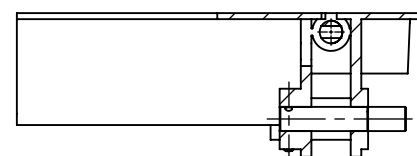
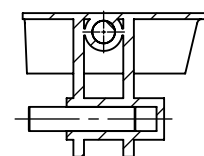
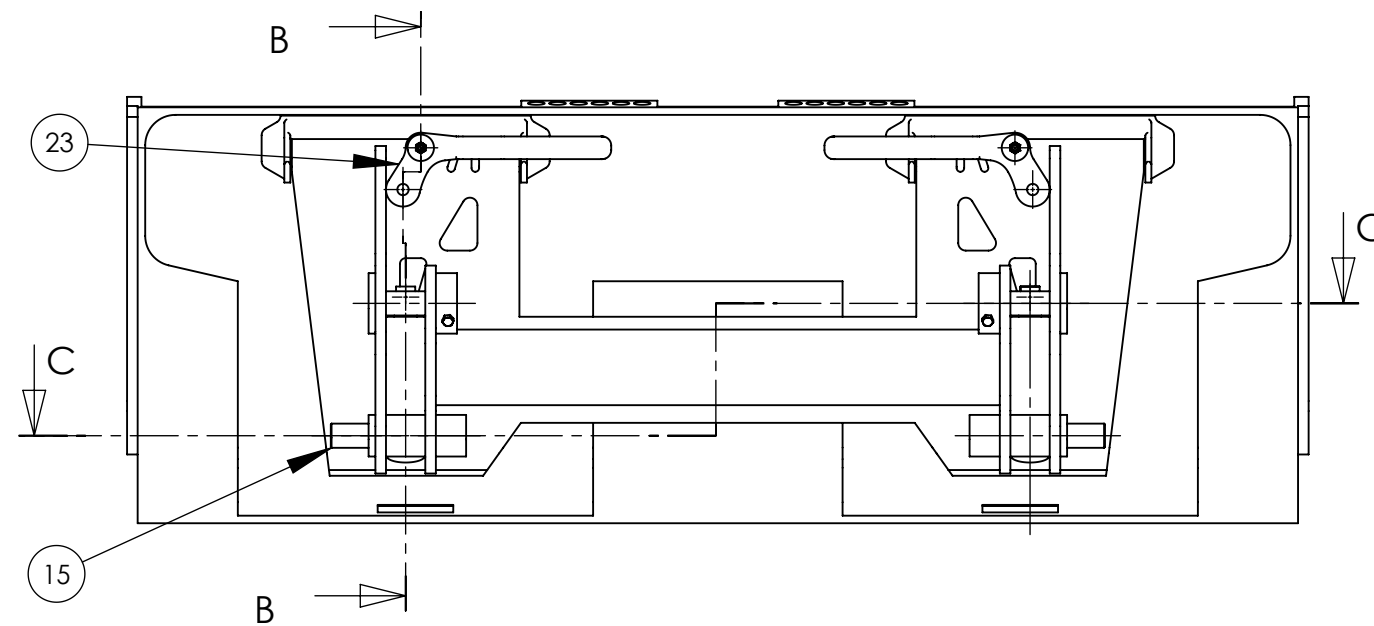
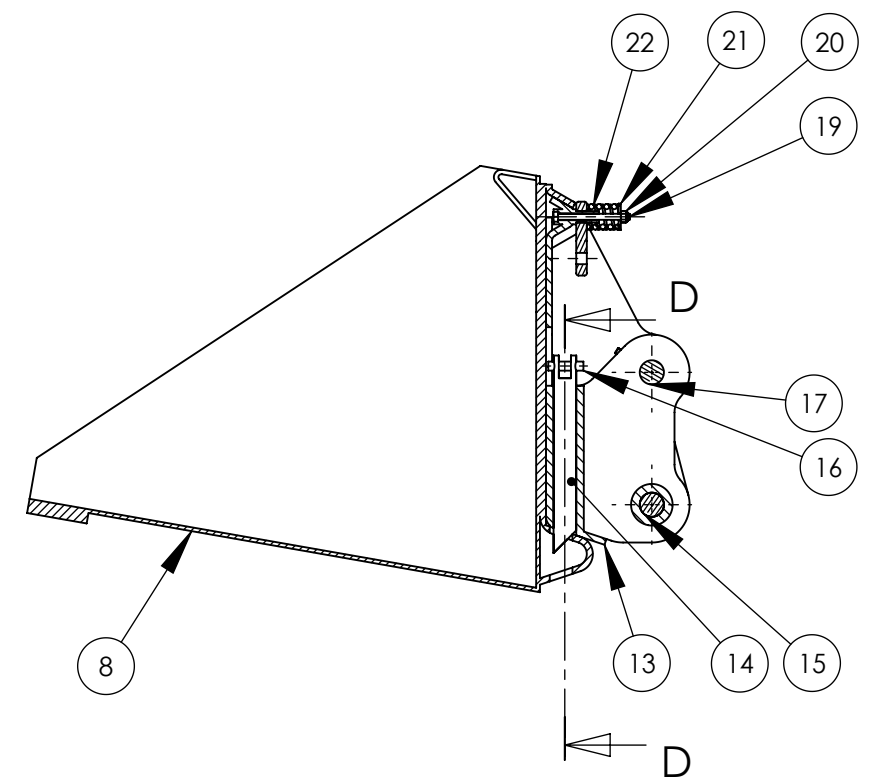


Sans Godet

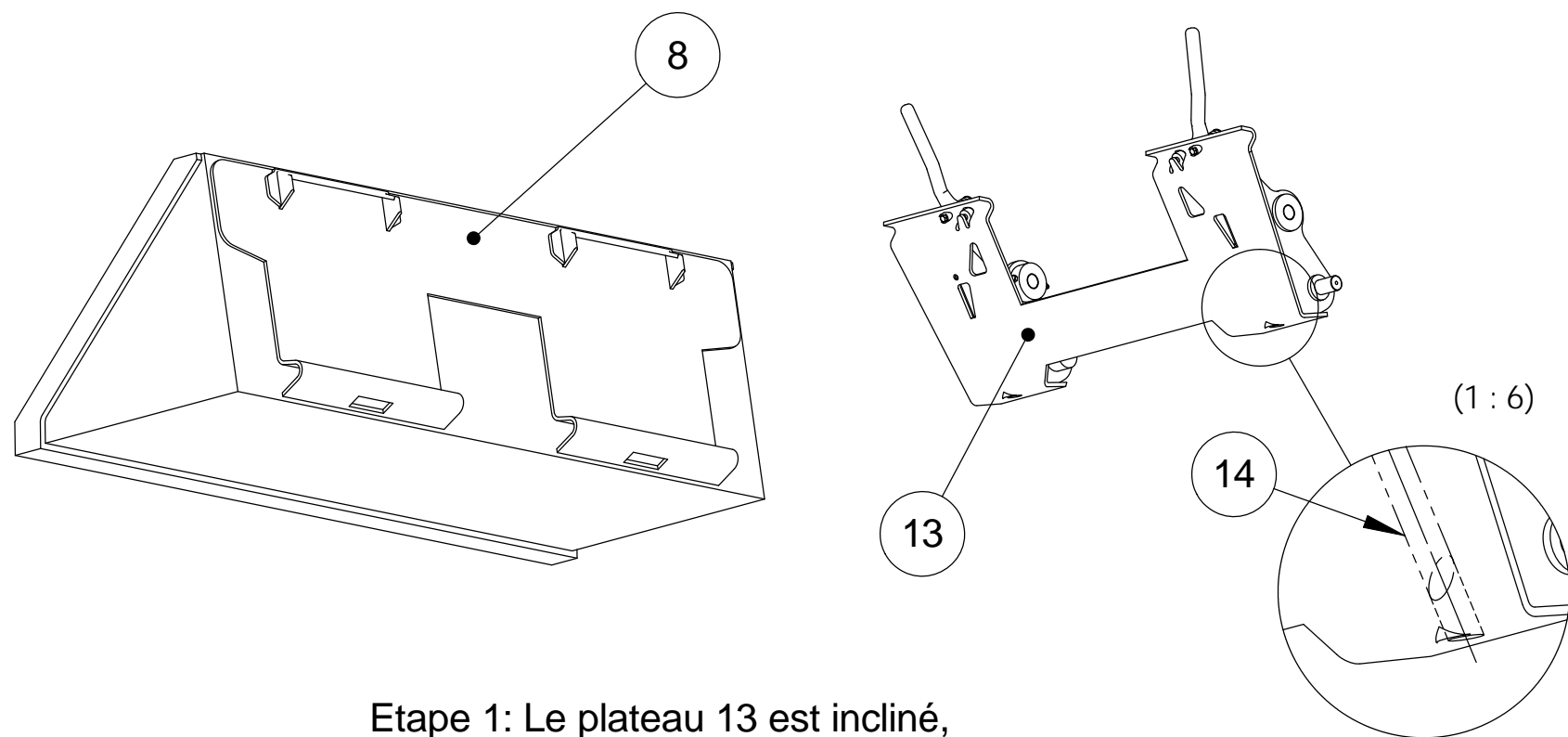


C-C
Sans godet

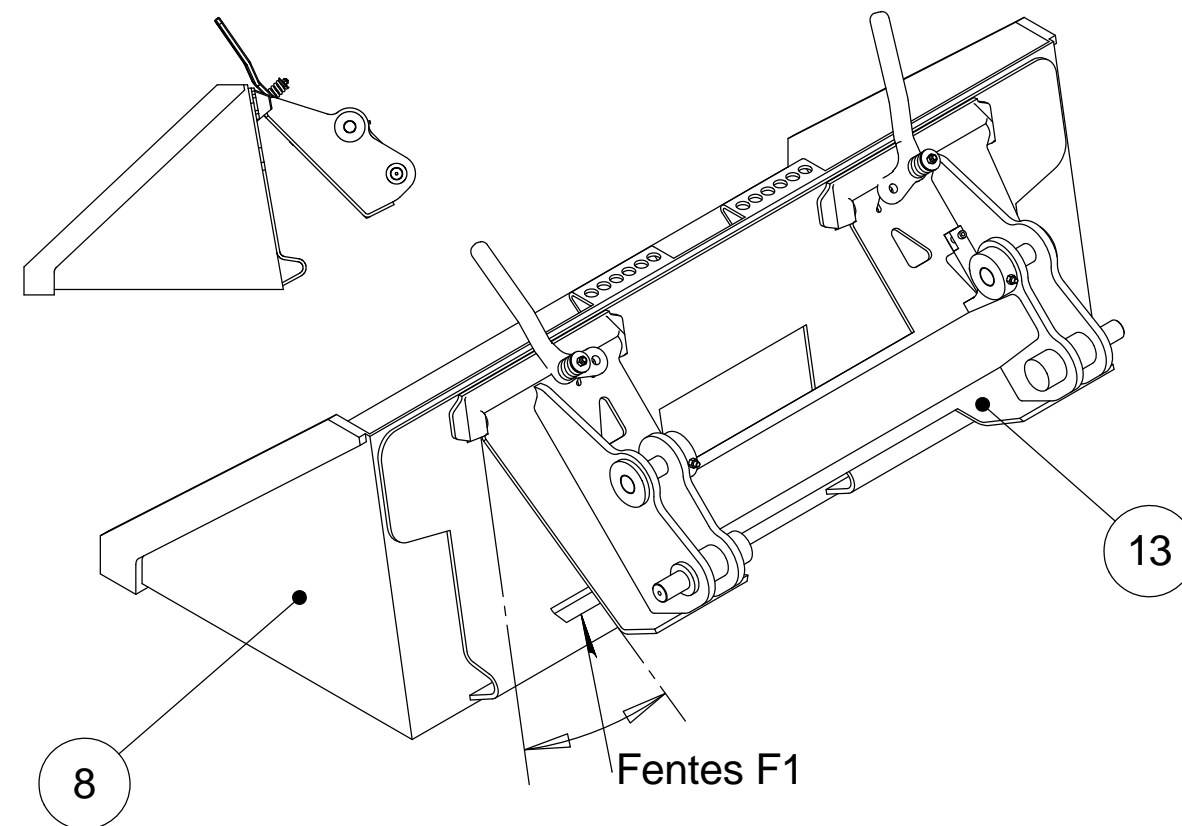


B-B

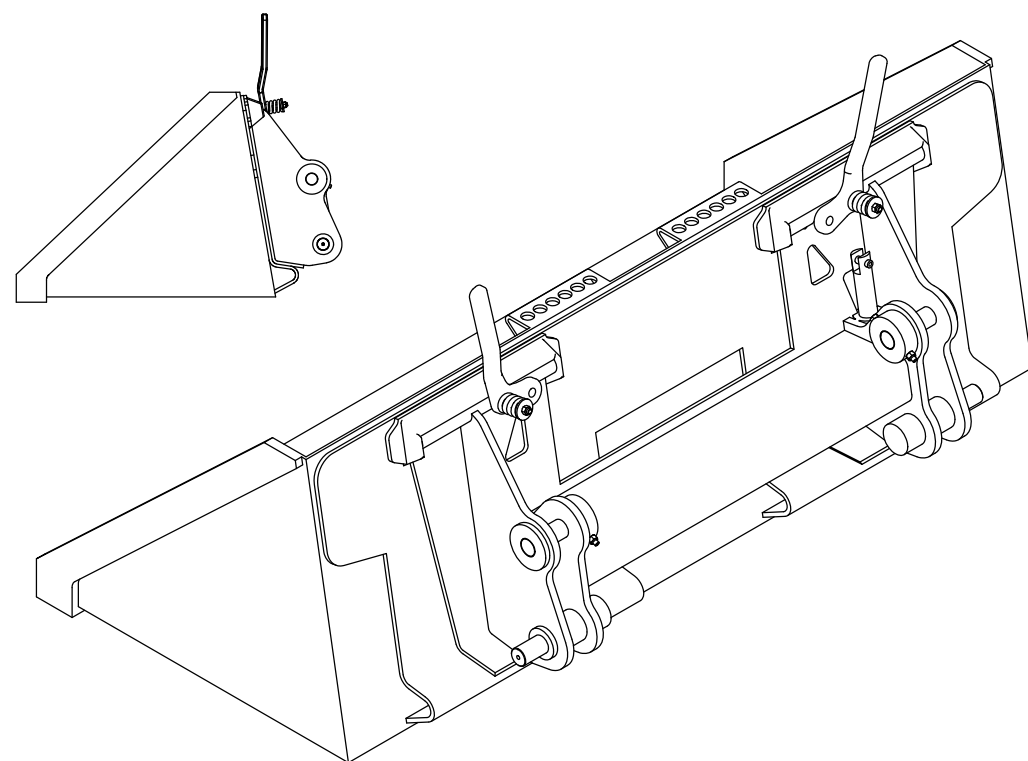
Ech 1:10	Bob-Tach™ S185	DT 8
Format A3		



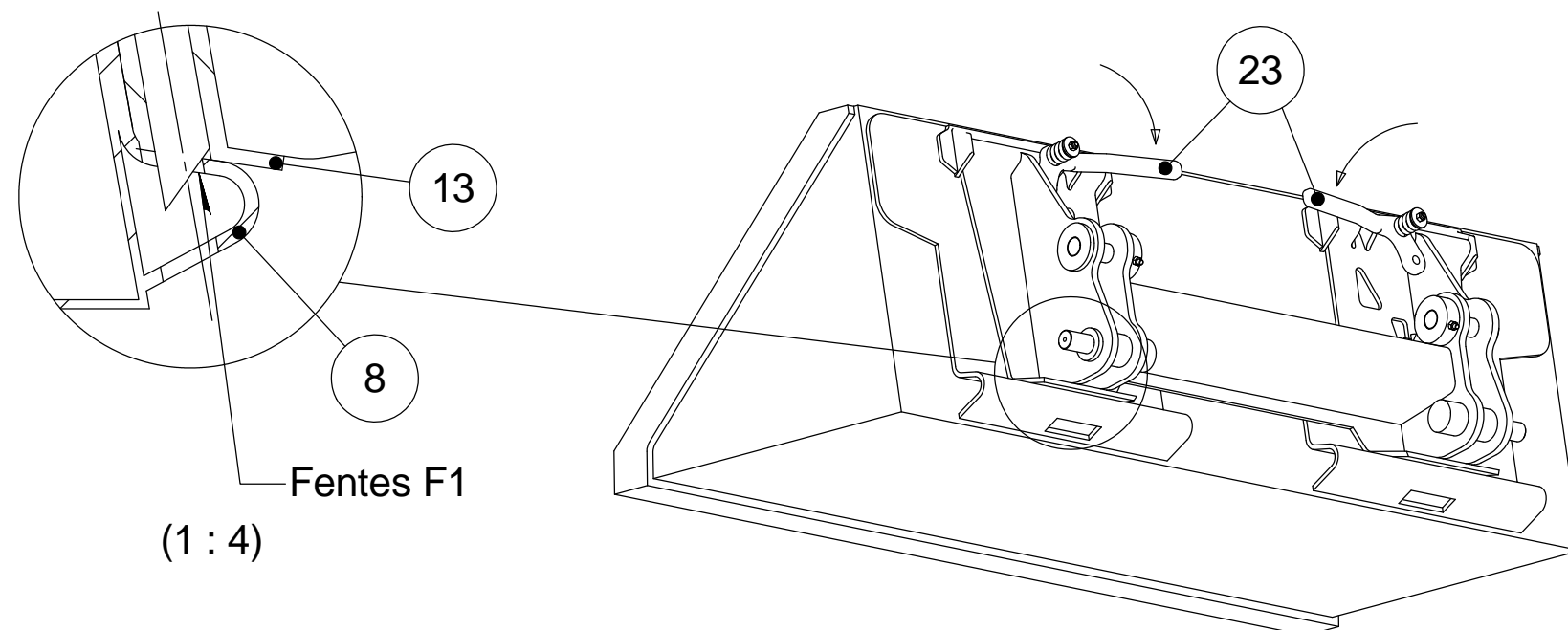
Etape 1: Le plateau 13 est incliné,
les broches 14 sont rétractées




Etape 2 : Le plateau 13 est présenté,
et mis en place dans les logements hauts du godet 8



Etape 3 : Le plateau 13 est redressé
jusqu'au contact du godet 8



Etape 4 : A l'aide des leviers 23, les broches 14 sont abaissées
jusqu'au contact avec les fentes F1.
Le godet 8 est maintenu en position sur le plateau 13

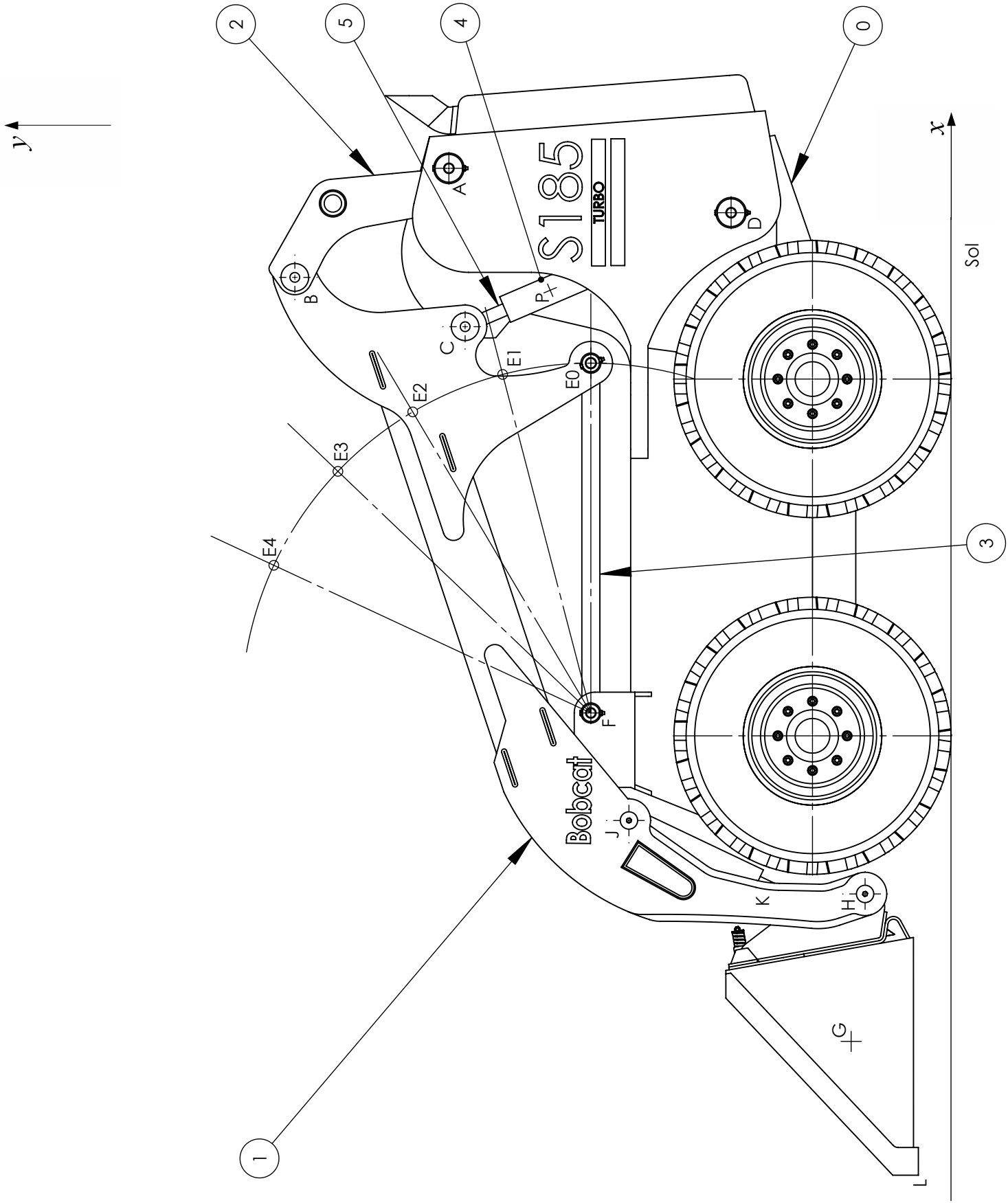
	Principe de fonctionnement du Bob-TachTM (système d'accrochage du godet)	DT 9
Format A3		
		

Réponse 6 :

Course utile :

Déplacement vertical :

Ech 1:15	Bobcat S185	DR 1
Format A3		
		



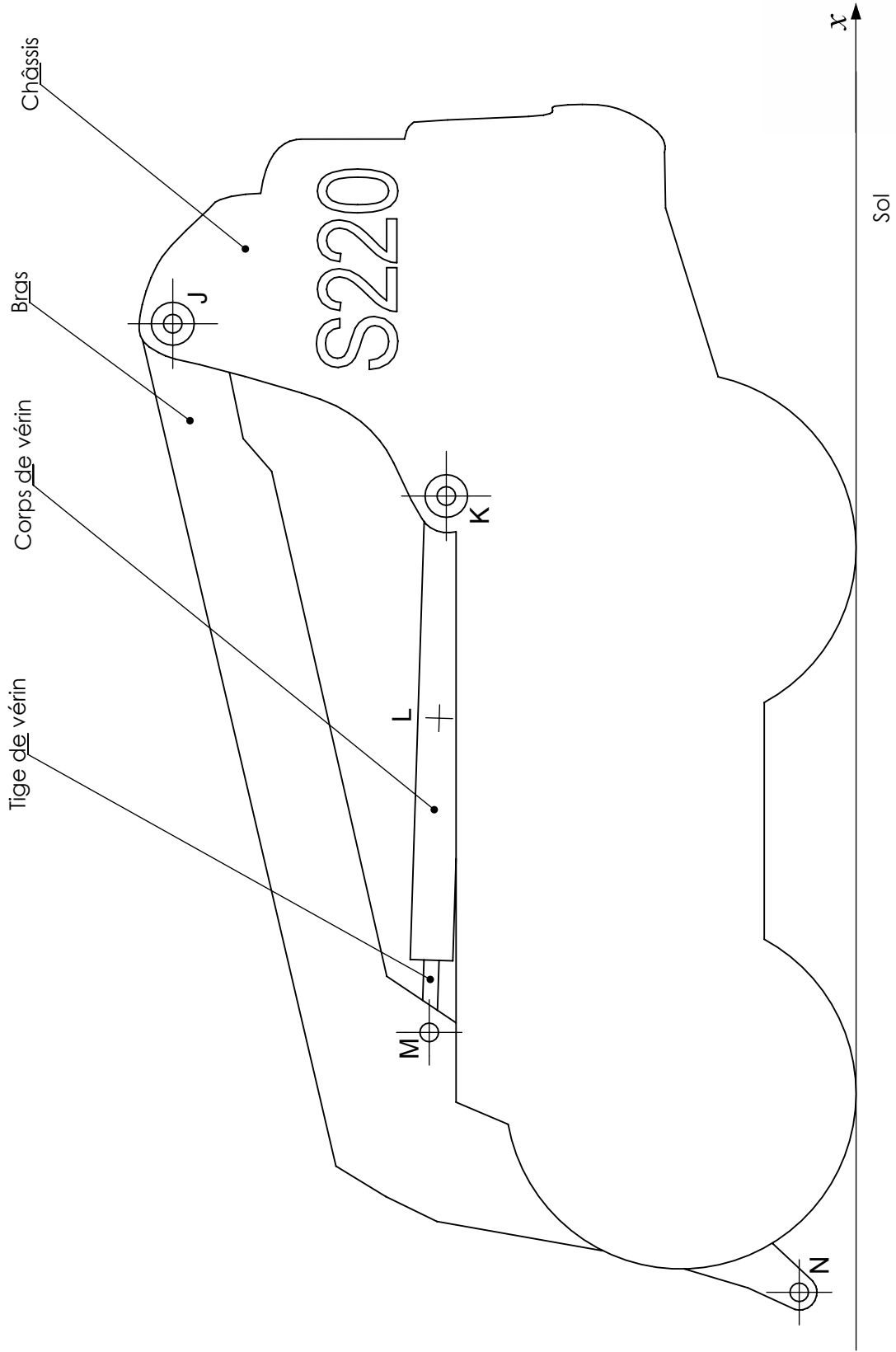
Réponse 10 :

Course utile :

Déplacement vertical :

N_1 +

y ↑

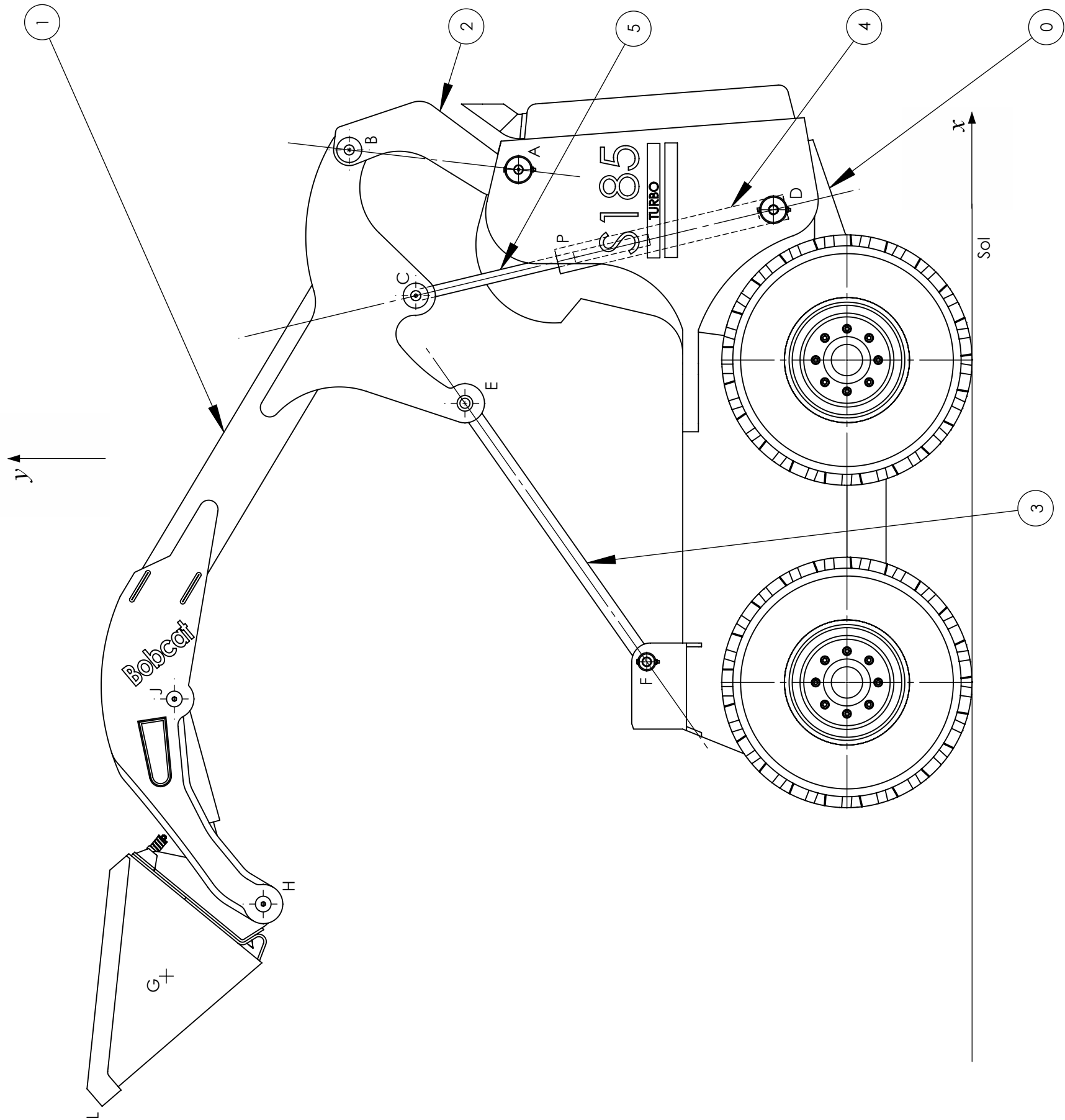


Echelle des vitesses : 1 cm pour 50 mm/s

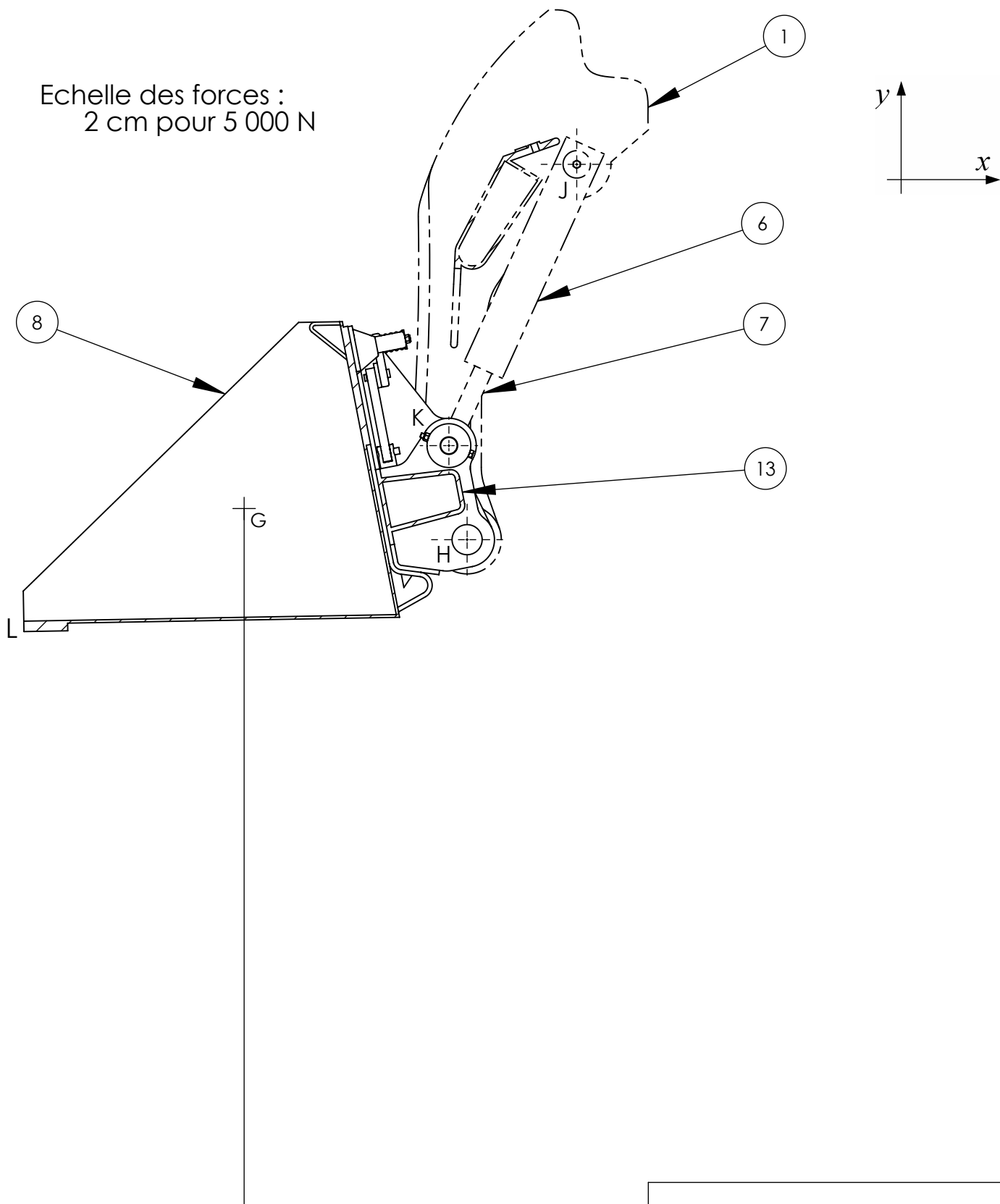
Réponse 28 :

$\overrightarrow{IVH1/OII} =$

Condition respectée :



Ech 1:15	Bobcat S185	DR 4
Format A3		
		



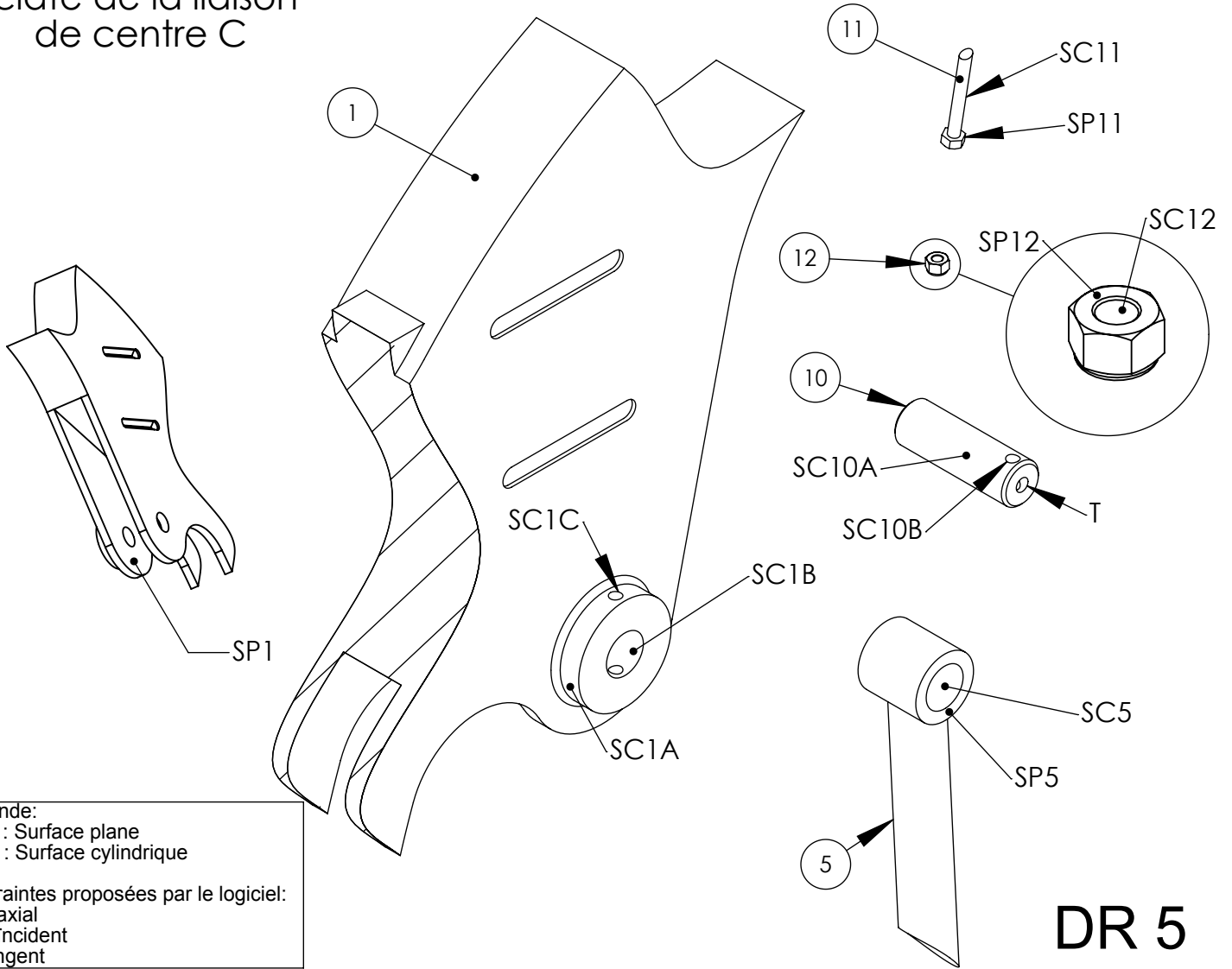
Réponse 19 :

$\overrightarrow{R_{7/13}}$ =

Ech 1:10	Statique graphique	DR 3
Format A4		

Assemblage numérique

Eclaté de la liaison de centre C



Légende:

SP : Surface plane

SC : Surface cylindrique

Contraintes proposées par le logiciel:

Coaxial

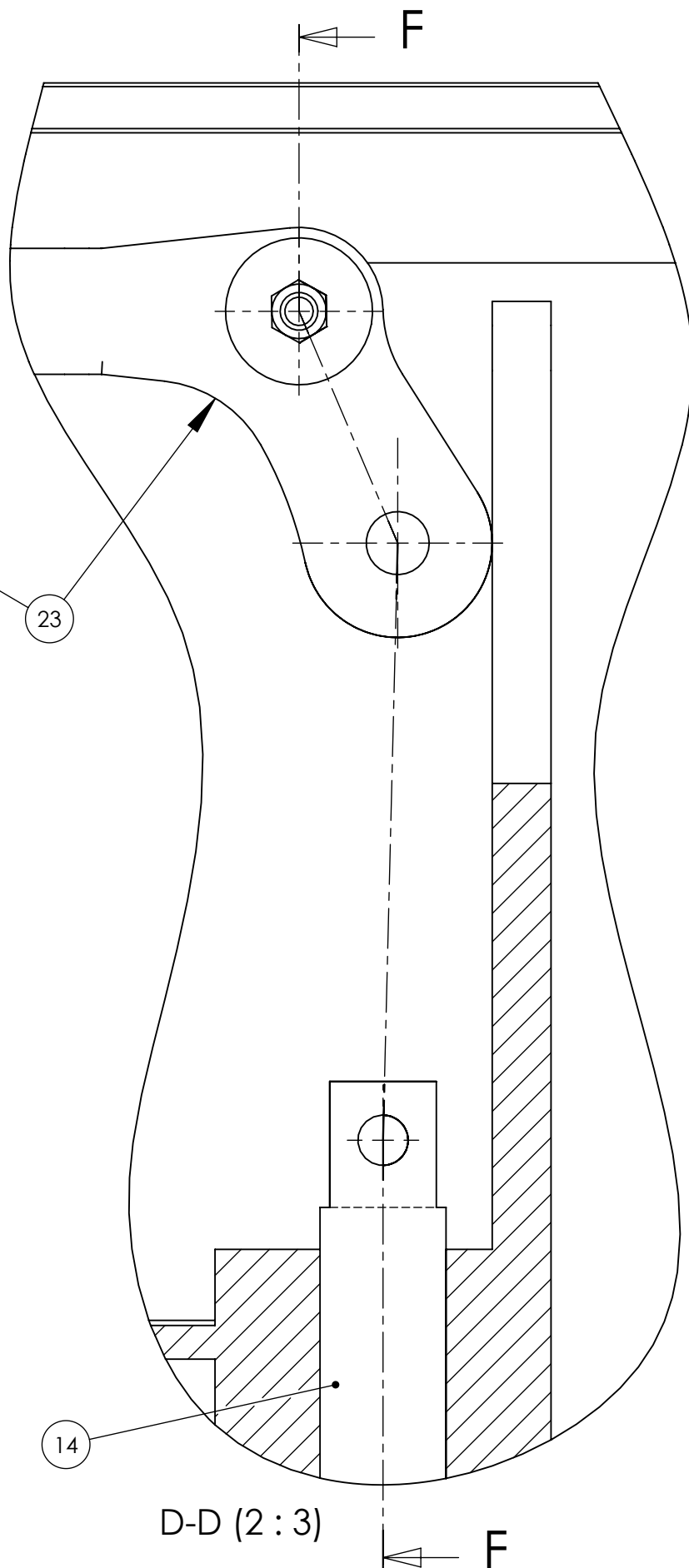
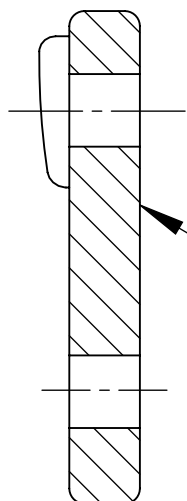
Coïncident

Tangent

DR 5

[illegible]

F-F (2 : 3)
Poignée 23 et
broche 14 seules



Ech 2:3	Conception	DR 6
Format A4		

