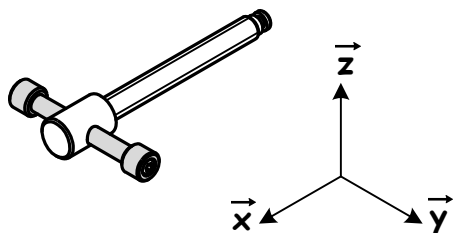
Symbole :



Liaison
d'axe

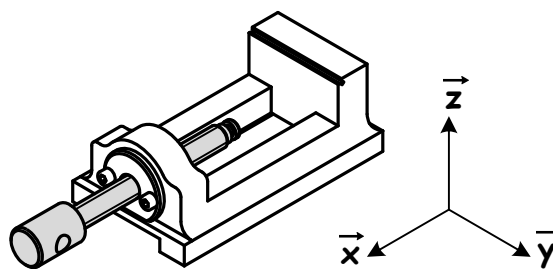
Symbole :

Liaisons entre les sous ensembles : (suite)



Liaison
d'axe

Symbole :



Liaison
d'axe

Symbole :

Le graphe de structure (ou de liaison) :

Il permet

SE1 : SE2 :

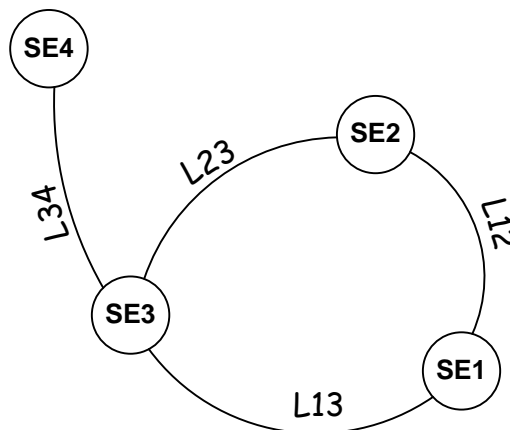
SE3 : SE4 :

L13 : liaison d'axe

L12 : liaison d'axe

L23 : liaison d'axe

L34 : liaison d'axe



Le schéma cinématique :

Il permet

Schéma en perspective

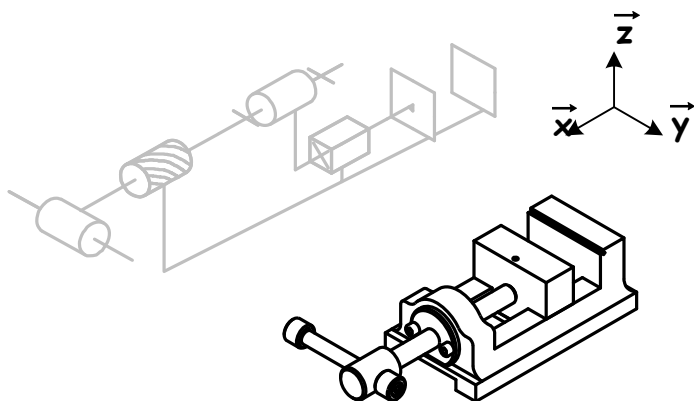


Schéma en vue de coté

