

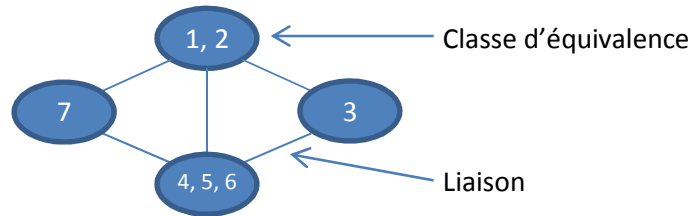
Modélisation des systèmes

CTI – Fiche 1

I. Définition et information

- Classe d'équivalence : ensemble de pièces sans mouvement relatif.
- Les pièces déformables (ressorts, joins, ...) et éléments roulants sont exclus de l'étude.

II. Graphe de liaisons (exemple)



III. Schéma cinématique

| | | | |
|----------------------------|--|--|--|
| <i>Ponctuelle</i> | | | |
| <i>Pivot</i> | | | |
| <i>Pivot glissant</i> | | | |
| <i>Linéaire rectiligne</i> | | | |
| <i>Linéaire annulaire</i> | | | |
| <i>Rotule</i> | | | |
| <i>Appui plan</i> | | | |
| <i>Glissière</i> | | | |
| <i>Hélicoïdale</i> | | | |