

## 4.1 Identification des contacts :

☞ Rappel de la position des surfaces

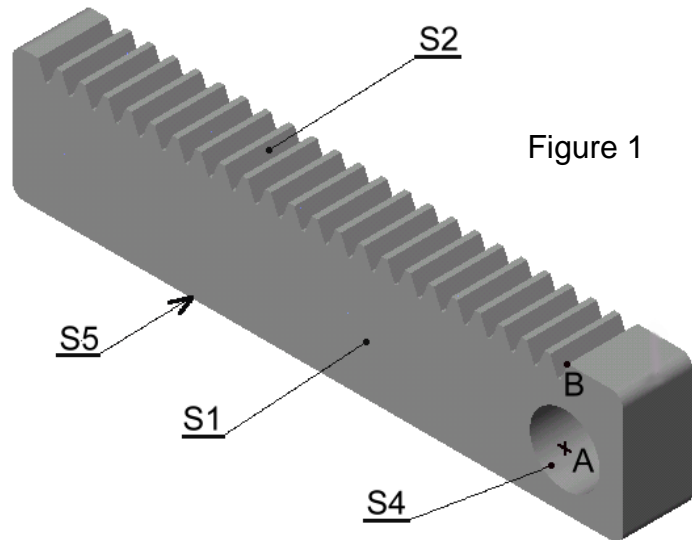
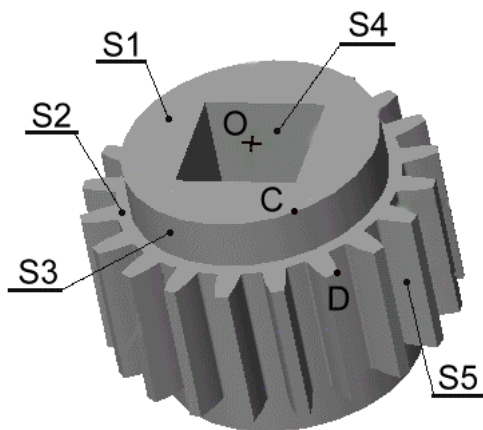


Figure 1

Figure 2

☞ C'est à partir du type des surfaces positionnées l'une par rapport à l'autre que l'on obtient la nature du contact par exemple :

**Crémaillère S1 / Pièce 01** ⇔ **Plan / Plan** → nous donne un contact surfacique.

☞ Avant de compléter le tableau sur la page suivante, vous devez **visionner** et **manipuler**



dans les fichiers suivants :

- Plan sur Plan ;
- Cylindre sur Plan ;
- Cylindre sur Cylindre avec jeu ;
- Cylindre sur Cylindre sans jeu ;
- Cylindre sur Sphère.

Répertoire : **TP Clé à filtre.**

☞ Bien observer sur chacune image virtuelle :

Le **point** ou la **ligne** ou le **plan de contact** entre ces volumes.



## FICHE REPONSE N°4 : NATURE DES CONTACTS

### 4.2 Nature des contacts :

A l'aide des diverses explications de la page 1/2 et de l'exemple, **compléter** le tableau qui suit :

		Crémaillère 04			
<i>Surface</i>		<b>S1</b>	<b>S2</b>	<b>S4</b>	<b>S5</b>
<i>Contact</i>					
Type de la surface ( <i>figure 1</i> )					Plan
Pièce en contact	Repère				01
	Désignation				Guide arrière
Type de la surface en contact					Plan
Nature du contact	<i>ponctuel</i>				/
	<i>linéique</i>				/
	<i>surfactive</i>				
		Pignon 06			
<i>Surface</i>		<b>S2</b>	<b>S3</b>	<b>S4</b>	<b>S5</b>
<i>Contact</i>					
Type de la surface ( <i>figure 2</i> )					
Pièce en contact	Repère				
	Désignation				
Type de la surface en contact					
Nature du contact	<i>ponctuel</i>				
	<i>linéique</i>				
	<i>surfactive</i>				