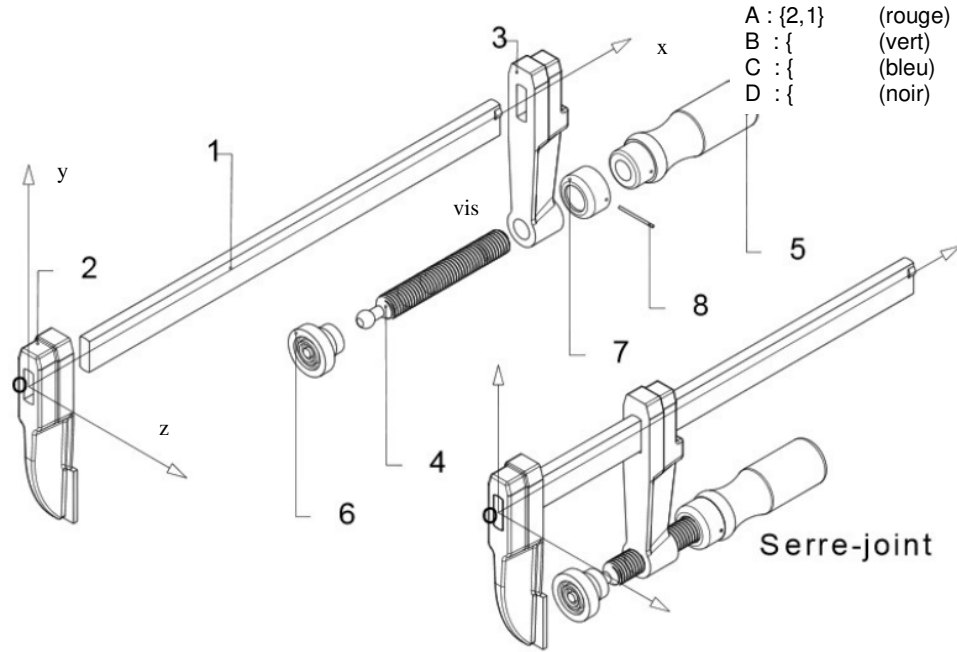


I – Cas simple d'un serre-joint

Compléter le schéma cinématique de ce serre joint à l'aide des quatre classes d'équivalences A, B, C, et D. Vous respecterez au mieux la géométrie du système.

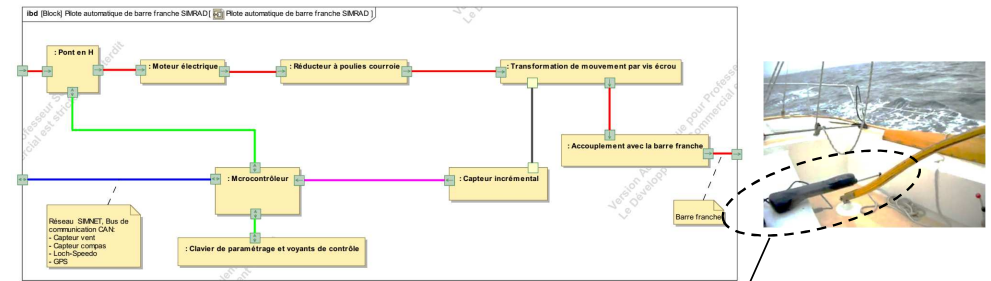


Le schéma cinématique sera représenté en couleur dans le plan (0,x,y)

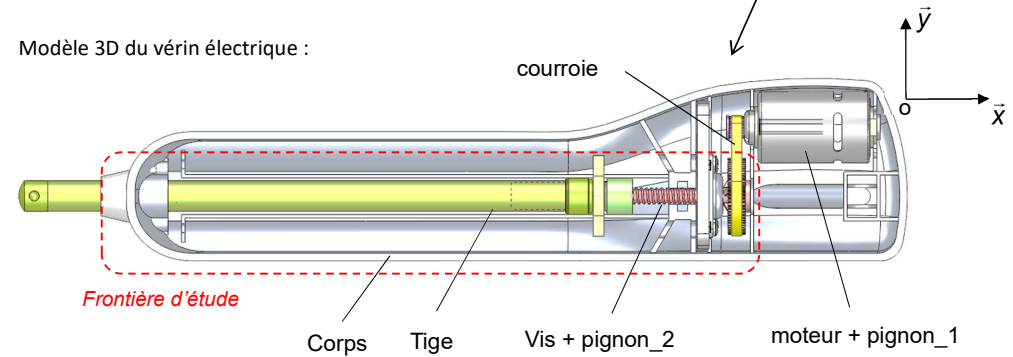


II – Le pilote automatique

Diagramme de bloc interne

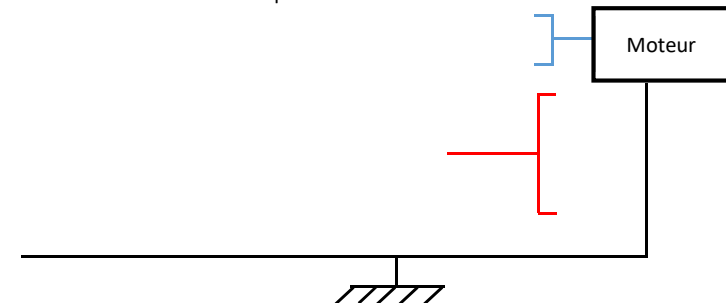


Modèle 3D du vérin électrique :



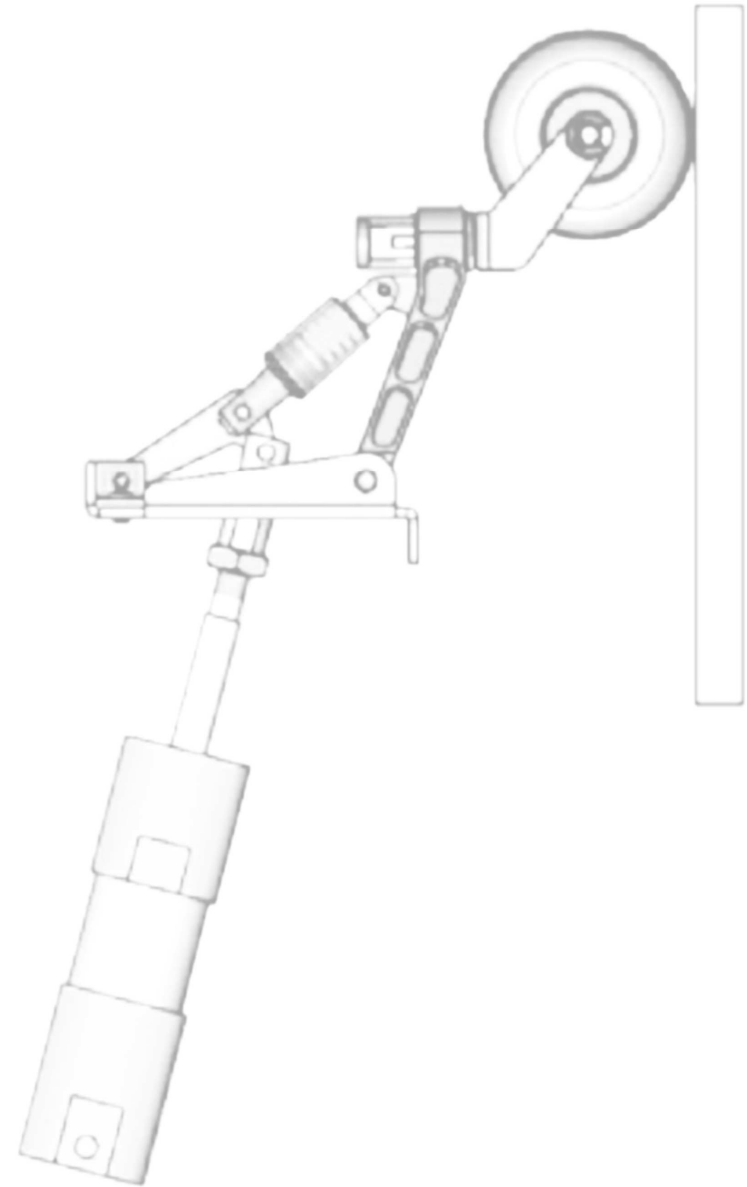
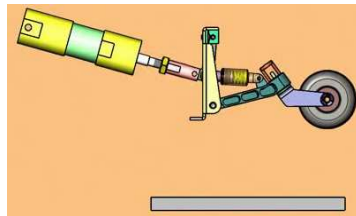
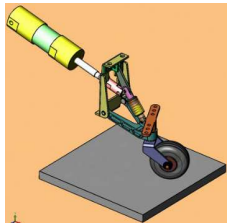
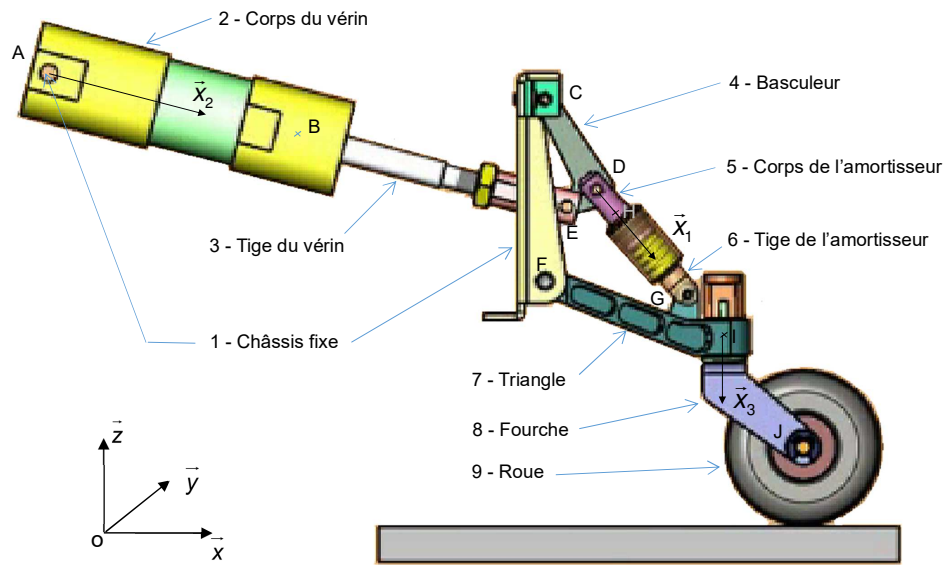
a) Construire le graphe des liaisons du vérin électrique en se limitant aux 3 classes d'équivalences définies dans la frontière d'étude.

b) En déduire le schéma cinématique du vérin :



b) Proposer un schéma cinématique en vous aidant de ce filigrane.

III – Train d'atterrissage



a) Compléter le graphe des liaisons en indiquant leur définition.

