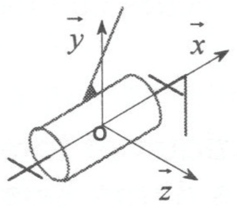
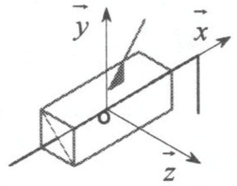
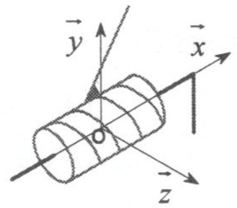
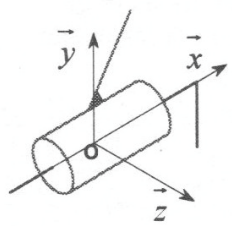
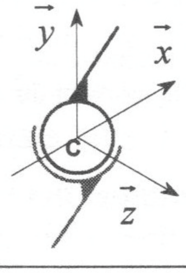
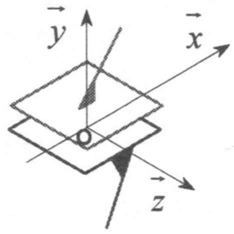
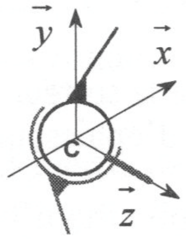
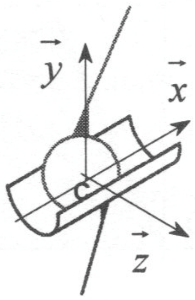
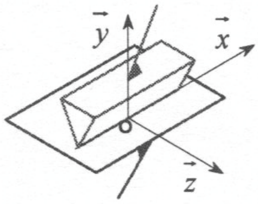
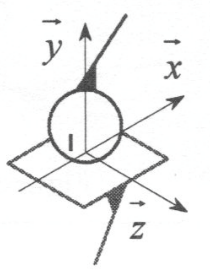
Tableau des liaisons normalisées & Torseurs d'actions mécaniques transmissibles

Pivot d'axe $\left(O,\vec{x}\right)$ 5 inconnues de liaisons		$\{TAM_{2\to1}\}= \underset{\forall P\in(O,\vec{x})}{\begin{Bmatrix} X_{21} & 0 \\ Y_{21} & M_{21} \\ Z_{21} & N_{21} \end{Bmatrix}}_{(\vec{x},..,..)}$ Le torseur a la même forme en tout point P de l'axe $\left(O,\vec{x}\right)$ et dans toute base contenant $\vec{x}$
Glissière de direction $\vec{x}$ 5 inconnues de liaisons		$\{TAM_{2\to1}\}= \underset{\forall P}{\begin{Bmatrix} 0 & L_{21} \\ Y_{21} & M_{21} \\ Z_{21} & N_{21} \end{Bmatrix}}_{(\vec{x},-,-)}$ Le torseur a la même forme en tout point P de l'espace et dans toute base contenant la direction principale $\vec{x}$.
Hélicoïdale d'axe $\left(O,\vec{x}\right)$ X_{21} et L_{21} sont liés donc : 5 inconnues de liaisons	 On note ici p le pas réduit de l'hélice.	$\{TAM_{2\to1}\}= \underset{\forall P\in(O,\vec{x})}{\begin{Bmatrix} X_{21} & L_{21} \\ Y_{21} & M_{21} \\ Z_{21} & N_{21} \end{Bmatrix}}_{(\vec{x},..,..)}$ avec $\lvert L_{21}\rvert = p\cdot\lvert X_{21}\rvert$ et p pas de l'hélice. Le torseur a la même forme en tout point P de l'axe $\left(O,\vec{x}\right)$ et dans toute base contenant l'axe principal $\vec{x}$.
Pivot glissant d'axe $\left(O,\vec{x}\right)$ 4 inconnues de liaisons		$\{TAM_{2\to1}\}= \underset{\forall P\in(O,\vec{x})}{\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ Y_{21} & M_{21} \\ Z_{21} & N_{21} \end{Bmatrix}}_{(\vec{x},..,..)}$ Le torseur a la même forme en tout point P de l'axe $\left(O,\vec{x}\right)$ et dans toute base contenant l'axe principal $\vec{x}$.
Sphérique de centre C 3 inconnues de liaisons		$\{TAM_{2\to1}\}= \underset{C}{\begin{Bmatrix} X_{21} & 0 \\ Y_{21} & 0 \\ Z_{21} & 0 \end{Bmatrix}}_{(..,..,..)}$ Dans tout repère de centre C, centre de la sphère

Appui plan de normale $\vec{y}$ 3 inconnues de liaisons		$\{TAM_{2\to1}\} = \underset{\forall P}{\begin{Bmatrix} 0 & L_{21} \\ Y_{21} & 0 \\ 0 & N_{21} \end{Bmatrix}}_{(\ldots,\vec{y},\ldots)}$ Le torseur a la même forme en tout point P de l'espace et dans toute base contenant la normale au plan , ici $\vec{y}$
Sphérique à doigt de centre C 4 inconnues de liaisons		$\{TAM_{2\to1}\} = \underset{C}{\begin{Bmatrix} X_{21} & L_{21} \\ Y_{21} & 0 \\ Z_{21} & 0 \end{Bmatrix}}$ $(\vec{x}, -, -)$ Le torseur doit être écrit en C, centre de la sphère, dans une base dont l'un des vecteurs est porté par le doigt, ici $\vec{z}$.
Sphère Cylindre d'axe $(C,\vec{x})$ et de centre C 2 inconnues de liaisons		$\{TAM_{2\to1}\} = \underset{C}{\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ Y_{21} & 0 \\ Z_{21} & 0 \end{Bmatrix}}_{(\vec{x},\ldots,\ldots)}$ Le doit torseur doit être écrit en C centre de la sphère, avec un des vecteurs de base – ici $\vec{x}$ – le long de l'axe du mouvement de translation
Linéaire rectiligne d'axe $(O,\vec{x})$ et de normale $\vec{y}$ 2 inconnues de liaisons		$\{TAM_{2\to1}\} = \underset{\forall P \in (O,\vec{x},\vec{y})}{\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ Y_{21} & 0 \\ 0 & N_{21} \end{Bmatrix}}_{(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$ Le repère idéal est défini par un point P sur l'axe de contact –ici $(O,\vec{x})$ et la normale à la surface de contact , ici $\vec{y}$
Sphère-Plan de normale $\vec{y}$, de centre I 1 inconnue de liaison		$\{TAM_{2\to1}\} = \underset{\forall P \in (I,\vec{y})}{\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ Y_{21} & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}}_{(\ldots,\vec{y},\ldots)}$ Le torseur s'écrit en I point de contact, dans toute base contenant la normale au plan de contact

Liaison encastrement 6 inconnues de liaison		$\{TAM_{2\to1}\} = {}_P\begin{Bmatrix} X_{21} & L_{21} \\ Y_{21} & M_{21} \\ Z_{21} & N_{21} \end{Bmatrix}_{(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$