

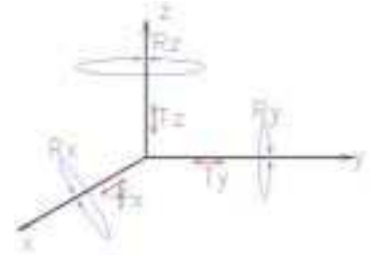
# LES LIAISONS CINEMATIQUE

## Exercices liaiso-s

NOM:  
Prénom:  
Classe:  
Date:

### CINEMATIQUE DES LIAISONS

Tout au long des exercices nous utiliserons le repère  $(O, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$  ci-contre.



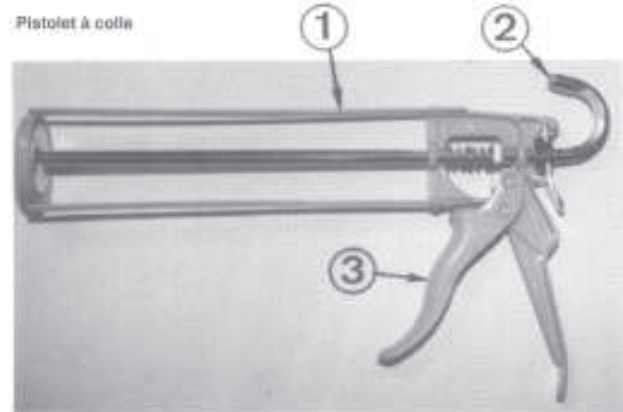
#### 1° EXERCICES 1

a) En vous aidant de la photo du pistolet et de votre expérience, indiquez le nom de la liaison:

entre

1 et 2 : \_\_\_\_\_

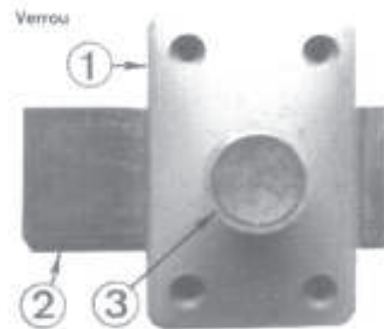
1 et 3 : \_\_\_\_\_



b) Même question pour le verrou ci-contre.

entre

1 et 2 : \_\_\_\_\_



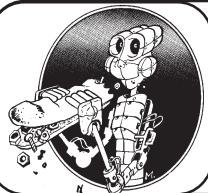
#### 2° EXERCICE 2

##### 2.1. Types de contact

Les contacts peuvent être surfaciques (*une surface*), linéiques (*une ligne*) ou ponctuels (*un point*).

Répondre dans le tableau page suivante, pour chacun des assemblages proposés ci-dessus :

- Indiquez la forme de la surface de contact entre les deux pièces.
- Déduisez le type de contact réalisé.
- Indiquez les mobilités existantes par rapport au repère  $(O, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$
- Donnez le nom de la liaison correspondante.
- Dessinez la schématisation plane en 1 ou 2 vues en utilisant deux couleurs différentes pour différencier les deux pièces en liaison.



# LES LIAISONS CINEMATIQUE

## Exercices liaiso-s

NOM:  
Prénom:  
Classe:  
Date:

Assemblages proposés	Pièces	Forme de la surface de co-tact	Type de co-tact réalisé	Mobilités e- rotatio- et e- tra-slatio-	Mobilités e- rotatio- et e- tra-slatio-	Nom de la liaiso-
<i>pistolet à colle</i>	<i>e-tre 1 et 2</i>					
	<i>e-tre 1 et 3</i>					
<i>verrou</i>	<i>e-tre 1 et 2</i>					