

VERIN à VIS

C01 :Modélisation des liaisons

Nom :

I°) Mise en situation :

Le vérin manuel de calage ATLAS permet de réaliser une butée réglable et peut se fixer sur une table de machine outils.

II°) Fonctionnement :

Une action de vissage de 2 permet de faire monter ou descendre la butée 7. On peut « valider » le réglage en bloquant l'écrou 3.



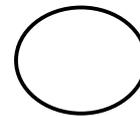
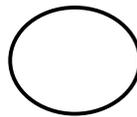
III°) Classes d'équivalences :

Formez les classes d'équivalences du mécanisme et coloriez les de différentes couleurs sur le dessin d'ensemble.

{ } = { } { } = { }

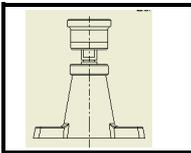
VI°) Graphe de liaisons :

Réalisez le graphe des liaisons en reliant les classes et en précisant la nature de la liaison ,son axe et son symbole orienté en couleur.



V°) Schéma cinématique minimal :

Réalisez le schéma cinématique minimal du mécanisme en respectant vos couleurs et l'orientation axiale.



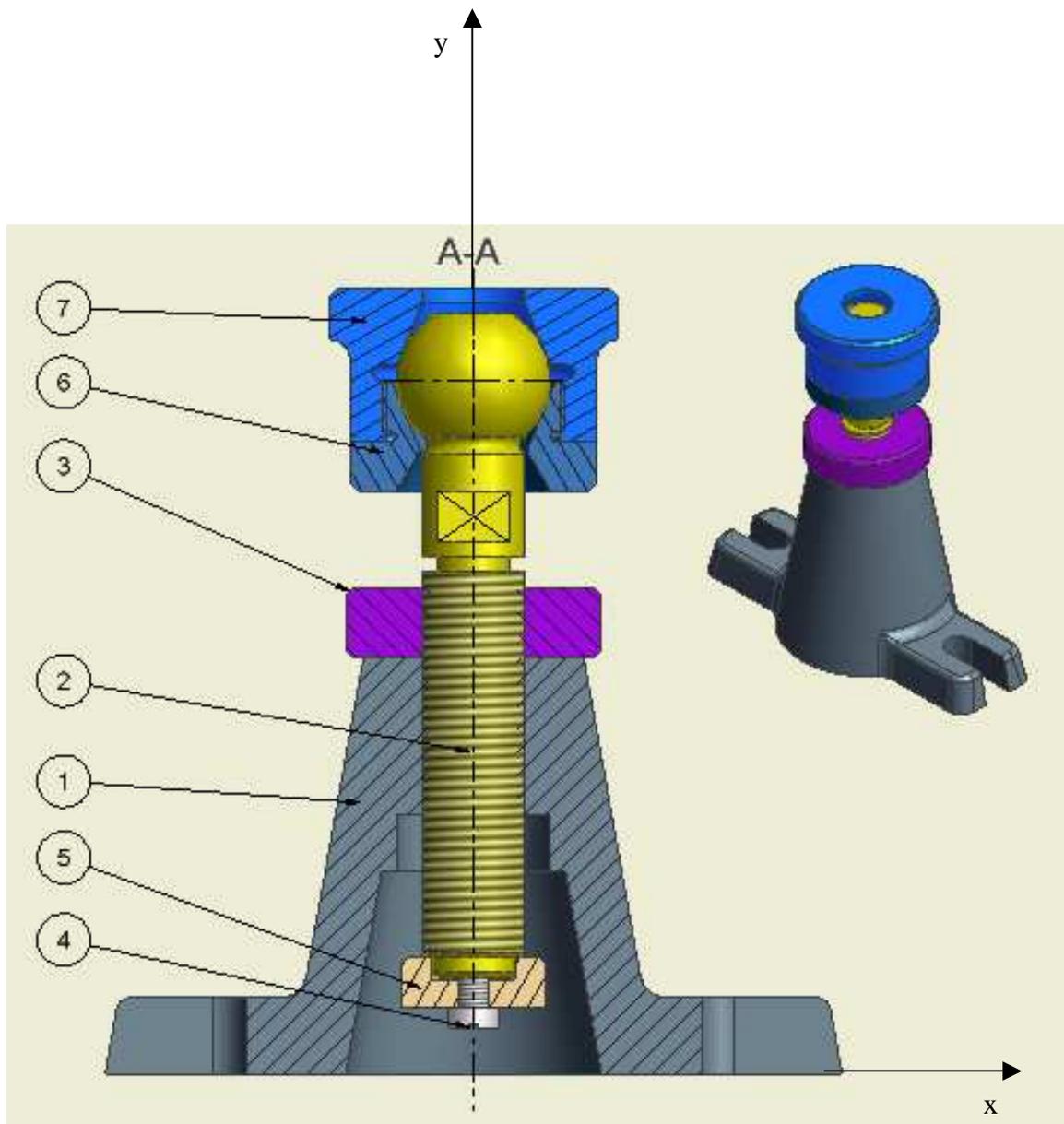
VERIN à VIS

C01 :Modélisation des liaisons

VI°) Nomenclature :

7	1	Butée supérieure	
6	1	Butée inférieure	
5	1	Rondelle	
4	1	Vis CS M10-20	
3	1	Ecrou M30 pas :6	
2	1	Vis à tête sphérique	
1	1	Corps	
Repère	Nombre	Désignation	Observations

VII°) Dessin d'ensemble :



Dessin sans echelle