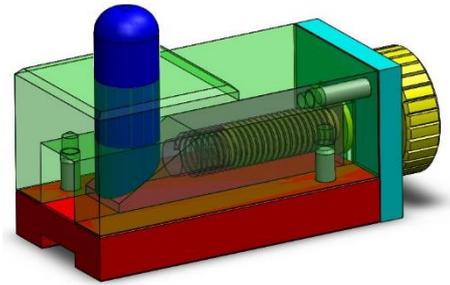


## Présentation du système :

La butée réglable, représentée ci-contre, est un mécanisme permettant de caler une pièce de forme complexe sur la table de machine-outil, en vue d'exécuter un usinage. Les cales nécessaires peuvent être de hauteurs différentes. Les cales "Standards" devront être usinées à la demande suivant les hauteurs. Il est donc préférable d'utiliser des cales dont la hauteur est réglable, ce qui est le cas de notre mécanisme.



## Activité 1 :

Regrouper les pièces en Classe d'équivalence

<b>Corps:</b>	S1 = {1,
<b>Coulisseau 30°:</b>	S2 = {6,
<b>Coulisseau carré:</b>	S3 = {5,
<b>Vis</b>	S4 = {4,
<b>Hors classe</b>	

## Activité 2 :

Identifier les mouvements possibles entre les sous ensembles : (compléter le tableau suivant)

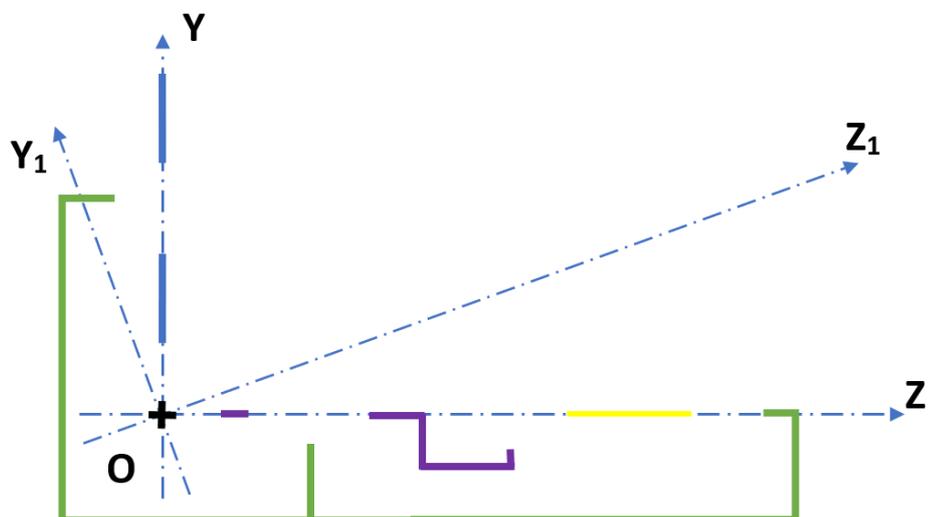
Sous ensembles	Translation	Rotation	Degrés de liberté
S1 et S2	$T_x = .. \quad T_y = .. \quad T_z = ..$	$R_x = .. \quad R_y = .. \quad R_z = ..$	..
S1 et S3	$T_x = .. \quad T_y = .. \quad T_z = ..$	$R_x = .. \quad R_y = .. \quad R_z = ..$	..
S2 et S3	$T_{x1} = .. \quad T_{y1} = .. \quad T_{z1} = ..$	$R_{x1} = .. \quad R_{y1} = .. \quad R_{z1} = ..$	..
S1 et S4	$T_x = .. \quad T_y = .. \quad T_z = ..$	$R_x = .. \quad R_y = .. \quad R_z = ..$	..
S3 et S4	$T_x = .. \quad T_y = .. \quad T_z = ..$	$R_x = .. \quad R_y = .. \quad R_z = ..$	..

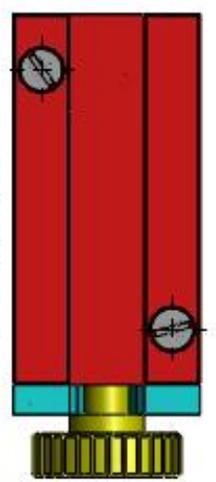
Donner les noms des liaisons.

Sous ensembles	Noms des liaisons	Axes ou Centres des liaisons
S1 et S2		
S1 et S3		
S2 et S3		
S1 et S4		
S3 et S4		

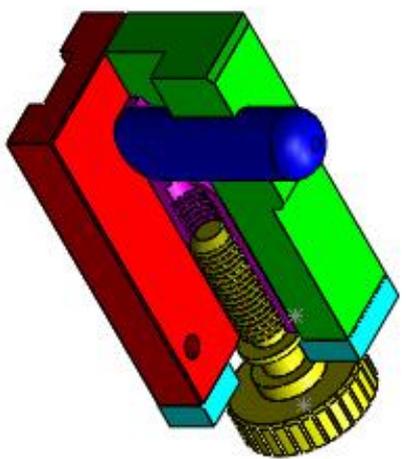
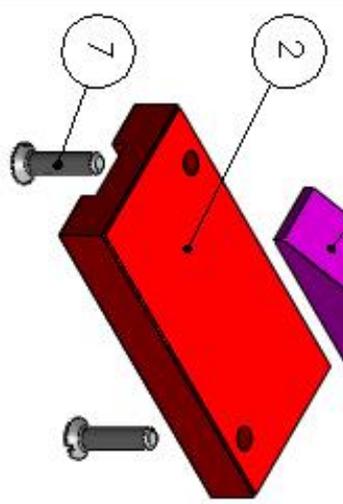
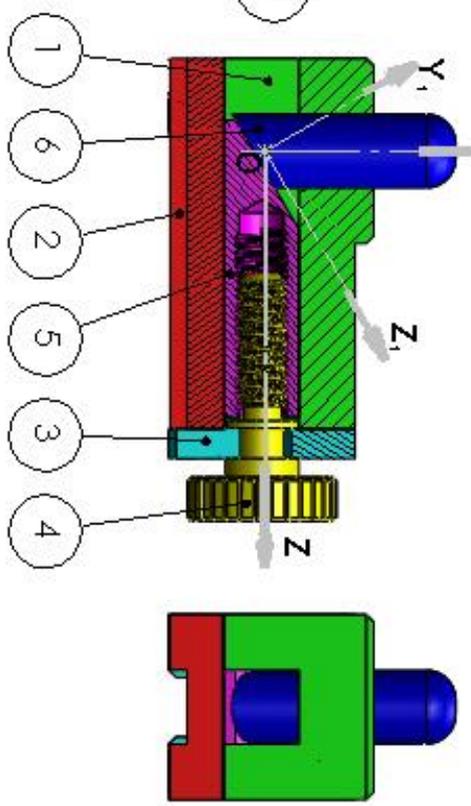
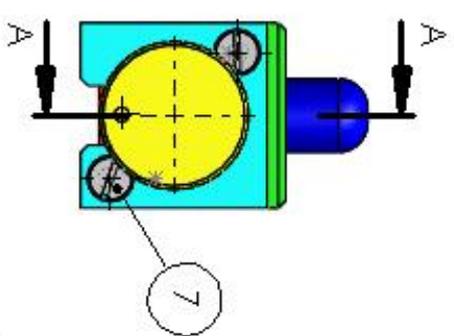
**Activité 3 :** recopier le graphe des liaisons.

**Activité 4 :** Réaliser le schéma cinématique.





COUPE A-A



Nom :  
Prénom :  
Classe :  
Date :

7	4	ISO 2009 - M6 x 25 - vis tete fraisee fendue	
6	1	coulisseau 30°	
5	1	coulisseau carré	
4	1	vis	
3	1	plaque	
2	1	semelle	
1	1	corps	
Rep	Nbre	Désignation	Observation

Echelle 1:2 Lycée Guy de Mappoussant

A4

Date:

# BUTEE REGLABLE