

31.3 Liaisons usuelles de deux solides

Nom de la liaison	Exemple	Symbole	
		Représentation plane	Perspective
Encastrement ou fixe			
0 degré de liberté			
0 translation 0 rotation		* S'il n'y a pas d'ambiguïté	
Pivot			
1 degré de liberté		Symbole admissible	
0 translation 1 rotation R_x			
Glissière			
1 degré de liberté		Symboles admissibles	
1 translation T_x 0 rotation			
Hélicoïdale			
1 degré de liberté		Symbole admissible	
1 translation et 1 rotation conjuguées $T_x = p \cdot R_x$ p : pas de l'hélice			
Pivot-glissant			
2 degrés de liberté		Symbole admissible	
1 translation T_x 1 rotation R_x			

* En règle générale, le sens de l'hélice à droite n'est jamais précisé, toutefois si dans un schéma, il y a des hélices à droite et des hélices à gauche, préciser pour chaque liaison le sens de l'hélice.

Nom de la liaison	Exemple	Symbole	
		Représentation plane	Perspective
Spérique à doigt 2 degrés de liberté 0 translation 2 rotations R_Y, R_Z			
Rotule ou sphérique 3 degrés de liberté 0 translation 3 rotations R_X, R_Y, R_Z			
Appui-plan 3 degrés de liberté 2 translations T_X, T_Y 1 rotation R_Z			
Sphère-cylindre ou linéaire-annulaire 4 degrés de liberté 1 translation T_X 3 rotations R_X, R_Y, R_Z			
Rectiligne 4 degrés de liberté 2 translations T_X, T_Y 2 rotations R_X, R_Z			
Sphère-plan ou ponctuelle 5 degrés de liberté 2 translations T_X, T_Y 3 rotations R_X, R_Y, R_Z			