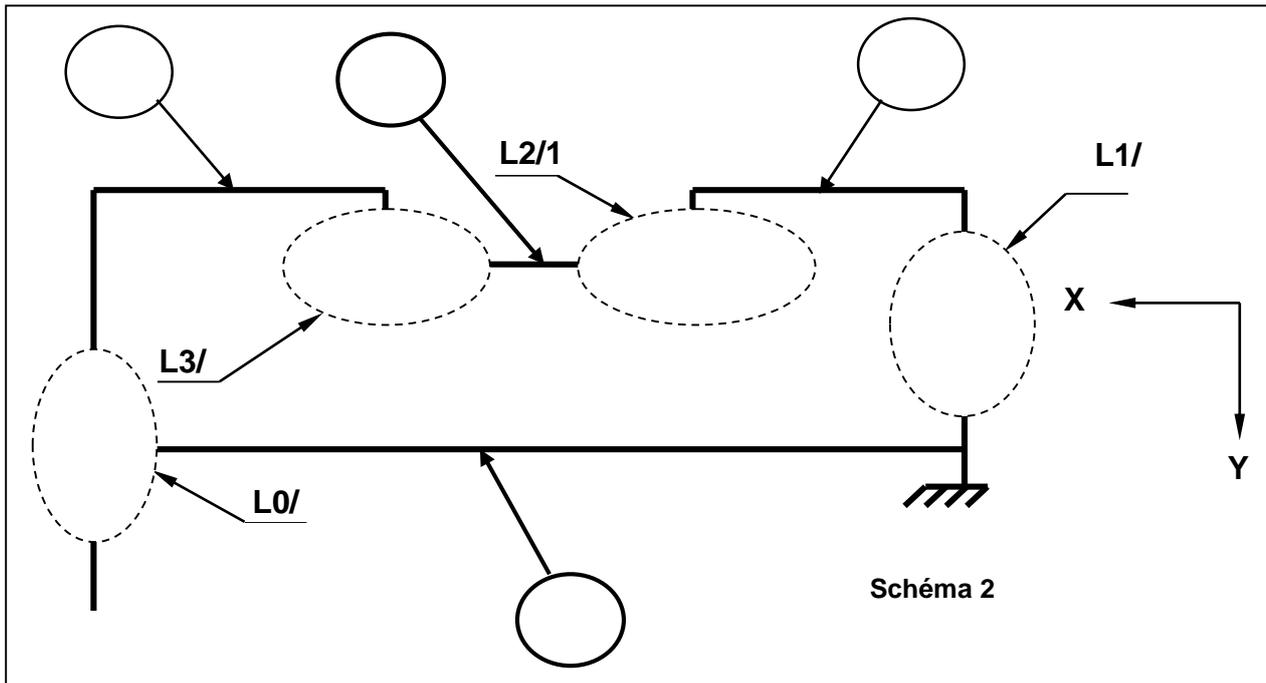
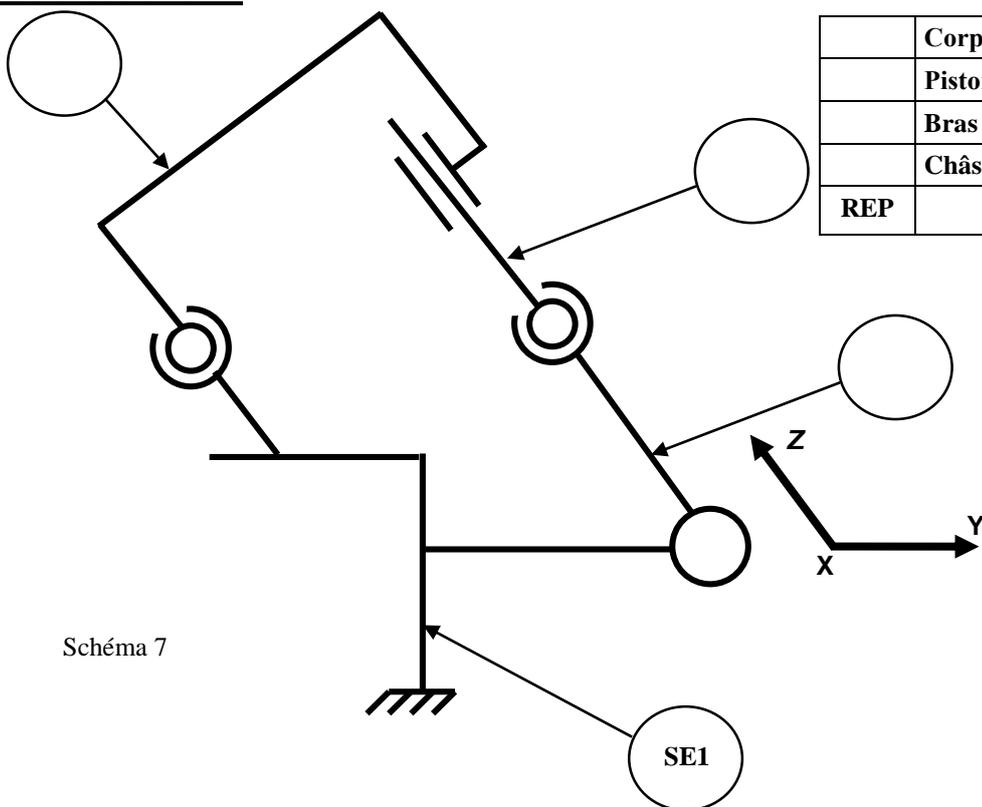


Porte de bus

3			EN AW-2017	Y23
2				C52 M
1				
0		Platine	S 235	
REP	NB	DESIGNATION	MATIERE	OBS.



Modèle réduit Ts-4n



	Corps d'amortisseur
	Piston d'amortisseur
	Bras inférieur Av
	Châssis
REP	DÉSIGNATION

SE1

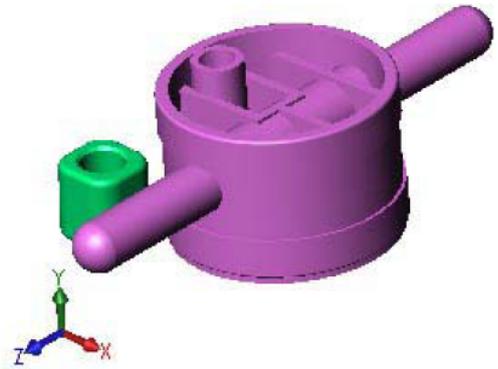
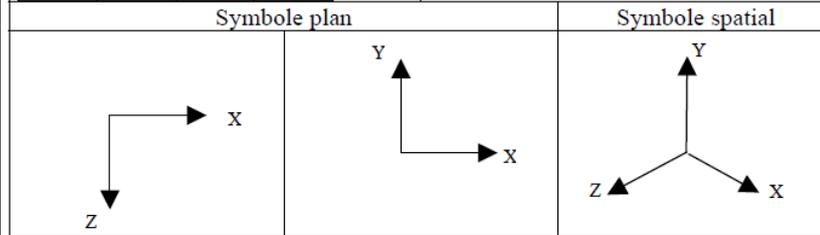
Stepper

LIAISON BRAS TRAVERSANT / PATIN

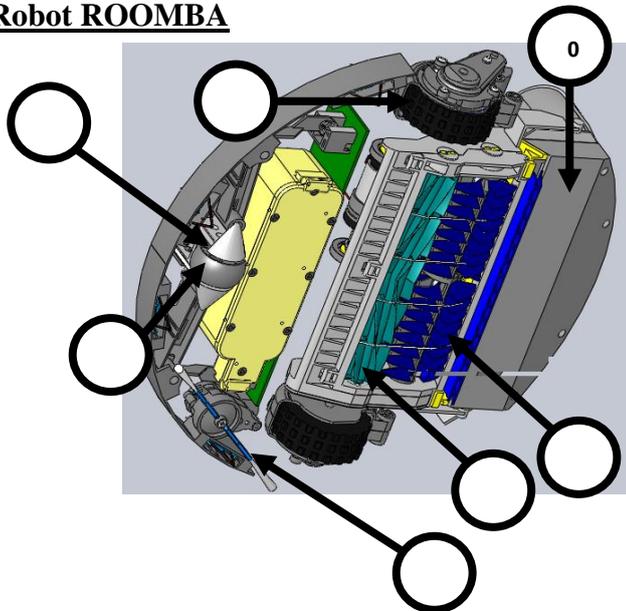
Sur la page 4/4, coloriez en bleu ciel les surfaces qui entreront en contact pour réaliser la liaison proposée

Nom des surfaces en contact :
 S5 (bras).....
 S6 (patin).....
 Nature du ou des contacts :

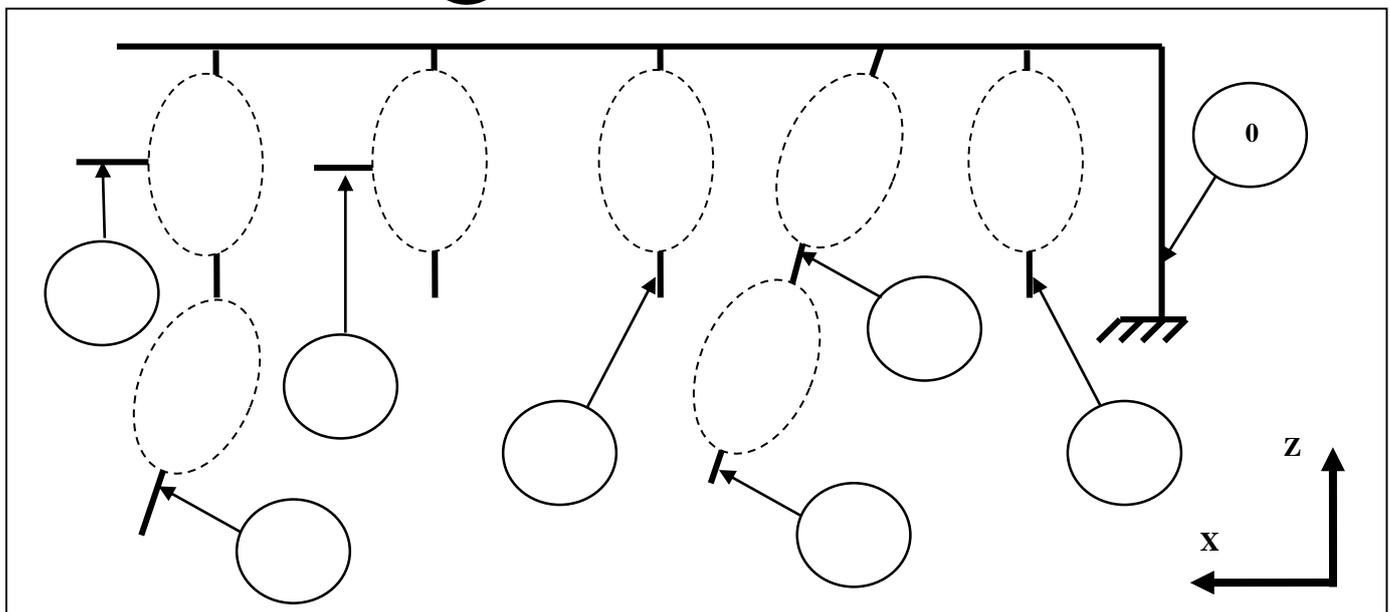
Tableau des mobilités			Nom de la liaison
Translation		Rotation	
Tx		Rx
Ty		Ry	
Tz		Rz	



Robot ROOMBA



11	Support Roulette
10	Roulette
9	Brosse à poils
8	Brosse plastique
7	Axe hexagonal balayeuse
6	Corps moteur balayeuse
5	Brosse latérale
4	Corps moteur brosse latérale
3	Couvercle courroie roue
2	Roue
1	Corps moteur roue
0	Bâti
REP	DESIGNATION



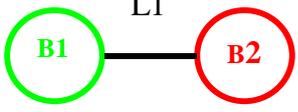
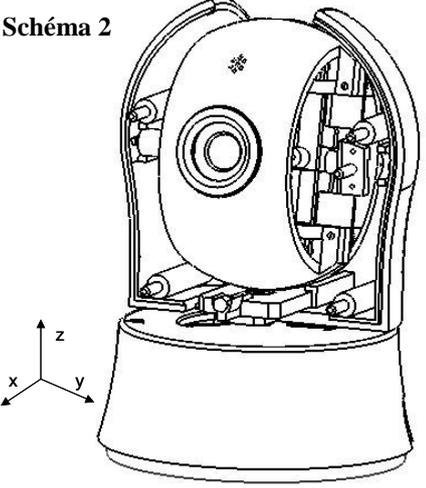
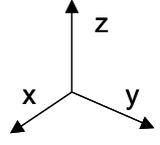
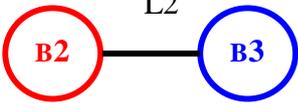
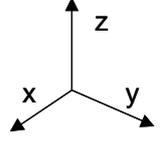
Web Cam

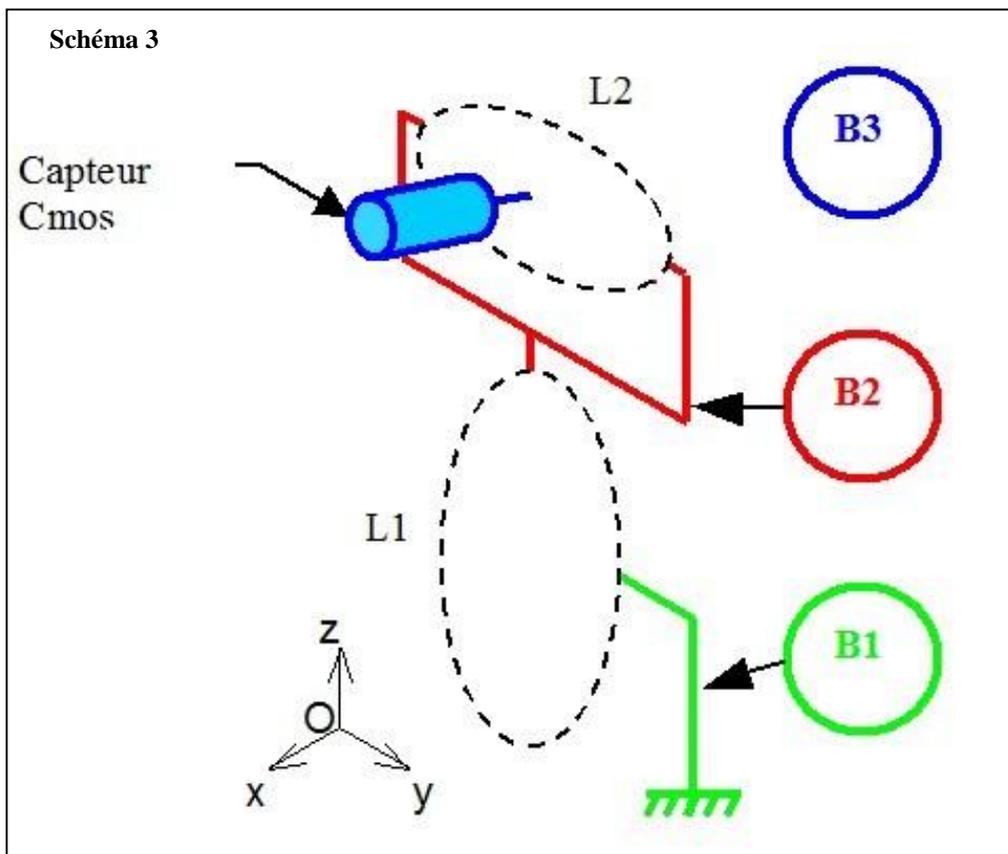
Regrouper les pièces listées en trois sous-ensembles de pièces fixes les unes par rapport aux autres :

[B1]=[01,.....] (vert)

[B2]=[03,.....] (rouge)

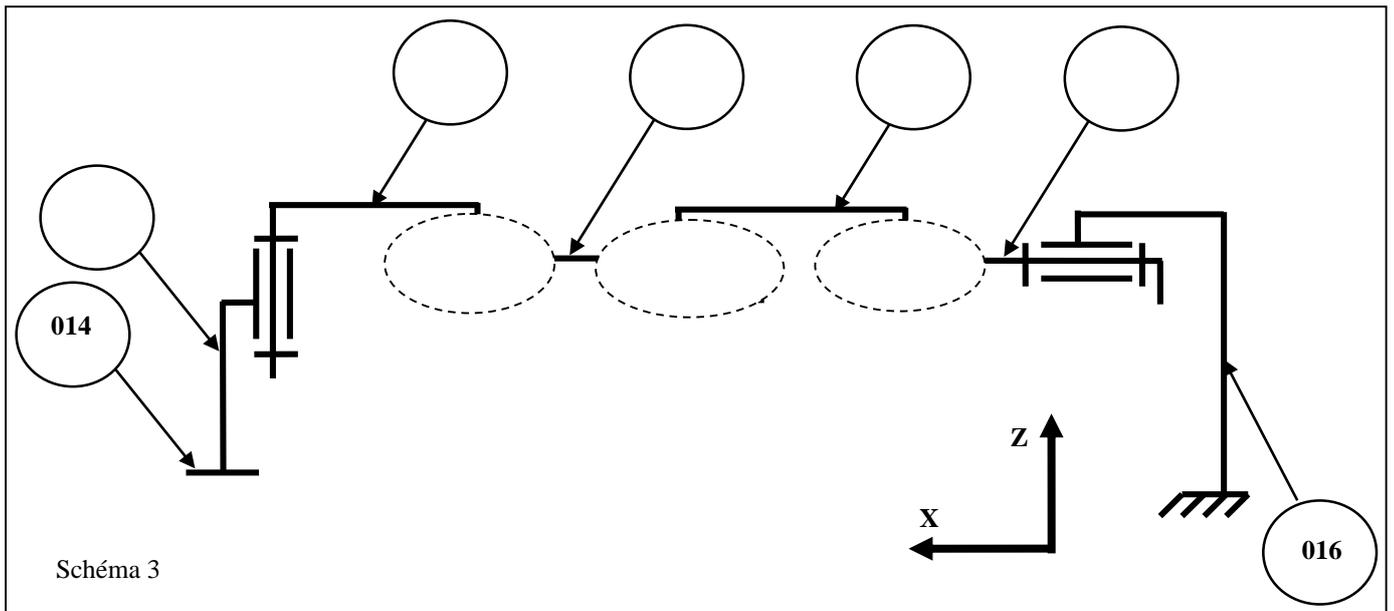
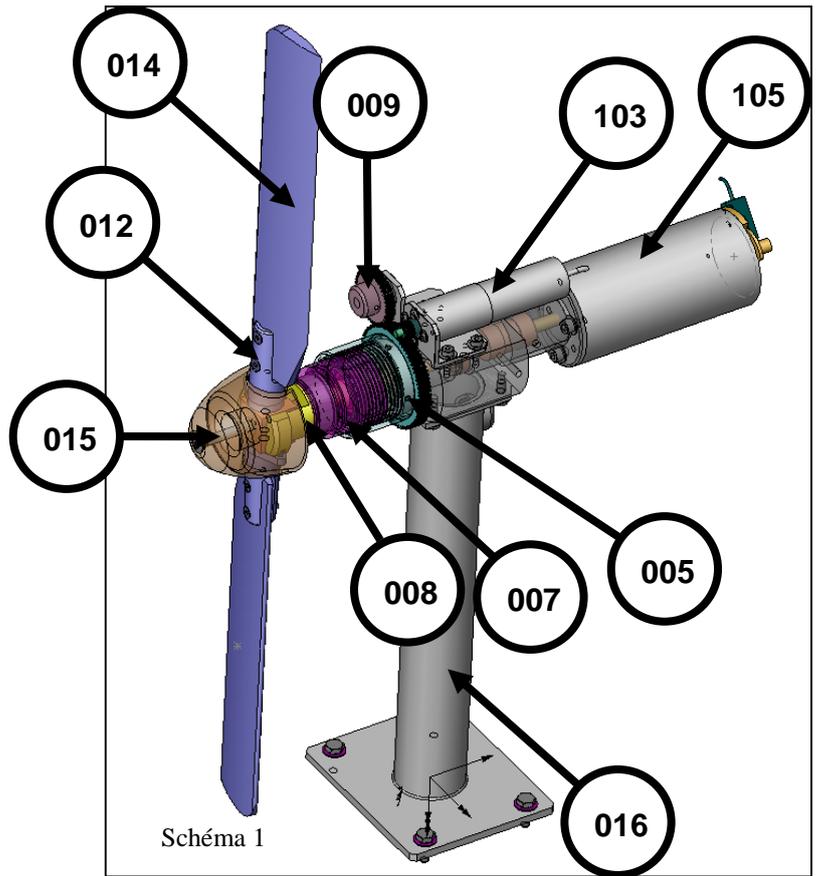
[B3]=[05,.....] (bleu)

Liaisons	Schéma 2	Degrés de liberté	Symbole normalisé
		Nom liaison :	
		Nom liaison : <i>pivot</i>	

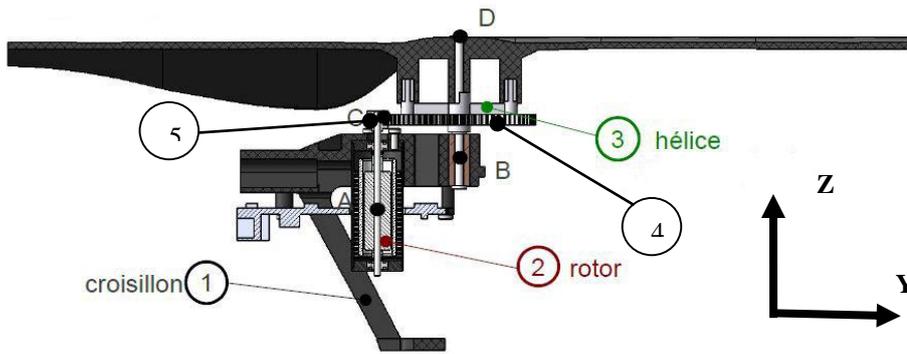


Eolice

	Moteur
	Motoréducteur
	Mat
	Cône d'hélice
	Pale
	Pied de pale
	Pignon potentiomètre
	Nez
	Coulisseau
	Ecrou d'incidence
REP	DÉSIGNATION



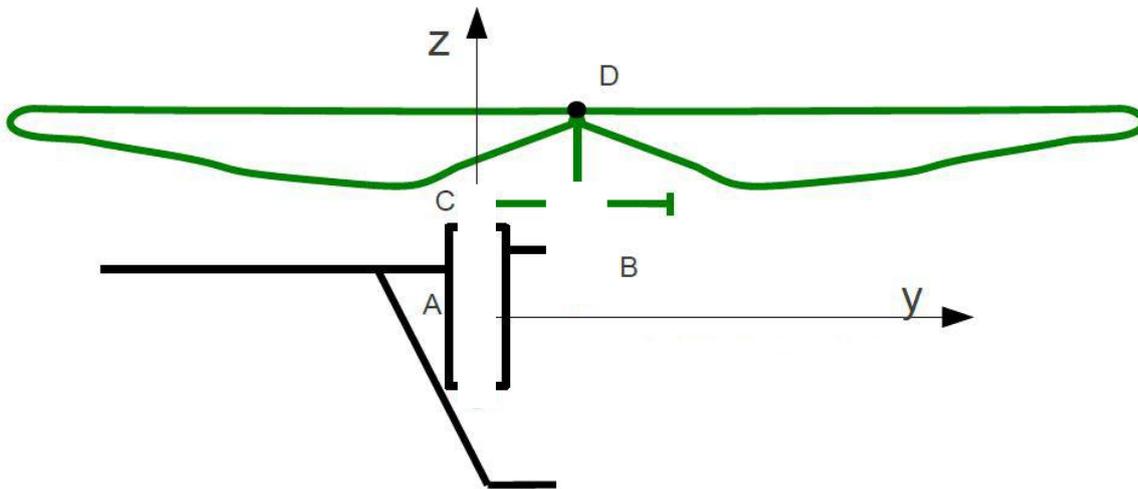
Drone :



N°	Nom de la pièce
1	
2	
3	
4	
5	

Note : Pour 2 / 1, lire « mouvement de la pièce 2 par rapport à la pièce 1 ».

	Translations possibles	Rotations possibles	Nom de la liaison	Schéma de la liaison dans le plan
2 / 1	\emptyset	R_z	pivot	
5 / 2				
5 / 4				
4 / 3				



Définition de la sustentation.

Relation entre « R_z » et « P » pour un vol stationnaire.

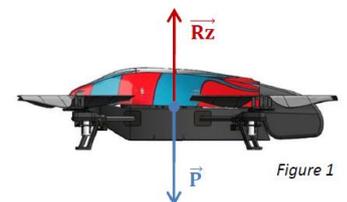


Figure 1