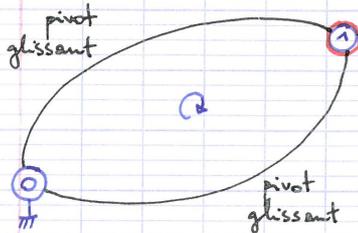


Réalisation d'une liaison glissière

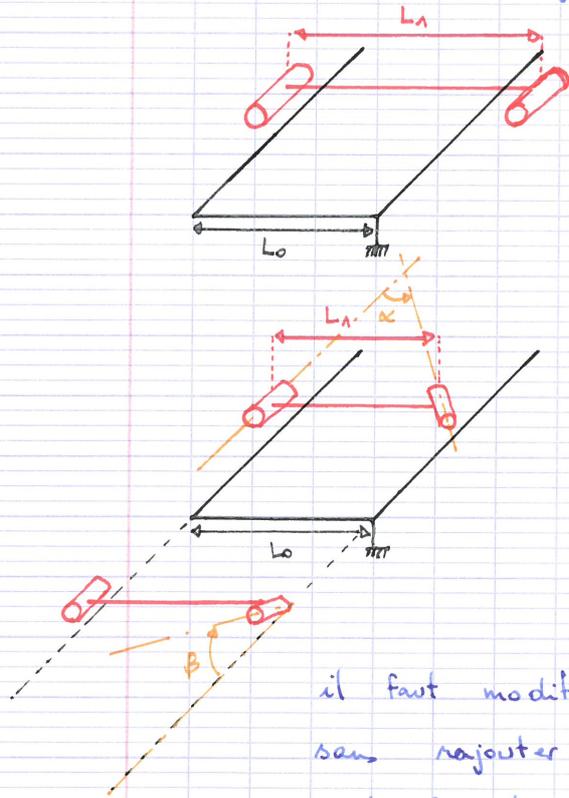
GLISSIÈRE À PATINS



$$\left. \begin{array}{l} f = 1 \text{ no } E_c = 6 \\ I_c = 4 \\ m = 1 \end{array} \right\} \underline{h = 3}$$

Un tel degré d'hyperstatisme permet d'obtenir un mécanisme rigide mais difficile à assembler.

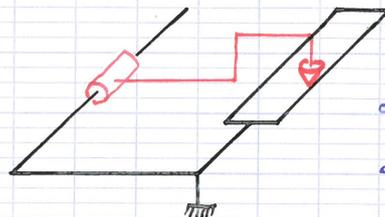
Compte-tenu du degré d'hyperstatisme, il y a 3 contraintes géométriques à respecter:



• contrainte dimensionnelle: il faut que $L_0 = L_1$.

• 2 contraintes angulaires: il faut $\alpha = 0$
 $\beta = 0$

Pour se ramener à un mécanisme isostatique, il faut modifier une liaison pour augmenter I_c de 3 sans ajouter de mobilité. En changeant une liaison pivot glissant par une liaison punctuelle, on s'affranchit bien de toutes les conditions géométriques de montage:



(Par exemple sur le dessin, on a bien $L_0 \neq L_1$, ce qui ne nuit pas au montage du mécanisme.)

