

CONSTRUCTION MECANIQUE

SEQUENCE 3

Modélisation des mécanismes

Activité 4

Objectif de l'activité

- \rightarrow **Analyser** un fonctionnement à partir d'un plan d'ensemble.
- → **Mettre en œuvre** la méthode menant au schéma cinématique d'un mécanisme.
- → **Analyser** la technologie d'une liaison complète.

On s'intéresse à une butée micrométrique.

Ce petit système purement mécanique est utilisé sur des machines-outils ou des bancs de contrôle pour positionner précisément une pièce dans une direction donnée.



Figure 1 : Exemple de situation où le positionnement d'une pièce est nécessaire.

Le plan d'ensemble de la butée est donné plus loin.

Travail demandé

Q1 – Détermine	· l'échell	le du plan d'en	semble :						
Le corps de but	e (1) po	ssède des forn	nes creuses r	appelées dans l'ex	trait de plan ci-cor	ntre.	V / / /	//////	
Q2 – Ces forme	creuses	s sont : □ prisn	matiques	□ de révolution					
Q3 – En combie	າ d'exen	nplaires les tro	uve-t-on sur	le corps de butée	1) ?				
Q4 – Quel nom	rès class	sique leur doni	ne-t-on ?			-			
Q5 – A quoi ser	ent-elle	s?							
Q6 – Proposer sur l'extrait de plan ci-dessus les trois cotes dimensionnelles de cette forme (valeur nominale uniquement).									
Q7 – Pour chaque cote, proposer une classe de qualité :									
Q8 – En déduire	les outi	ls à mettre en	œuvre pour	réaliser ces formes	·				
Q9 – Colorier (léger) le corps de butée (1) sur le plan d'ensemble.									
⇒ II faut êi	e précis								
Q10 – Préciser	s caract	téristiques de l	a liaison L _{vc}	•					
(□ partielle	-1/6						
□ dén	ontable	□ indémon	table	□ rigide	□ élastique		□ étanche	□ non étanche	
□ régl	ble	□ non régla	able	□ par obstacle	□ par adhérence	e	□ directe	□ indirecte	
Q11 – En consé Q12 – Colorier			-	(1) et (6) sont dan se précédente.	s la même classe d	l'équivalen	nce? □ ou	ii □ non	
Dans toute la s	ite, on o	considère le sy	stème fixé s	ur la machine (6) e	et en phase de rég	lage (l'utili	isateur règle l	a butée).	
Comme déjà di	le systè	eme sert à posi	tionner une	pièce à usiner (pla	nche de bois à scie	r sur la figi	ure 1 par exer	nple).	
Q13 – Sur quell	pièce d	lu système étu	dié la pièce à	usiner vient-elle e	n butée ?				
Q14 – Que doit	aire l'ut	ilisateur pour j	jouer sur le r	églage : □ tour	ner 🗆 pous	ser	□ tirer	la pièce n° ()	
Q15 – La butée	est un m	nécanisme avec	c:						
une pi	ce d'ent	trée n°	ayant un mo	ouvement de	□ rotation	□ transla	ation		
une pi	ce de so	ortie n°	ayant un mo	ouvement de	□ rotation	☐ transla	ation		

Q16 – On constate que le mouvement :	
☐ est transformé : ROT -> TR ☐ est transformé : TR -> ROT	□ n'est pas transformé
Q17 – Calculer le niveau de précision du réglage : (déplacement du doigt (4) pour une r	otation d'une division du tambour (3)).
Q18- Peut-on dire que la pièce manœuvrée par l'utilisateur est dans la même classe d'	équivalence que (1) ? □ oui □ non
Q19 – Colorier la pièce en considérant la réponse précédente.	
Q20 – Préciser la fonction des vis sans tête (5) :	
Q21 – Finaliser la définition des classes d'équivalence en coloriant toutes les pièces res	tantes à l'exception des vis (5).
Q22 – Réaliser ci-contre le graphe des liaisons.	
Q23 – Définir toutes les liaisons mécaniques identifiées (nom, centre, axe s'il existe).	
⇒ Pour les centres de liaisons, placer sur le plan d'ensemble un point et une lettre (A, B, C, etc.)	
Q24 – Réaliser le schéma cinématique minimal 2D dans le plan de la coupe B-B.	
⇒ Travailler préalablement au brouillon	Graphe des liaisons
Schéma cinématique 2D	

