

MODELISATION



BASE

Schéma cinématique Exercices

Nom :

	Mobilités	Nom	Représentation
<p>on s'intéresse à la liaison de la <b>roue avant</b> avec la <b>fourche</b></p>	$\begin{array}{c c} & T & R \\ \hline X & 0 & 0 \\ Y & 0 & 0 \\ Z & 0 & 0 \end{array}$		
<p>on s'intéresse à la liaison de la <b>fourche</b> avec le <b>cadre</b></p>	$\begin{array}{c c} & T & R \\ \hline X & 0 & 0 \\ Y & 0 & 0 \\ Z & 0 & 0 \end{array}$		
<p>on s'intéresse à la liaison du <b>pédalier</b> avec le <b>cadre</b></p>	$\begin{array}{c c} & T & R \\ \hline X & 0 & 0 \\ Y & 0 & 0 \\ Z & 0 & 0 \end{array}$		
<p>on s'intéresse à la liaison du <b>Levier</b> avec la <b>Vis</b></p>	$\begin{array}{c c} & T & R \\ \hline X & 0 & 0 \\ Y & 0 & 0 \\ Z & 0 & 0 \end{array}$		
<p>on s'intéresse à la liaison du <b>Mors mobile</b> avec le <b>Corps</b></p>			



	Mobilités	Nom	Représentation												
<p>on s'intéresse à la liaison du <b>Levier</b> avec la <b>Vis de serrage</b></p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>T</th> <th>R</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>X</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Y</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Z</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>		T	R	X	0	0	Y	0	0	Z	0	0		
	T	R													
X	0	0													
Y	0	0													
Z	0	0													
<p>on s'intéresse à la liaison du <b>Corps</b> avec le <b>Socle</b></p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>T</th> <th>R</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>X</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Y</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Z</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>		T	R	X	0	0	Y	0	0	Z	0	0		
	T	R													
X	0	0													
Y	0	0													
Z	0	0													
<p>on s'intéresse à la liaison du <b>Piston</b> avec le <b>Corps</b></p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>T</th> <th>R</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>X</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Y</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Z</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>		T	R	X	0	0	Y	0	0	Z	0	0		
	T	R													
X	0	0													
Y	0	0													
Z	0	0													
<p>on s'intéresse à la liaison du <b>Piston</b> avec le <b>Levier</b>  <b>On rappelle :</b> On considère que les deux pièces</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>T</th> <th>R</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>X</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Y</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Z</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>		T	R	X	0	0	Y	0	0	Z	0	0		
	T	R													
X	0	0													
Y	0	0													
Z	0	0													
<p>on s'intéresse à la liaison de la <b>Vis</b> avec le <b>Levier</b></p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>T</th> <th>R</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>X</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Y</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Z</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>		T	R	X	0	0	Y	0	0	Z	0	0		
	T	R													
X	0	0													
Y	0	0													
Z	0	0													
<p>on s'intéresse à la liaison du <b>Levier</b> avec son <b>support</b></p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>T</th> <th>R</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>X</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Y</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Z</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>		T	R	X	0	0	Y	0	0	Z	0	0		
	T	R													
X	0	0													
Y	0	0													
Z	0	0													