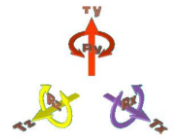


Nom :
Prénom :
Classe :

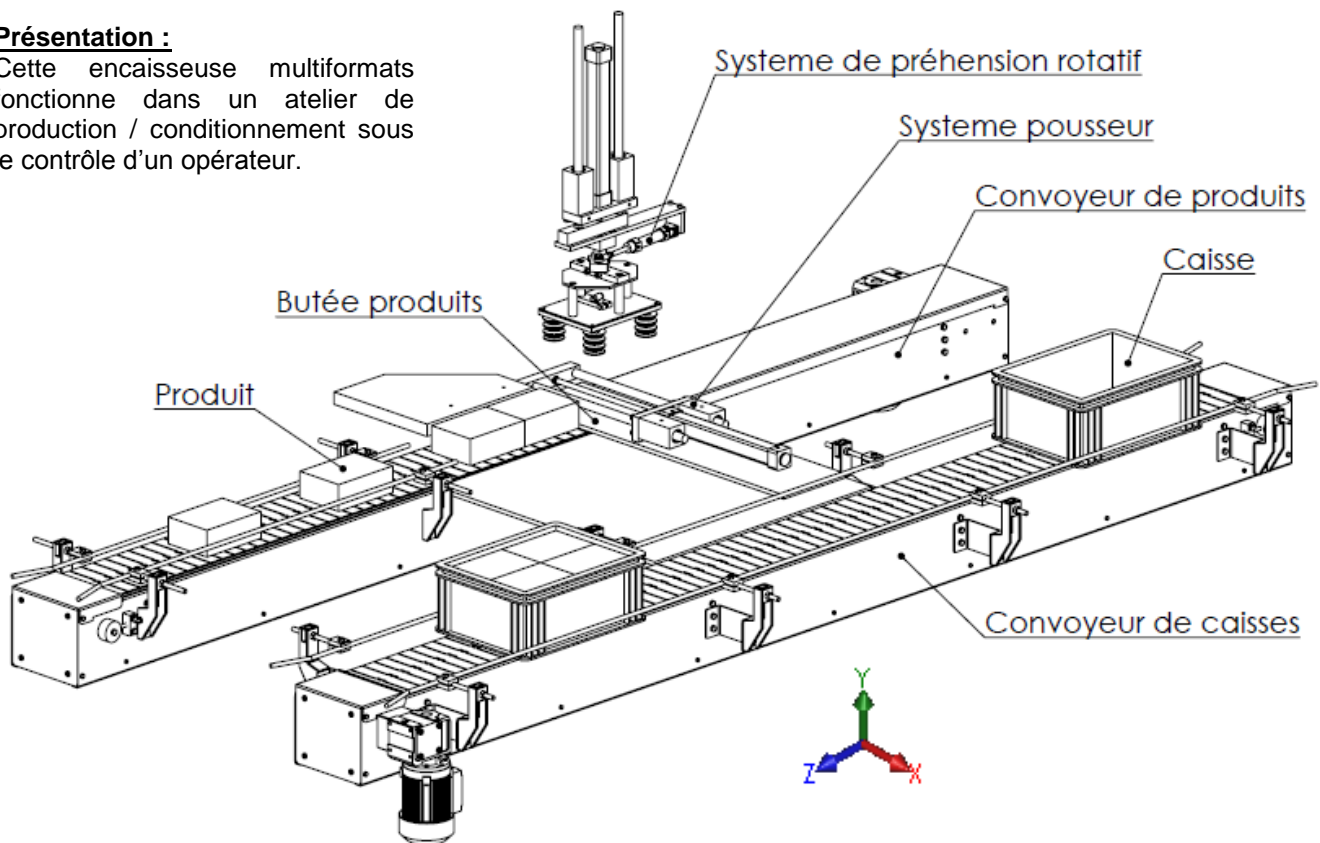
Exercice
Les degrés de liberté

CI 6 : Les mouvements élémentaires

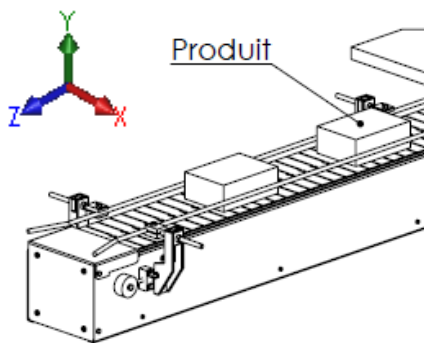


Présentation :

Cette encaisseuse multiformats fonctionne dans un atelier de production / conditionnement sous le contrôle d'un opérateur.



Les produits sur le convoyeur :



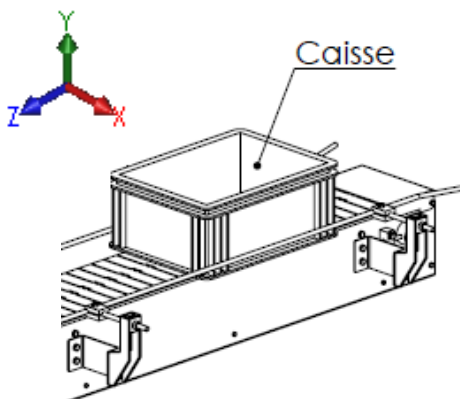
Déterminer le mouvement du produit par rapport à l'ensemble fixe

- TRANSLATION
- ROTATION

Déterminer l'axe de ce mouvement

- X
- Y
- Z

Les caisses :



Déterminer le mouvement de la caisse par rapport à l'ensemble fixe

- TRANSLATION
- ROTATION

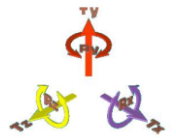
Déterminer l'axe de ce mouvement

- X
- Y
- Z

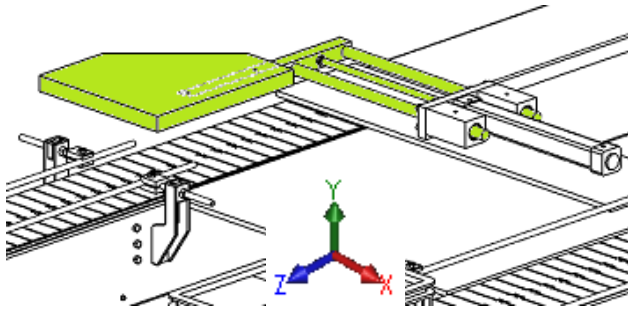
Nom :
Prénom :
Classe :

Exercice
Les degrés de liberté

CI 6 : Les mouvements élémentaires



Le système pousseur :



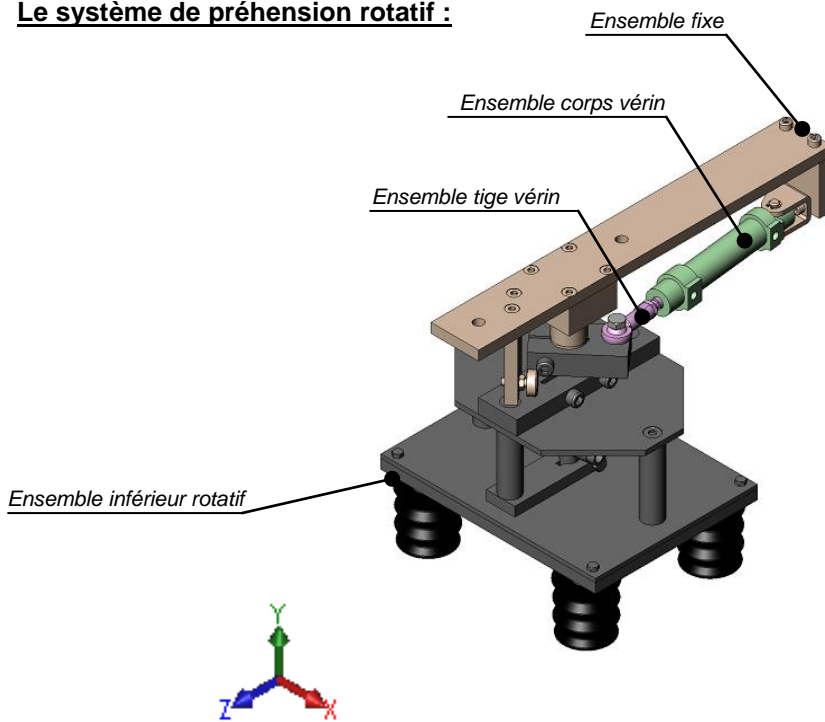
Compléter le tableau des mobilités entre la partie mobile du pousseur et l'ensemble fixe

Translation			Rotation		
Tx	Ty	Tz	Rx	Ry	Rz
1	0	0	0	0	0

Déterminer la liaison :

Liaison**GLISSIERE**.. d'axe **.X**...

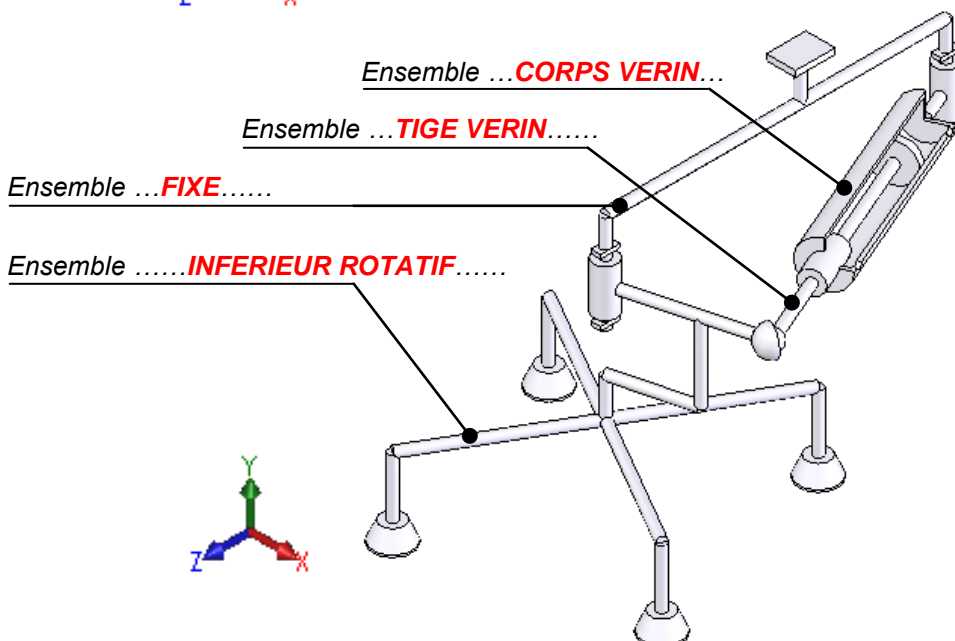
Le système de préhension rotatif :



Ouvrir le dossier "**Partie rotative**"
Ouvrir le fichier "**000 PARTIE ROTATIVE MECASYSTEM**"

Compléter le nom des ensembles sur le schéma cinématique ci dessous.

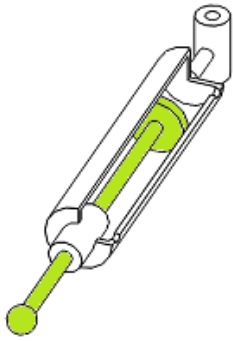
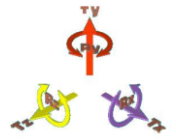
Colorier le schéma cinématique ci dessous
1 couleur par ensemble.



Nom :
Prénom :
Classe :

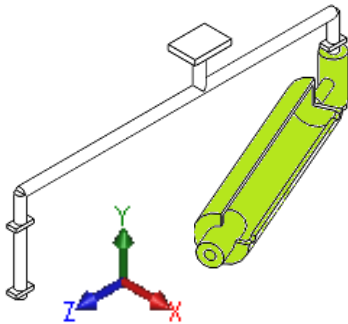
Exercice
Les degrés de liberté

CI 6 : Les mouvements élémentaires



Déterminer la liaison entre "l'ensemble tige vérin" et "l'ensemble corps vérin".

Liaison ..**PIVOT GLISSANT**.....

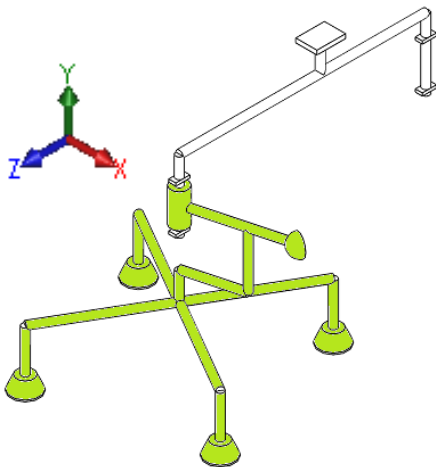


Compléter le tableau des mobilités entre "l'ensemble corps vérin" et "l'ensemble fixe"

Translation			Rotation		
Tx	Ty	Tz	Rx	Ry	Rz
0	0	0	0	1	0

Déterminer la liaison :

Liaison ..**PIVOT**... d'axe **.Y.**

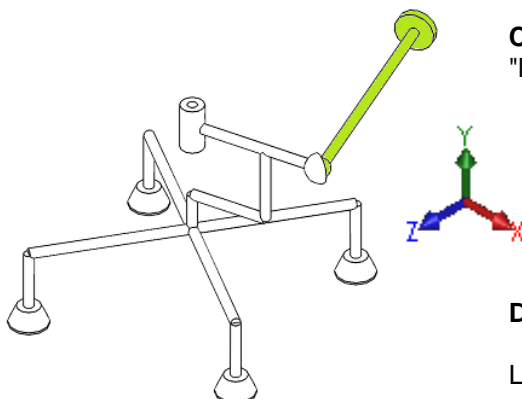


Compléter le tableau des mobilités entre "l'ensemble inférieur rotatif" et "l'ensemble fixe"

Translation			Rotation		
Tx	Ty	Tz	Rx	Ry	Rz
0	0	0	0	1	0

Déterminer la liaison :

Liaison**PIVOT**..... d'axe ...**Y**...



Compléter le tableau des mobilités entre "l'ensemble inférieur rotatif" et "l'ensemble tige vérin"

Translation			Rotation		
Tx	Ty	Tz	Rx	Ry	Rz
0	0	0	1	1	1

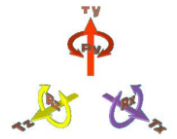
Déterminer la liaison :

Liaison**ROTULE** ou **SPHERIQUE**.....

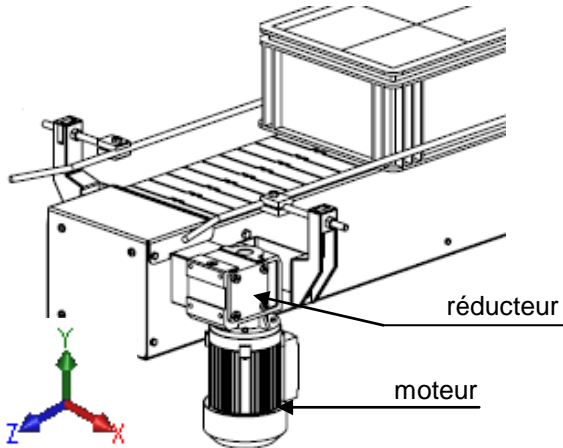
Nom :
Prénom :
Classe :

Exercice
Les degrés de liberté

CI 6 : Les mouvements élémentaires



Motorisation du convoyeur :



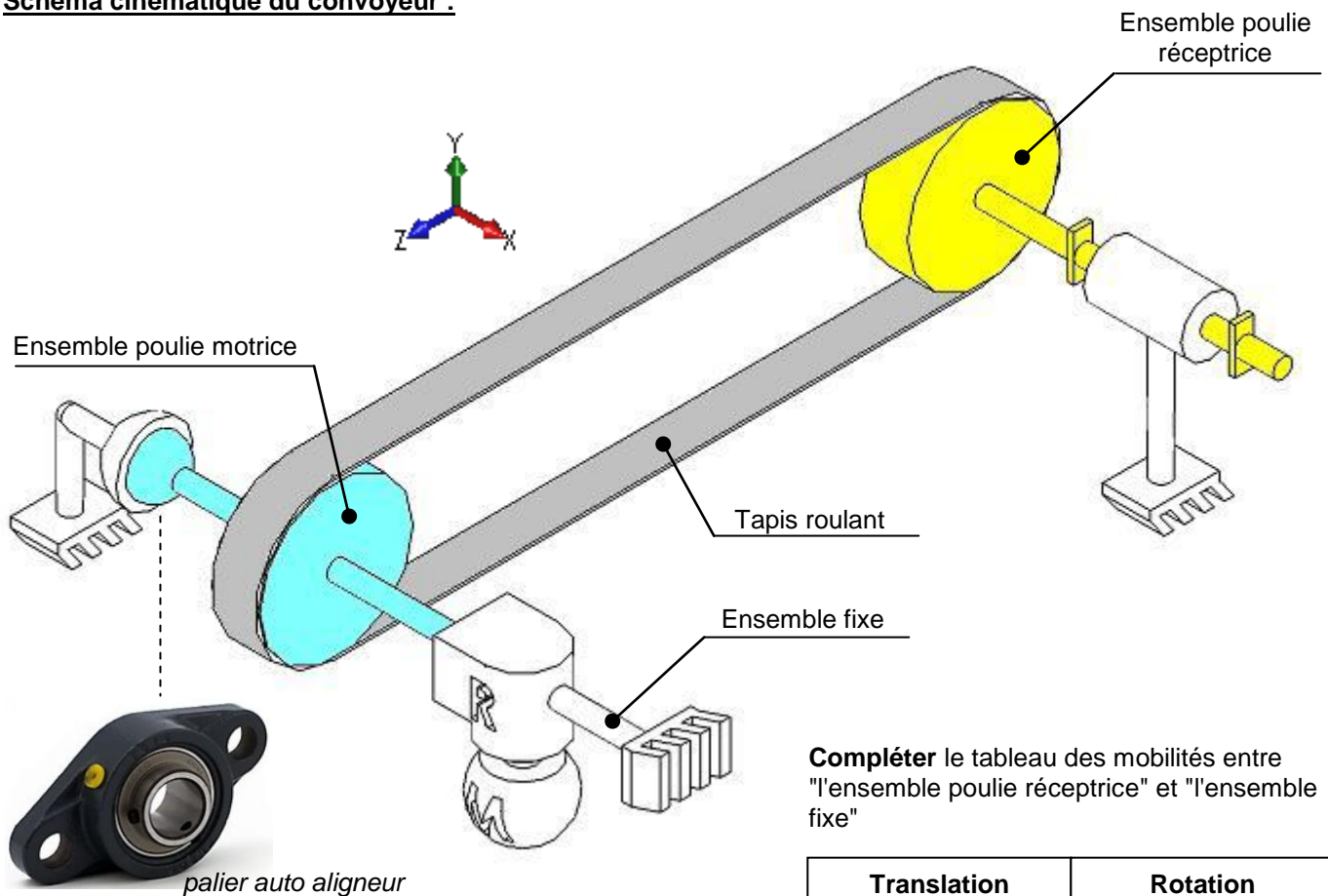
Déterminer l'axe de rotation du moteur

- X
- Y
- Z

Déterminer l'axe de rotation de l'arbre de sortie du réducteur

- X
- Y
- Z

Schéma cinématique du convoyeur :



Compléter le tableau des mobilités entre "l'ensemble poulie réceptrice" et "l'ensemble fixe"

Translation			Rotation		
Tx	Ty	Tz	Rx	Ry	Rz
0	0	0	1	0	0

Déterminer l'axe de rotation entre l'ensemble poulie motrice et l'ensemble fixe

- X
- Y
- Z

Déterminer la liaison :

Liaison ...**PIVOT**.....