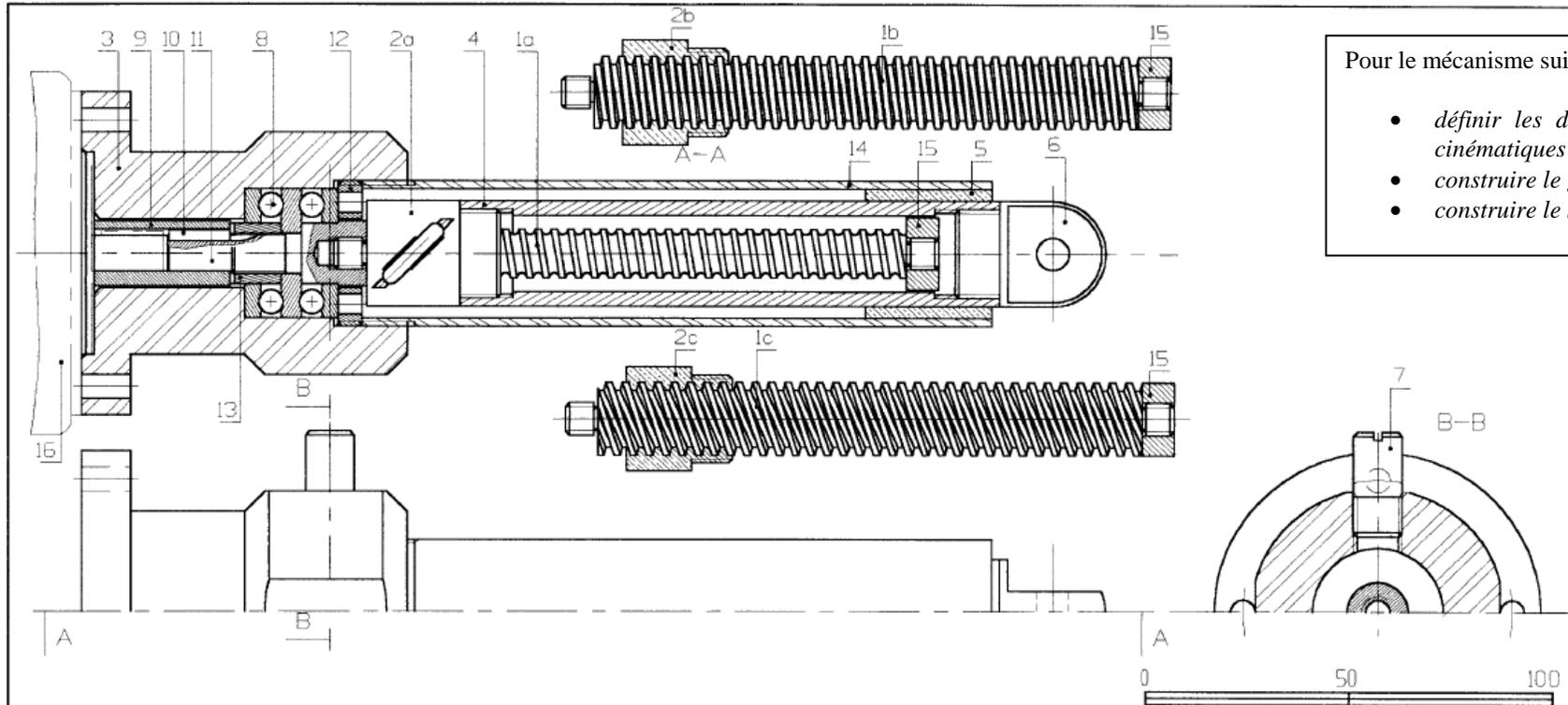




TD – Modélisation des systèmes mécaniques



Pour le mécanisme suivant, on demande de :

- définir les différents sous-ensembles cinématiques
- construire le graphe des liaisons
- construire le schéma cinématique

16	1	Moteur électrique LEROY SOMER LS 56		
15	3	Butée de vis	XC38	collée sur 1
14	1	Cylindre	A-G4	
13	1	Entretaise	XC38	
12	1	Butée filetée	XC38	
11	1	Bout d'arbre	XC38	collé sur 1a,1b,1c
10	1	Clochette parallèle, Forme B de 3x3x15	XC38	
9	1	Manchon d'accouplement	XC38	
8	1	Butée à billes SKF 52202		
7	2	Demi-axe	XC38	
6	1	Lhappe	XC38	
5	1	Bague Metafram 25x32x32		collée sur 14
4	1	Piston	Z3LN18-02	
3	1	Lorps	A-G4	

2b	1	Ecrou Tr16x12	CuZn23Al4	
2b	1	Ecrou Tr16x4	CuZn23Al4	
2a	1	Ecrou à billes SHBU 12x4R SKF transrol	C48	
1c	1	Vis Tr16x12	C38	
1b	1	Vis Tr16x4	C38	
1a	1	Vis à billes SHBU 12x4R SKF transrol	C48	
Rp	Nb	Désignation	Matière	Observations
		VERIN ELECTRIQUE LVM VEM 101		TP1 <input checked="" type="checkbox"/>
				TP2 <input type="checkbox"/>
				TP3 <input checked="" type="checkbox"/>
				TD <input checked="" type="checkbox"/>
DOSSIER TECHNIQUE: page 5/21				
HYDRO TECHNIC-ZAC "LES PETITS CARREAUX"-BP6-94371 SUICY EN BRIE-FRANCE-T+33(0)45134720-Fax(0)451391556				