

**Observation :**

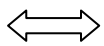
Un solide dans l'espace se déplace suivant 3 axes :

↗ **Ox**

↘ **Oy**

↑ **Oz**

Sur chaque axe, on distingue 2 mouvements :

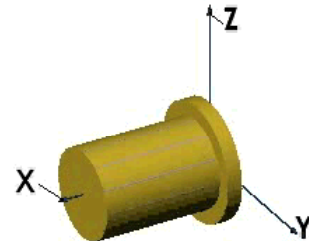


**une translation**



**une rotation**

Nombre de mouvements possibles : **6**

**Définition d'une liaison :**

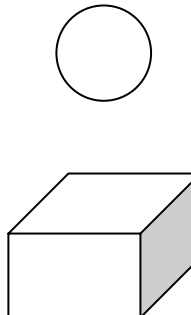
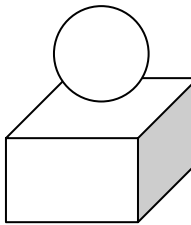

Une liaison est un ensemble de surfaces de contact destiné à supprimer certains mouvements et à en conserver d'autres.

Les mouvements possibles sont appelés MOBILITES ou DEGRES DE LIBERTE.



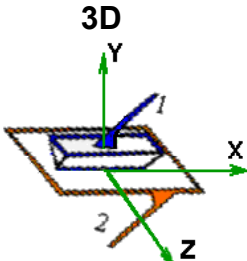
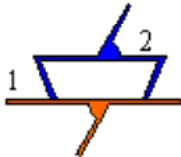
**Identification d'une liaison :**

Il existe **2 solutions** pour identifier la liaison qui existe entre 2 pièces.

**Solution 1** : Identifier la géométrie de contact de ces 2 pièces.

 <p>surface : <b>sphère</b></p> <p>surface : <b>plan</b></p>	 <p>Géométrie de contact : <b>point</b></p>	<p>Nom de la liaison : <b>sphère – plan ou ponctuelle</b></p> <p>Symbole 3D :</p> 
---	--	---

**Solution 2** : Identifier les mouvements possibles de la pièce mobile par rapport à la pièce support tout en gardant le contact.

<div><div><p>Liaison Patin et Glace</p></div></div>	<div><p>Mobilités</p><table><tr><td>Rx</td><td>Tx</td></tr><tr><td>Ry</td><td>Ty</td></tr><tr><td>Rz</td><td>Tz</td></tr></table></div>	Rx	Tx	Ry	Ty	Rz	Tz	<div><p>Nom de la liaison : <b>Linéaire rectiligne</b></p><p>Symbole (orienté comme sur la photo)</p><div><div><p>3D</p></div><div><p>2D</p></div></div></div>
Rx	Tx							
Ry	Ty							
Rz	Tz							