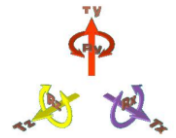


Nom :
Prénom :
Classe :

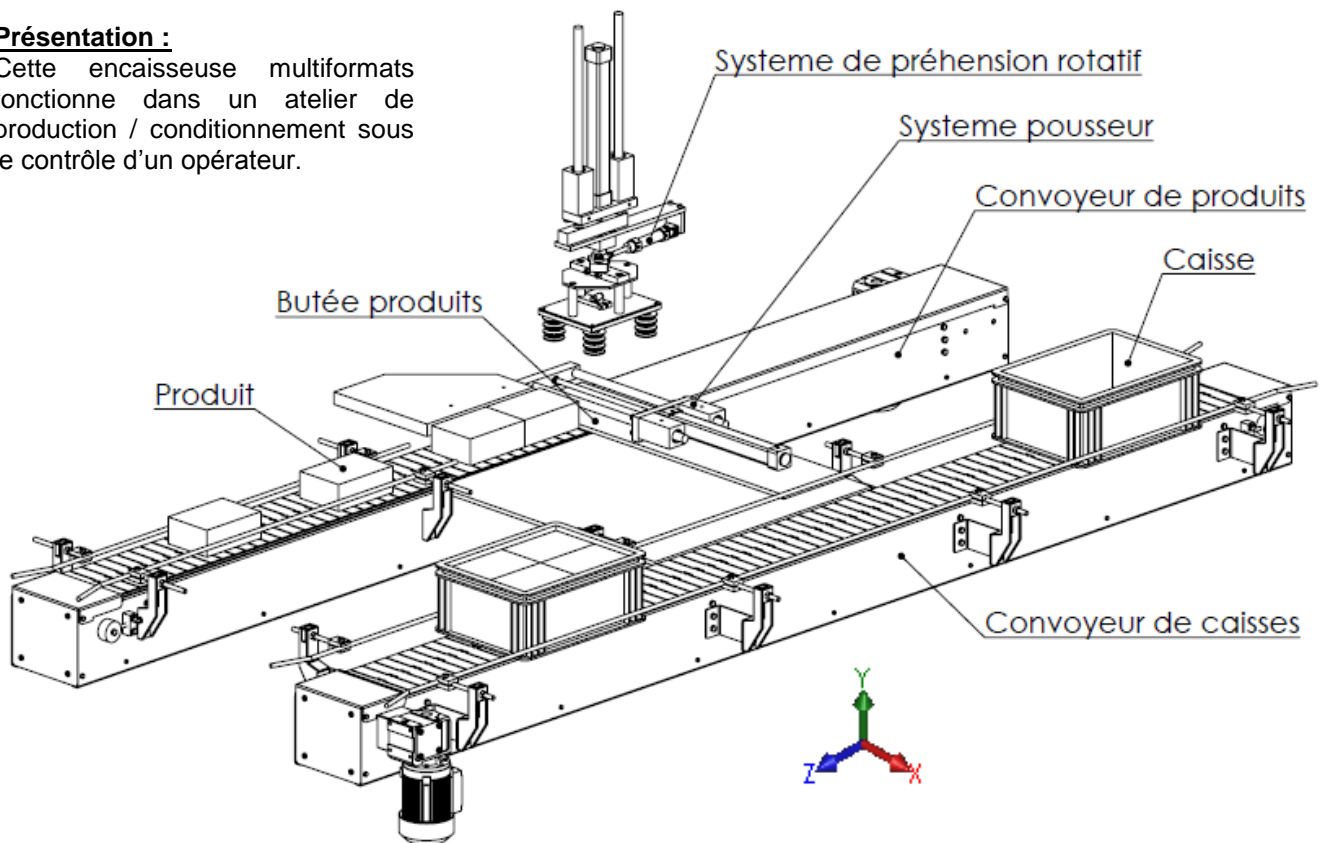
Exercice
Les degrés de liberté

CI 6 : Les mouvements élémentaires

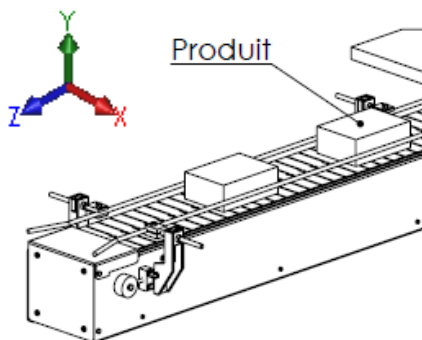


Présentation :

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



Les produits sur le convoyeur :



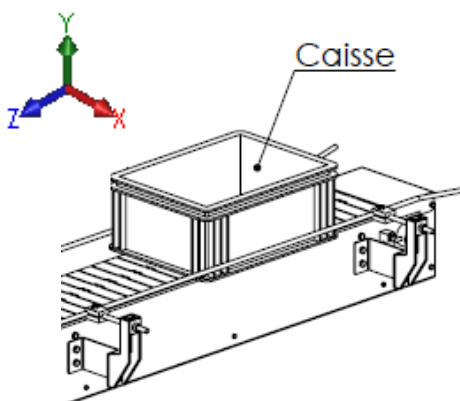
Déterminer le mouvement du produit par rapport à l'ensemble fixe

- 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

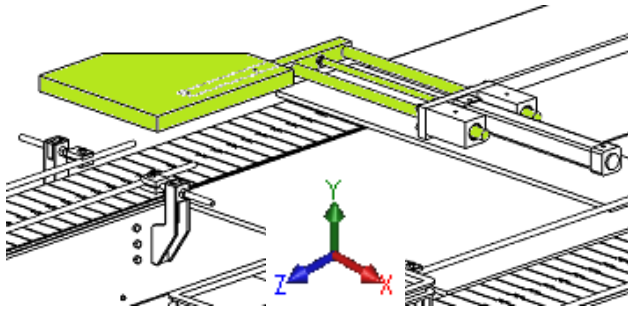
Nom :
Prénom :
Classe :

Exercice
Les degrés de liberté

CI 6 : Les mouvements élémentaires



Le système pousseur :



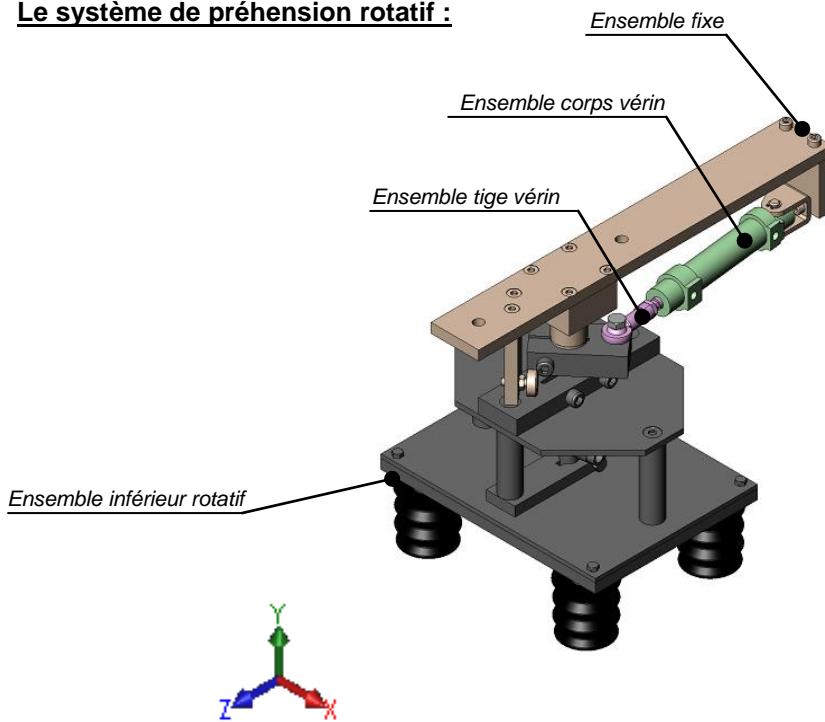
Compléter le tableau des mobilités entre la partie mobile du pousseur et l'ensemble fixe

Translation			Rotation		
Tx	Ty	Tz	Rx	Ry	Rz

Déterminer la liaison :

Liaison d'axe

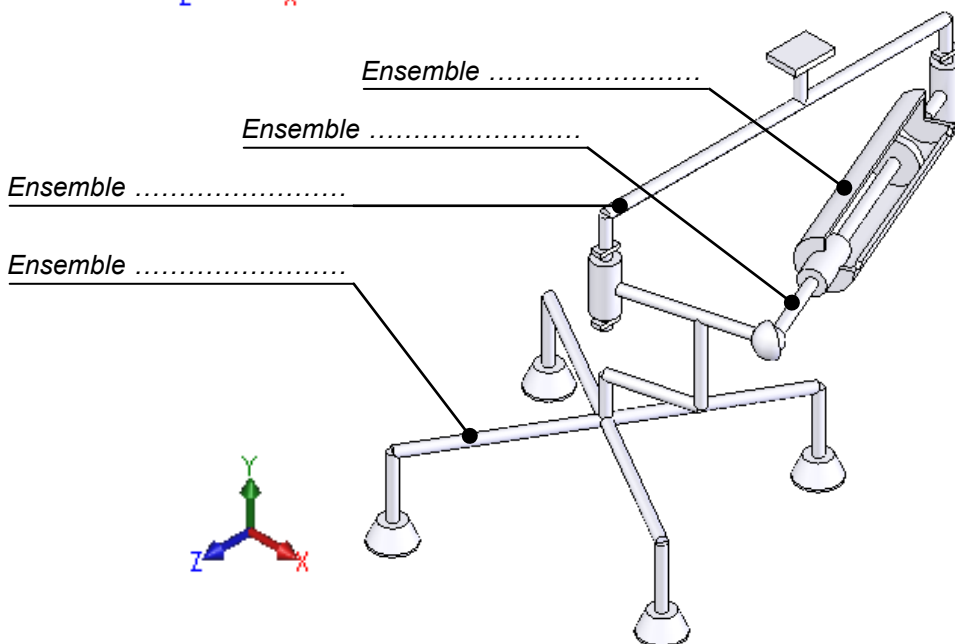
Le système de préhension rotatif :



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

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

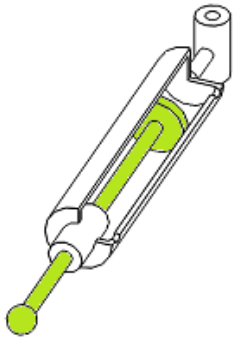
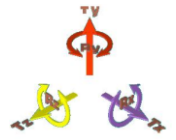
Colorier le schéma cinématique ci dessous
1 couleur par ensemble.



Nom :
Prénom :
Classe :

Exercice
Les degrés de liberté

CI 6 : Les mouvements élémentaires

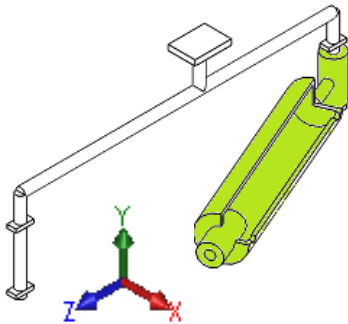


Déterminer la liaison entre "l'ensemble tige vérin" et "l'ensemble corps vérin".

Liaison

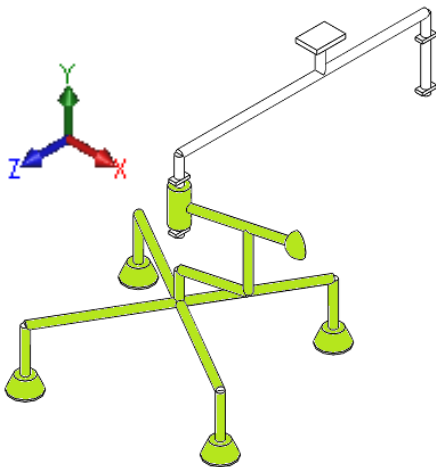
Compléter le tableau des mobilités entre "l'ensemble corps vérin" et "l'ensemble fixe"

Translation			Rotation		
Tx	Ty	Tz	Rx	Ry	Rz



Déterminer la liaison :

Liaison d'axe

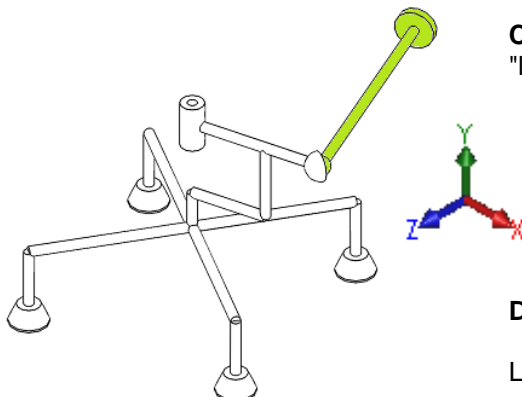


Compléter le tableau des mobilités entre "l'ensemble inférieur rotatif" et "l'ensemble fixe"

Translation			Rotation		
Tx	Ty	Tz	Rx	Ry	Rz

Déterminer la liaison :

Liaison d'axe



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

Translation			Rotation		
Tx	Ty	Tz	Rx	Ry	Rz

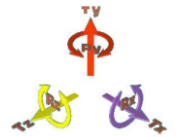
Déterminer la liaison :

Liaison

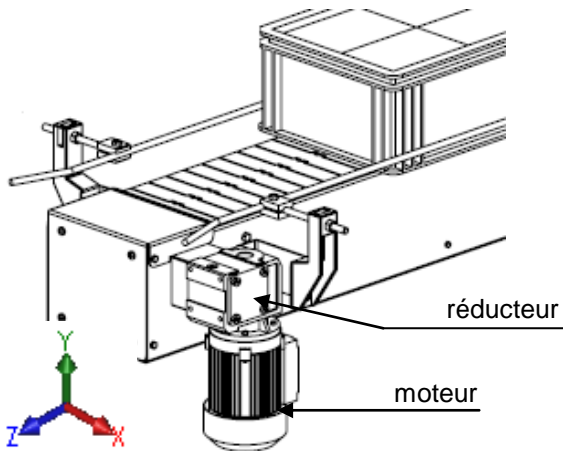
Nom :
Prénom :
Classe :

Exercice
Les degrés de liberté

CI 6 : Les mouvements élémentaires



Motorisation du convoyeur :



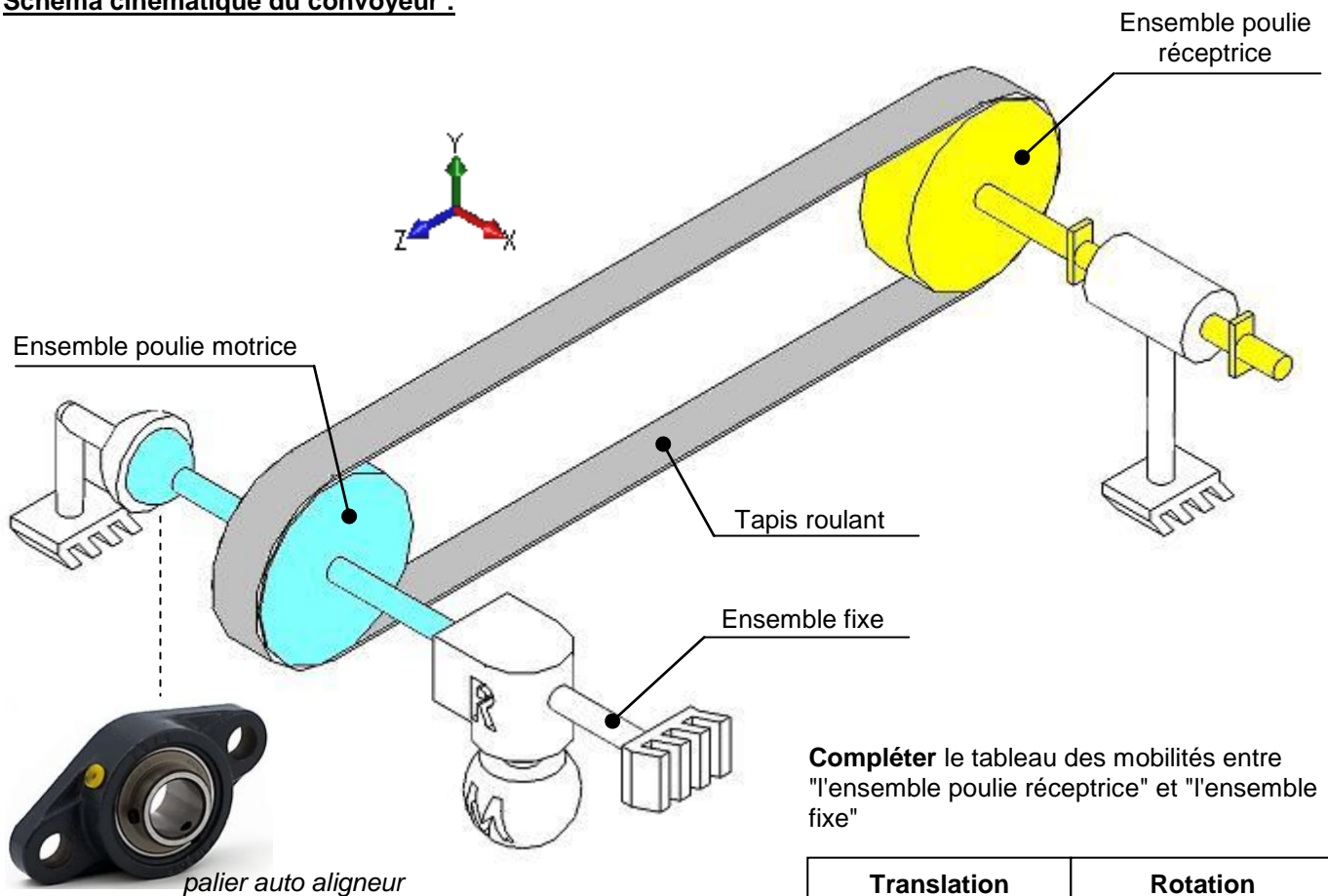
Déterminer l'axe de rotation du moteur

- 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

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

- X
- Y
- Z

Déterminer la liaison :

Liaison