



Considérons le mécanisme plan de commande d'un coulisseau 2 par un excentrique 1.

Soit  $R(0, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$  un repère lié au bâti 0.

L'excentrique 1 est assimilé à un disque de centre C, de rayon a. 1 est en liaison pivot d'axe (O,z) avec 0. Soit  $R_1(0, \vec{x}_1, \vec{y}_1, \vec{z})$  un repère lié à 1 tel que :  $\vec{OC} = e \cdot \vec{x}_1$

On pose  $\theta = (\vec{x}, \vec{x}_1)$ .

Le coulisseau 2 est en liaison glissière de direction y avec le bâti 0 et en liaison ponctuelle en I et de normale y avec 1.

### Questions :

- 1) Déterminer la vitesse de glissement  $\vec{V}_{I,1/2}$ . Vérifier que cette vitesse est bien située dans le plan tangent aux deux solides.
- 2) Construire sur une figure les 3 vecteurs  $\vec{V}_{I,1/2}$ ,  $\vec{V}_{I,1/0}$  et  $\vec{V}_{I,2/0}$

