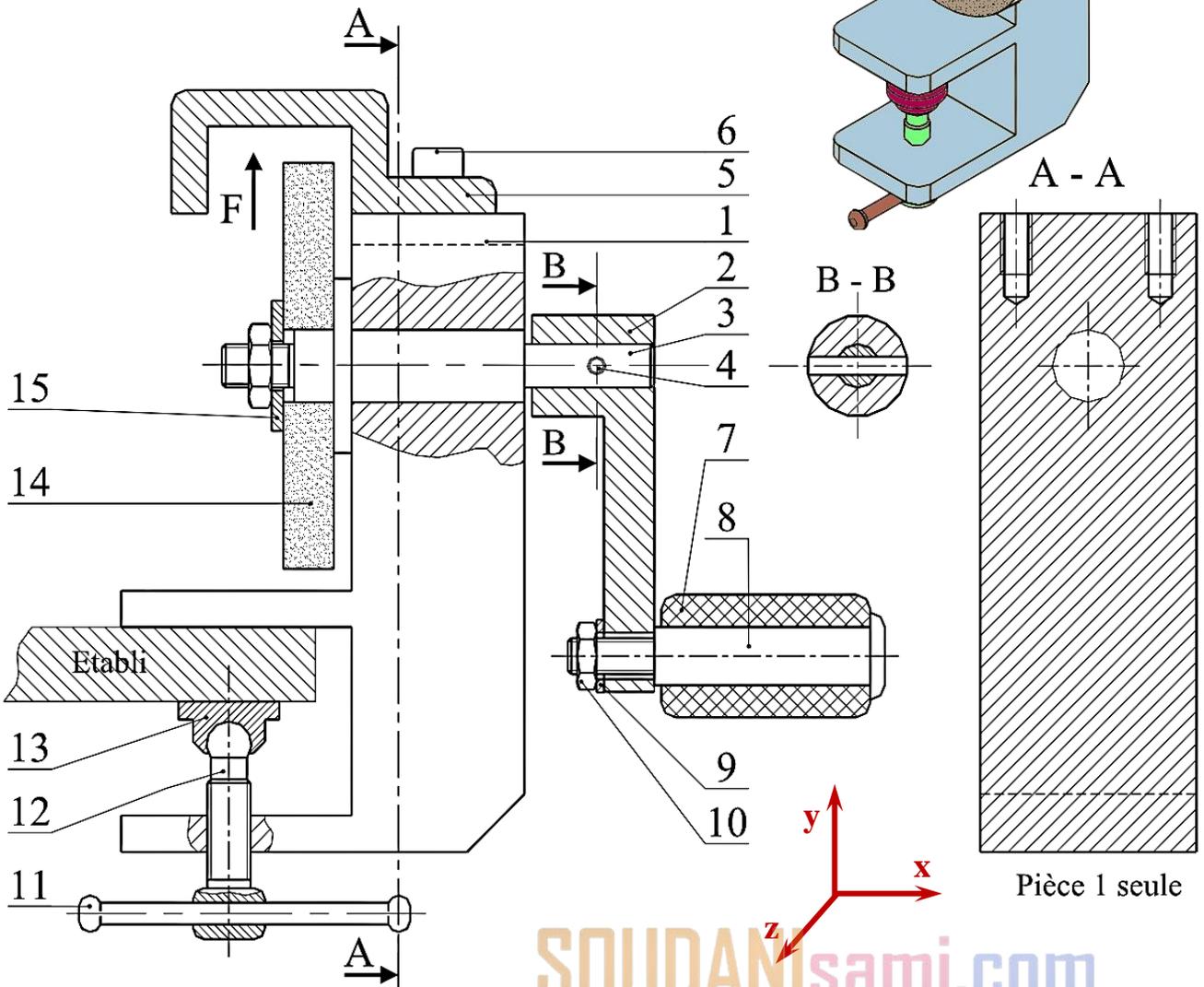
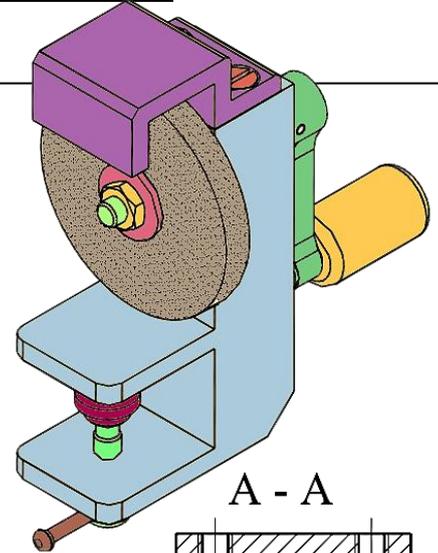


Nom : Prénom : Classe : 1°AS...

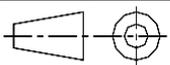
Systeme technique : **MEULE MANUELLE**

Définition : La meule manuelle se fixe sur un établi. Elle sert à affûter des outils de coupe.
La meule (14) serrée sur l'axe (3) est entraînée en rotation par la main à l'aide de la poignée (7), l'axe (8) et la manivelle (2).



Pièce 1 seule

8	1	Axe	E280				
7	1	Poignée	Bakélite	15	1	Rondelle	
6	2	Vis CHc, M4-8		14	1	Meule	
5	1	Couvercle	55 Cr 3	13	1	Cuvette	C40
4	1	goupille cylindrique		12	1	Vis de manoeuvre	
3	1	Axe	C40	11	1	Brimbale	E280
2	1	Manivelle	E280	10	2	Ecrou H,M6	
1	1	Corps	S235	9	1	Rondelle plate	
Rep	Nb	Désignation	Matière	Rep	Nb	Désignation	Matière



MEULE A MAIN

Echelle 1:1

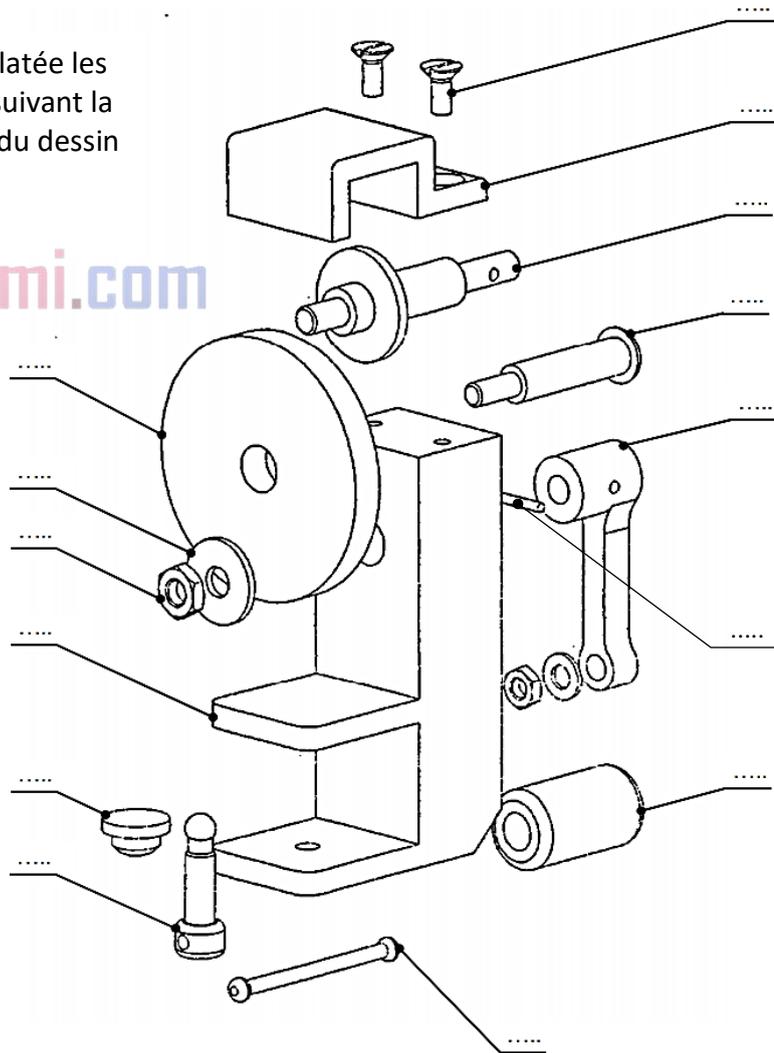
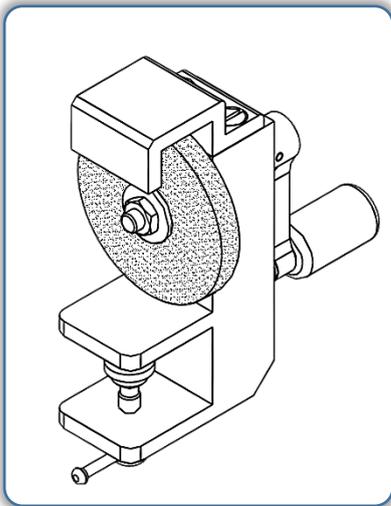
PARTIE A : Lecture d'un dessin d'ensemble

20

Travail demandé :

Repérer sur la vue en perspective éclatée les pièces constitutives de la meule en suivant la nomenclature fournie au cartouche du dessin d'ensemble.

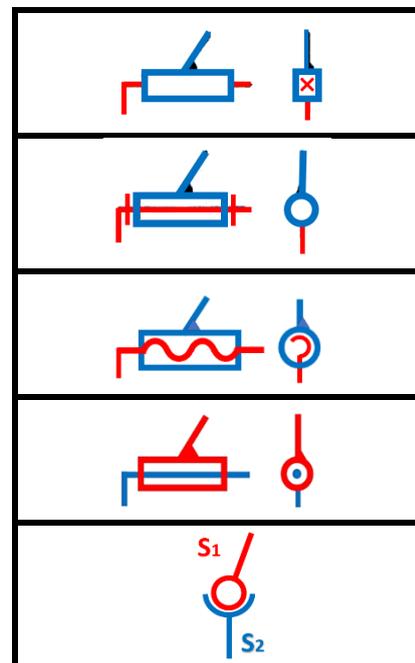
SOUDANIsami.com



PARTIE B : Liaisons Mécaniques

1) Relier par une flèche chaque liaison par son symbole

Hélicoïdale
Pivot Glissant
Glissière
Rotule
Pivot



2) Compléter le tableau des liaisons suivantes :

Liaison	Mobilité	Désignation	Symbole																		
<p>3/1</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">Translation</th> <th colspan="3">Rotation</th> </tr> <tr> <th>T_x</th> <th>T_y</th> <th>T_z</th> <th>R_x</th> <th>R_y</th> <th>R_z</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Translation			Rotation			T _x	T _y	T _z	R _x	R _y	R _z								
Translation			Rotation																		
T _x	T _y	T _z	R _x	R _y	R _z																
<p>11/12</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">Translation</th> <th colspan="3">Rotation</th> </tr> <tr> <th>T_x</th> <th>T_y</th> <th>T_z</th> <th>R_x</th> <th>R_y</th> <th>R_z</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Translation			Rotation			T _x	T _y	T _z	R _x	R _y	R _z								
Translation			Rotation																		
T _x	T _y	T _z	R _x	R _y	R _z																
<p>2/(3+4)</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">Translation</th> <th colspan="3">Rotation</th> </tr> <tr> <th>T_x</th> <th>T_y</th> <th>T_z</th> <th>R_x</th> <th>R_y</th> <th>R_z</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Translation			Rotation			T _x	T _y	T _z	R _x	R _y	R _z								
Translation			Rotation																		
T _x	T _y	T _z	R _x	R _y	R _z																
<p>12/1</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">Translation</th> <th colspan="3">Rotation</th> </tr> <tr> <th>T_x</th> <th>T_y</th> <th>T_z</th> <th>R_x</th> <th>R_y</th> <th>R_z</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Translation			Rotation			T _x	T _y	T _z	R _x	R _y	R _z								
Translation			Rotation																		
T _x	T _y	T _z	R _x	R _y	R _z																
<p>12/13</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">Translation</th> <th colspan="3">Rotation</th> </tr> <tr> <th>T_x</th> <th>T_y</th> <th>T_z</th> <th>R_x</th> <th>R_y</th> <th>R_z</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Translation			Rotation			T _x	T _y	T _z	R _x	R _y	R _z			0					
Translation			Rotation																		
T _x	T _y	T _z	R _x	R _y	R _z																
		0																			

Étude des liaisons mécaniques :

3) Compléter les classes d'équivalence cinématique A et B.

A = { 1, }; B = { 2, }; C = { 7 }; D = { 11 }; E = { 12 }; F = { 13 }

4) Remplir le graphe des liaisons en inscrivant les liaisons entre les différentes classes

