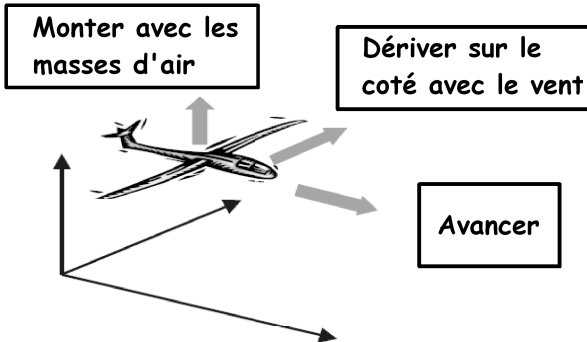
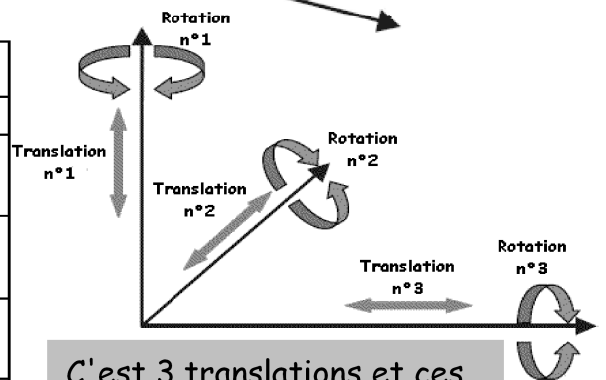
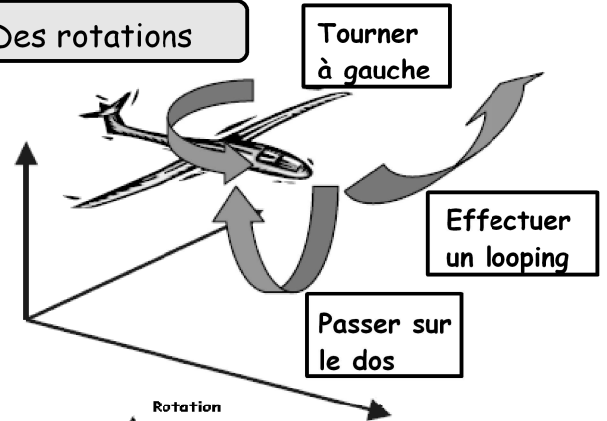


RAPPEL : Un solide complètement libre dans l'espace peut effectuer des déplacements complexes. Prenons l'exemple d'un avion (un planeur) décrivant des figures dans le ciel. Ce planeur peut faire 2 types de mouvements :

Des translations



Des rotations



C'est 3 translations et ces 3 rotations, constituent les mouvements simples !!!

Repère et Nom de La liaison	Modèle	Mouvements relatifs	
		Nbr	Type
Encastrement			Translation
			Rotation
-----			Translation
			Rotation
-----			Translation
			Rotation
Pivot Glissant			Translation
			Rotation
Plan			Translation
			Rotation
-----			Translation
			Rotation
Glissière Hélicoïdale			Translation
			Rotation

Travail à effectuer :

Dans la première colonne ==>

1- Compléter les noms manquants de chacune des liaisons.

2- Indiquer le repère correspondant aux symboles de schématisation selon ci-dessous.

Dans la troisième colonne ==>

3- Indiquer le nombre possible de mouvements de liberté (Translation & Rotation) des pièces entre elles dans chaque liaison.

4- Citer un exemple classique de liaison glissière :

5- Indiquer le nom de la liaison correspondante au verrou :

