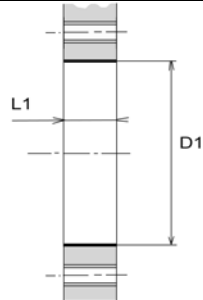



### 3.1.3 DEFINITION SUR MODELEUR VOLUMIQUE

#### 3.1.3.1 Paramètres nécessaires à la définition des surfaces fonctionnelles du bâti

**CORRIGE**

repère de la surface	paramètres de définition	
P1	Cylindre :  Diamètre D1 Longueur L1	
P2	Surface plane :  Longueur L2 P2 perpendiculaire à P1	
F1	Trou taraudé :  Diamètre DM1 Nombre 4 à 90° Disposition : Sur cercle diamètre D3 D3 concentrique à D1	

#### 3.1.3.2 Contraintes d'assemblage

contrainte N°1	Coaxialité entre l'axe de P1 appartenant au bâti et l'axe de la surface correspondante du motoréducteur .
Contrainte N°2	Coïncidence entre plan P2 appartenant au bâti et le plan correspondant du motoréducteur .
Contrainte N°3	Coaxialité entre l'axe d'un des trous taraudé DM1 appartenant au bâti et l'axe du trou de passage lamé correspondant du motoréducteur .