

4.1 Exercices de cinématique : graphes

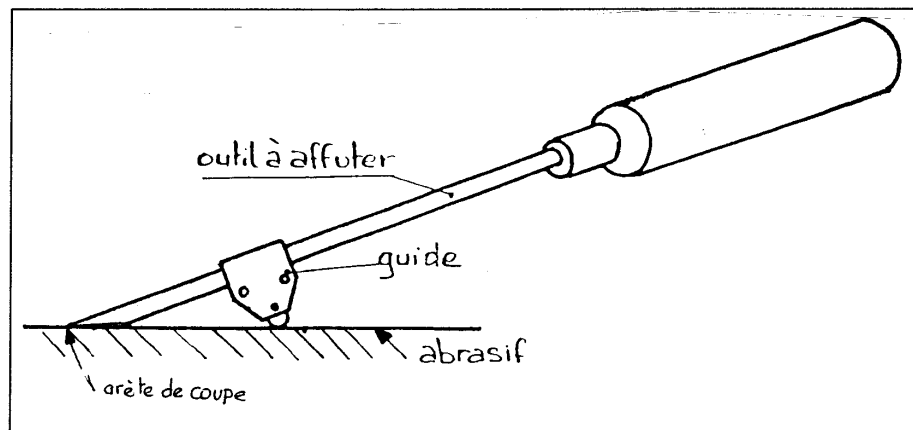
Table des matières

4.1.1 Guide d'affutage :	2
I Présentation :	2
II Travail demandé :	2
4.1.2 Scie sauteuse :	5
I Présentation :	5
II Travail demandé :	5

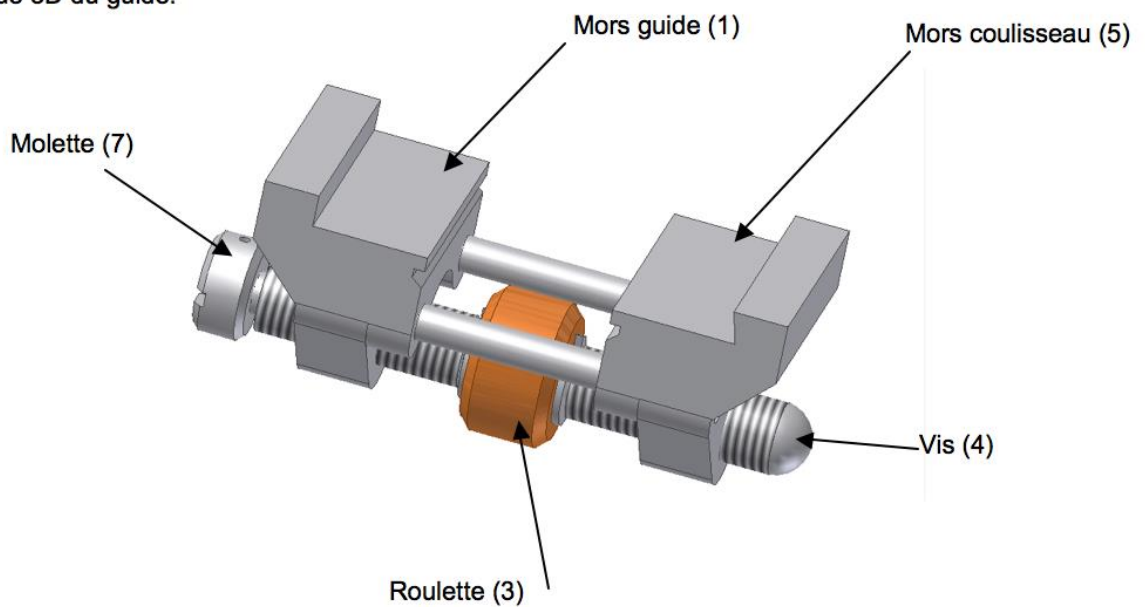
4.1.1 Guide d'affutage :

I Présentation :

L'appareil décrit ci-après permet d'affûter avec un angle constant l'arête de coupe d'un outil (ciseau à bois par exemple). L'outil est mis en position par deux mors (repérés 1 et 5 sur le document page suivante). Le maintien en position de l'outil dans le guide est réalisé par coincement entre les deux mors. Ceux-ci peuvent se déplacer de façon antagoniste en translation suivant l'axe $(O; \vec{x})$.



Vue 3D du guide:

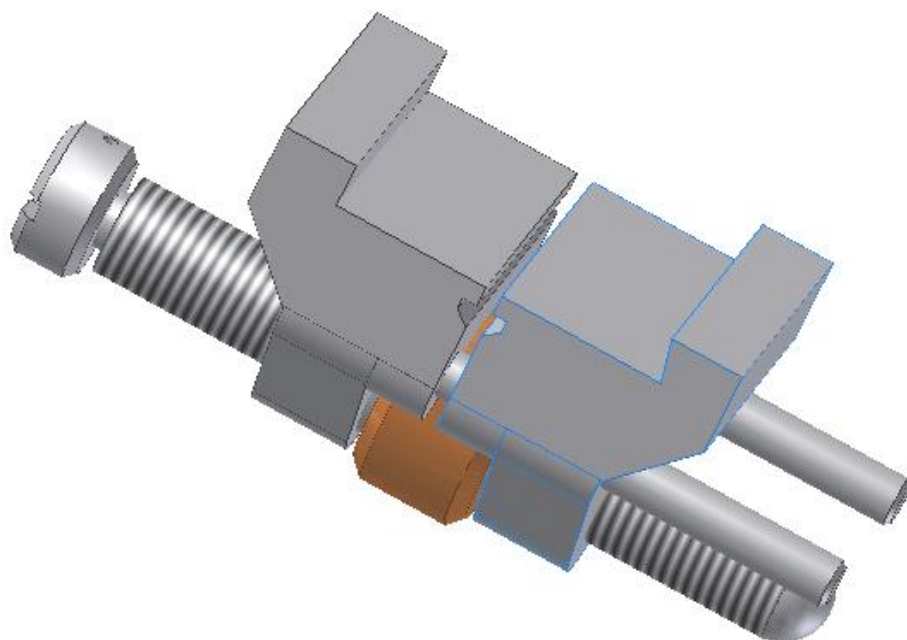


II Travail demandé :

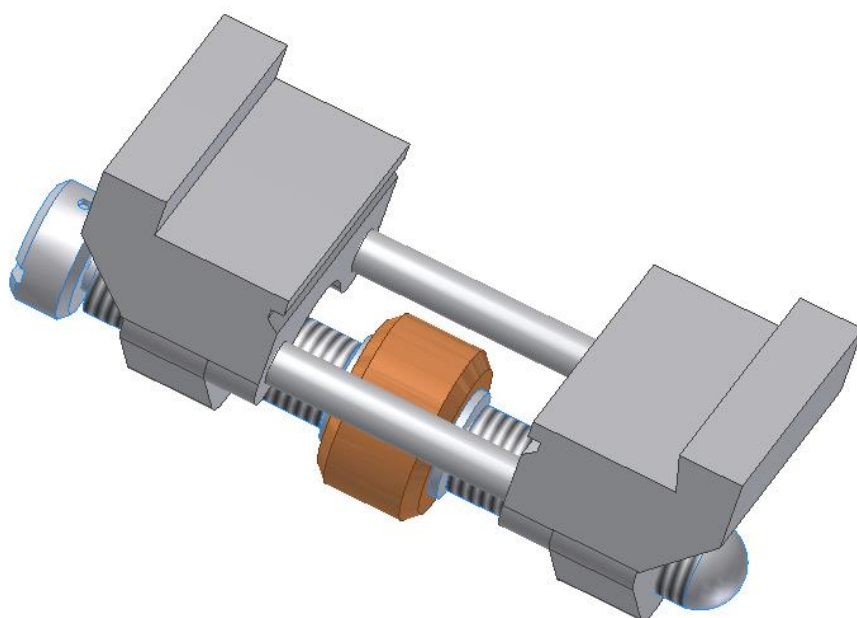
L'étude suivante sera réalisée en phase de serrage de l'outil sur le guide.

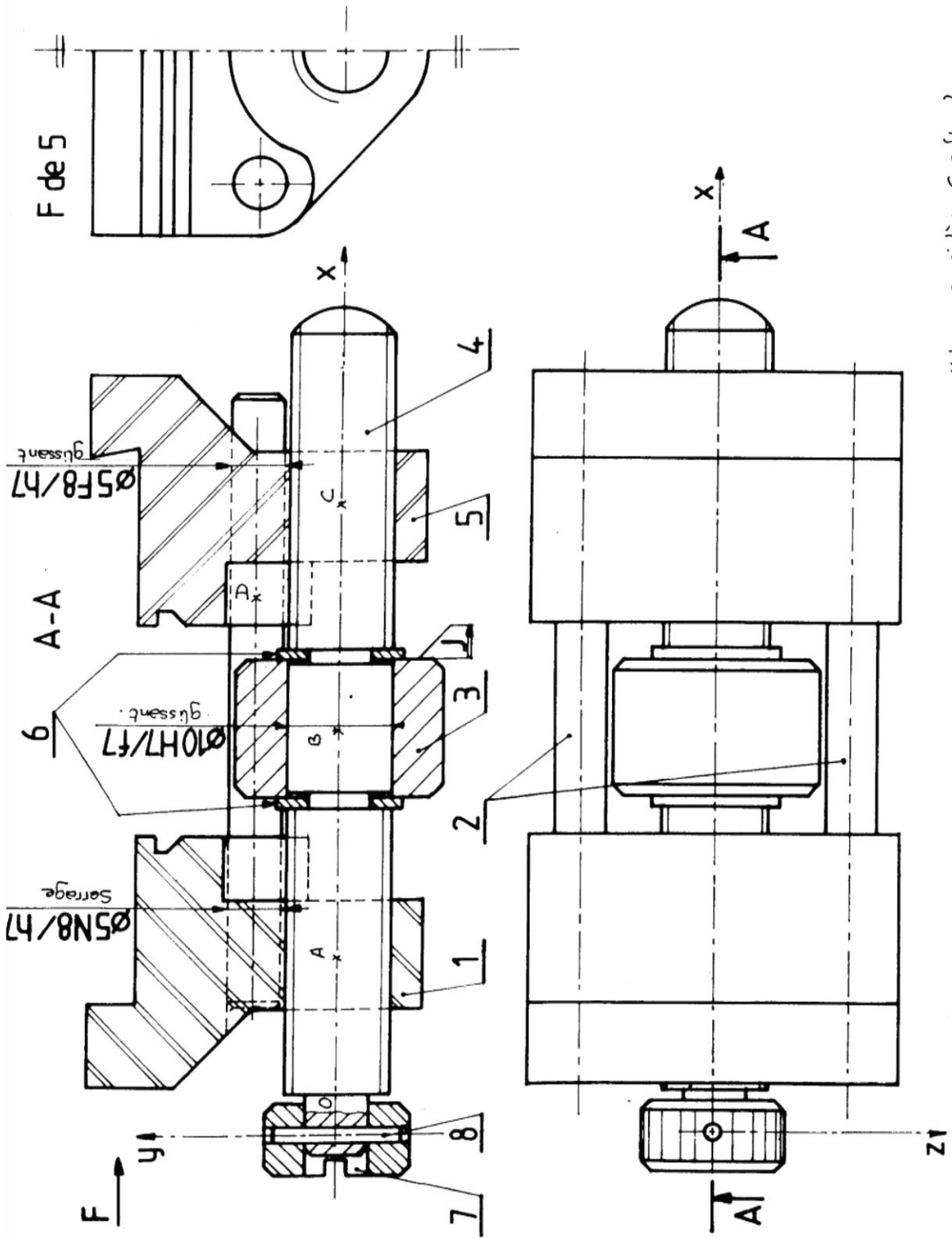
- Q1. Rechercher les classes d'équivalence,
- Q2. Réaliser le graphe des liaisons,

Guide en position serrage maxi



Guide en position ouverture maxi

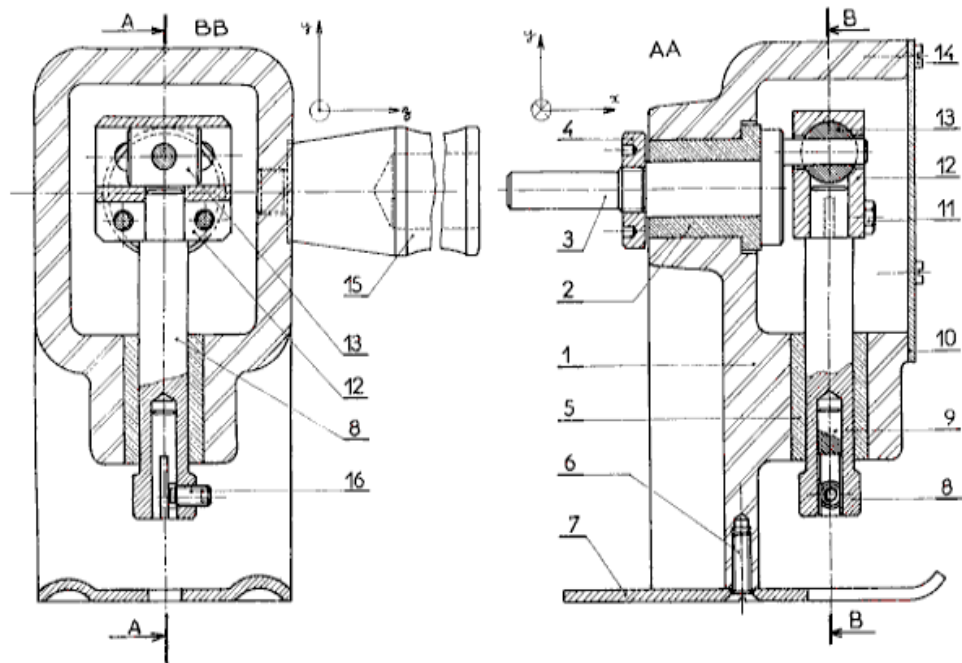




4.1.2 Scie sauteuse :

I Présentation :

Plan d'ensemble :



II Travail demandé :

Q1. Rechercher les classes d'équivalence,

http://old.upsti.fr/scenari/module_formation_mecanismes/co/Classe_equivalence.swf.html

Q2. Réaliser le graphe des liaisons,

http://old.upsti.fr/scenari/module_formation_mecanismes/co/Graphe_des_liaisons.swf.html