**

|  |  |
| --- | --- |
|  | *TD**Modélisation des liaisons**Systèmes**Stepper**Capteur à levier**Ouvre-portail FAAC**http://sciences-ingenieur.genevoix-signoret-vinci.fr/* |
| *Compétences abordées :* *M7 Modéliser les mouvements - Modéliser les actions mécaniques**Documents à disposition :* *Cours sur les liaisons* |

**Exercice n°1 : stepper DOMYOS :**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Liaison****étudiée** | **Nom****de la liaison** | **Modèle 3D** |
| H / D |  |  |
| H / E |  |  |
| C / G |  |  |
| G / F |  |  |
| F / A |  |  |

 **Compléter** le tableau et le schéma 3D ci-dessous :





**Schéma 3D :**

**Exercice n°2 : capteur pneumatique à levier :**

À partir du cours sur la modélisation des liaisons, **compléter** le tableau et les schémas plans et 3D ci-dessous :

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Liaison****étudiée** | **Degrés de****liberté** | **Nom****de la liaison** | **Torseur****statique** | **Modèle plan****(x, y)** |
| █ / █ |  |  |  |  |
| █ / █ |  |  |  |  |
| █ / █ |  |  |  |  |
| █ / █ |  |  |  |  |





**Schéma 2D :**

**Exercice n°3 : ouvre-portail FAAC :**

**Compléter** le tableau et les schémas plans et 3D ci-dessous :

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Liaison****étudiée** | **Degrés de****liberté** | **Nom****de la liaison** | **Torseur****statique** | **Modèle plan****(x, z)** | **Modèle 3D** |
| 2 / 1 |  |  |  |  |  |
| 3 / 1 |  |  |  |  |  |
| 4 / 2 |  |  |  |  |  |
| 3 / 4 |  |  |  |  |  |



**Schéma 2D :**



**Schéma 3D :**