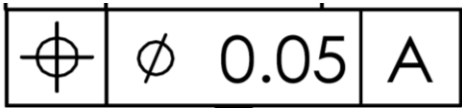


# PROCEDURE DE CONTRÔLE – ETABLIR UN MODE OPERATOIRE DE CONTRÔLE SUR MMT

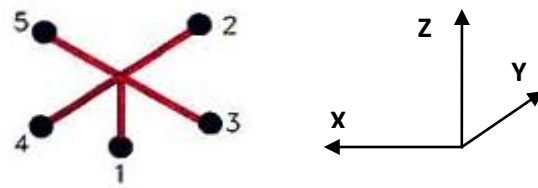
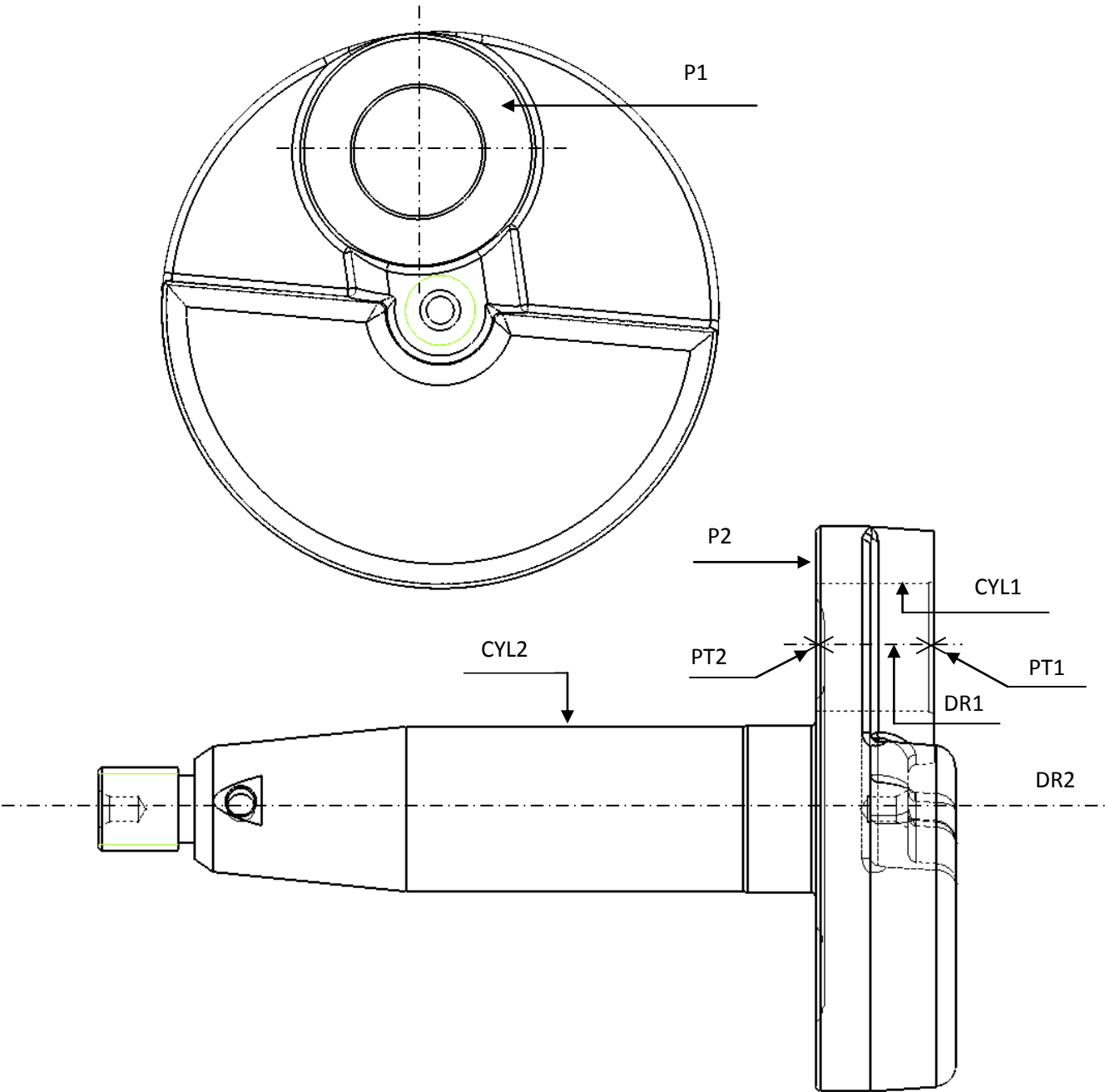
Ensemble : Moteur 50 cm<sup>3</sup>

Élément : Vilebrequin droit

Spécification à contrôler :



Repérage des surfaces :



| Palpeur(s) utilisé(s) | Longueur mini |
|-----------------------|---------------|
| N°1.....              | .....         |
| N°2.....              | .....         |
| N°.....               | .....         |
| N°.....               | .....         |
| N°.....               | .....         |

Éléments Géométriques à palper : (choix des surfaces à palper)

- CYL1 → DR1
- P1
- P2
- CYL2 → DR2

Éléments Géométriques à construire et à mettre en relation :

- PT1 = P1 ∩ DR1
- PT2 = P2 ∩ DR1

Critère d'acceptabilité :

- Distance PT1/DR2 ≤ IT
- Distance PT2/DR2 ≤ IT