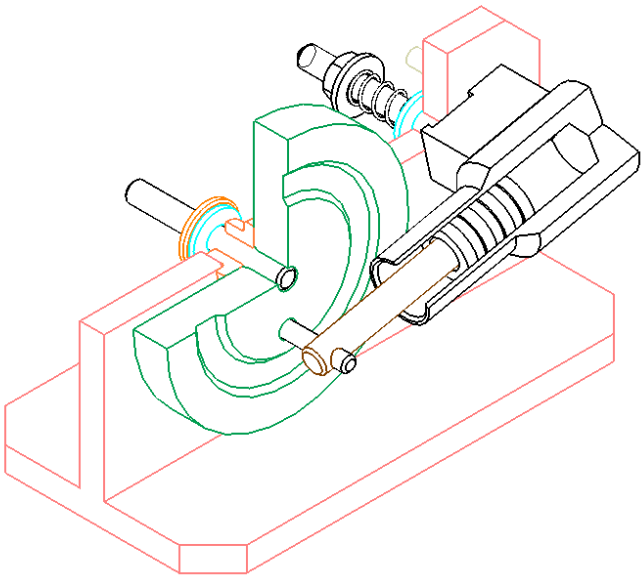
Micromoteurs

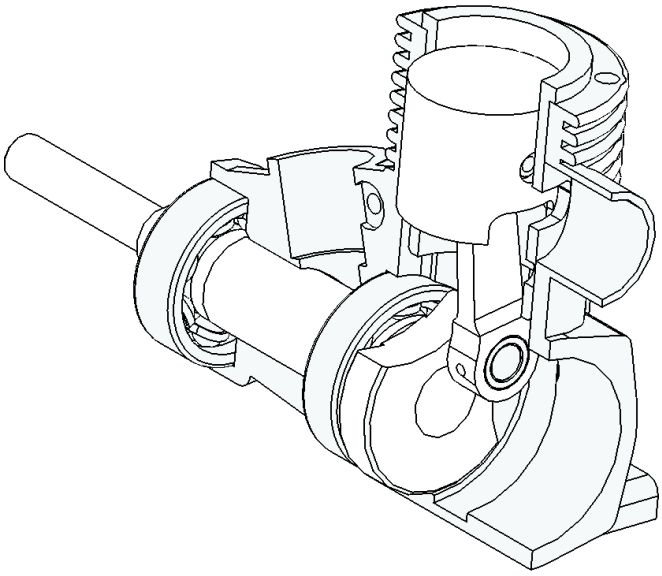
1/ Recherche des mobilités et des liaisons

On définit des sous-ensembles cinématiques communs pour les 2 systèmes:

- S0: Bati
- S1: Manivelle
- S2: Bielle
- S3: Piston
- S4: Cylindre (ou chemise)

Repérer et colorier ces sous-ensembles sur les figures ci-dessous.
Compléter le tableau des mobilités et des liaisons



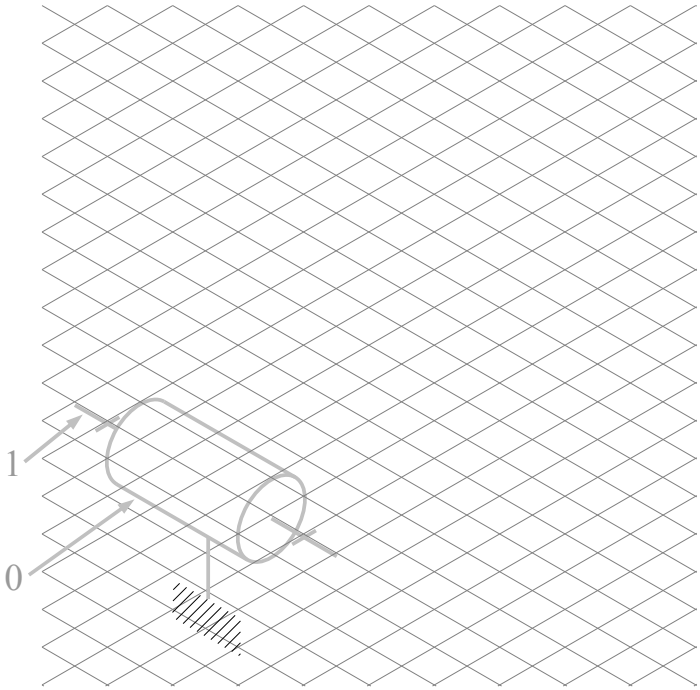


Contact entre:	**Moteur pneumatique**			**Moteur thermique**		
	Translation	Rotation	Liaison	Translation	Rotation	Liaison
S0 et S1						
S1 et S2						
S2 et S3						
S3 et S4						
S4 et S0						

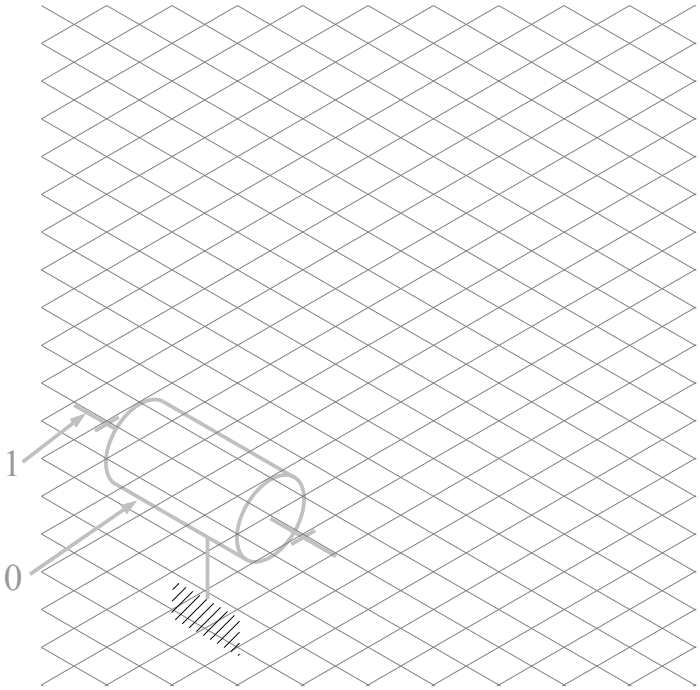
Réalisé avec Open Office 2.0 Document sous licence CC 2.0: BY-NC-ND (www.creativecommons.org) - x.r -2006 -

2/ Schéma cinématique

Pour chacun des mécanismes, établir le graphe des liaisons et le schéma cinématique spatial.
(pour des raisons de clarté, on gardera l'orientation des ensembles ci-dessus)



Moteur pneumatique



Moteur thermique

Document réponse 1

Réalisé avec Open Office 2.0 Document sous licence CC 2.0: BY-NC-ND (www.creativecommons.org) - x.r -2006 -