

TP Dessin Assisté par Ordinateur

Mécanisme Sinusmatic

Travail de préparation à faire chez soi

Rédaction sur feuille à agrafer dans votre cahier de TP lors de la séance

Reportez-vous au cours de modélisation cinématique des mécanismes.

1. Rappelez les trois formes fondamentales permettant la modélisation des contacts entre solides.
2. Quels sont les trois géométries de contact possibles entre deux solides.
3. Pour chaque mise en contact deux à deux des formes précédemment citées il y a six possibilités de contact), quelle liaison normalisée obtient-on ?
4. Quand on réalise une liaison pivot glissant entre deux solides 1 et 2, en plus des deux cylindres confondus, quels autres éléments mathématiques sont coïncidents ?
5. Quand on réalise une liaison sphérique (ou rotule) entre deux solides, en plus des deux sphères confondues, quels autres éléments mathématiques sont coïncidents ?
6. Une liaison sphère plan s'obtient en mettant en contact une sphère et un plan. Donnez deux autres possibilités de réaliser une liaison sphère plan (de type ponctuelle donc) avec les formes fondamentales citées précédemment.
7. Même question pour la liaison cylindre/plan.