

TD – Pince Schrader / Moteur 2 temps / Appui réglable

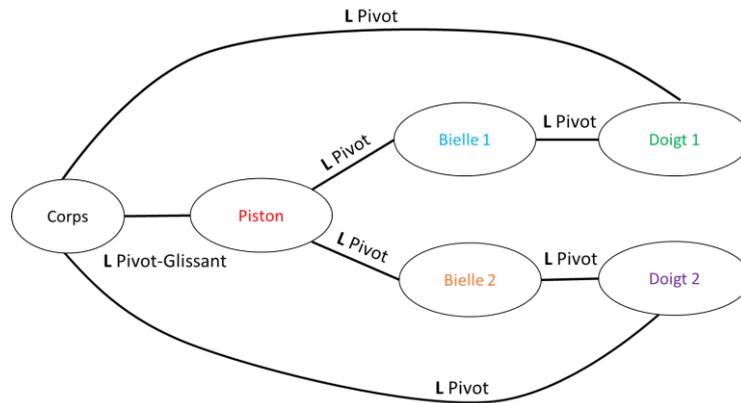
POINT METHODE :

- Méthodologie (Graphe des liaisons + Schéma cinématique) (Q1/Q2) :
 - Identifier les sous-ensembles cinématiquement liés
 - Identifier les contacts entre les sous-ensembles définis
 - Identifier les ddl entre les sous-ensembles définis
 - Identifier les liaisons associées aux contacts
 - Réaliser le graphe des liaisons
 - Réaliser le schéma cinématique

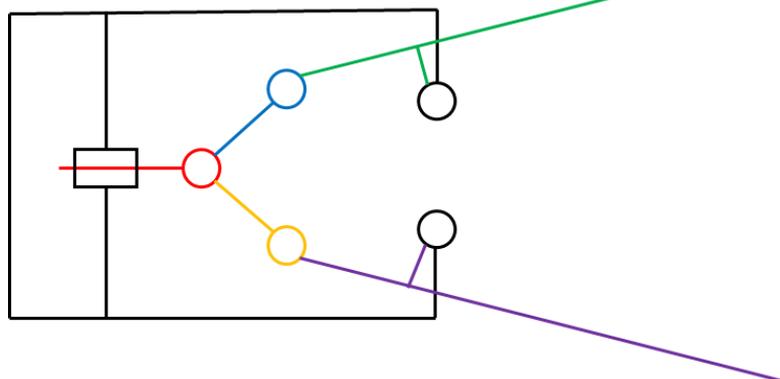
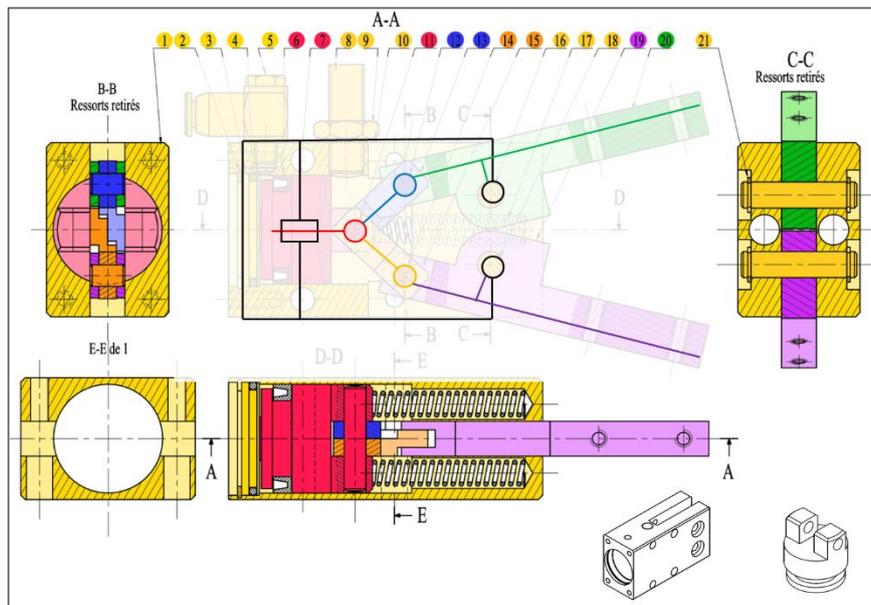
ELEMENTS DE CORRECTION :

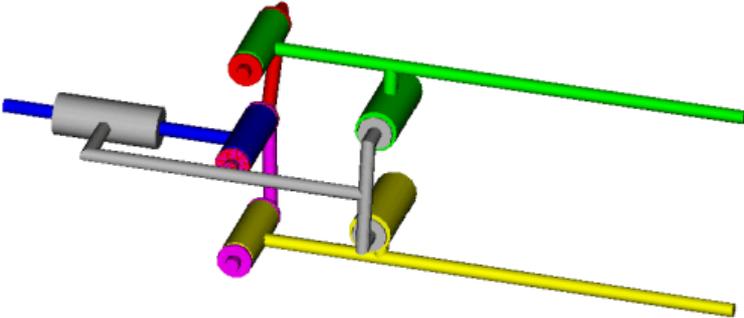
PINCE SCHRADER :

Q1 :



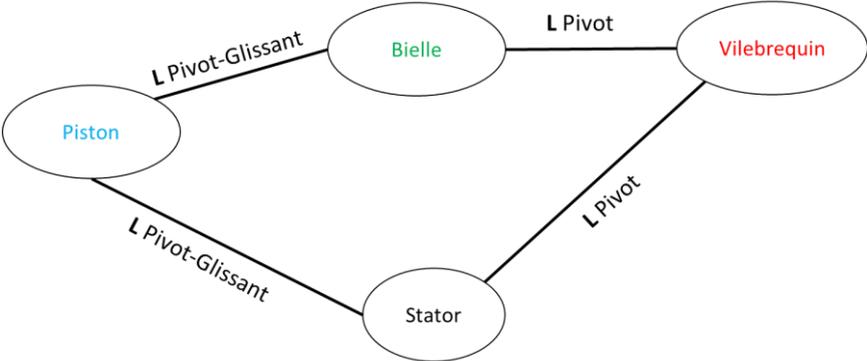
Q2 :





MOTEUR 2 TEMPS :

Q1 :



Q2 :

