Schéma cinématique :

L2

L1

E1

E2

SE4

SE1

SE3

SE5

SE2

SE0 : Support fixe

SE1 : Motoréducteur

SE2 : Axe+roue 1+ disque

SE3 : Roue 2 + vis 3

SE4 : Roue 4

SE5 : Capteur

Surface d’appui : P1

a 1

a 2

Schéma 1

Graphe partiel des liaisons entre sous ensembles :

SE1

SE2

SE3

SE4

SE0

SE5

Encastrement E1

Encastrement E2

Pivot L1 d’axe

Pivot L2 d’axe

Tableau de caractérisation des liaisons :

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Liaison** | **Type** | **Caractère** | **Solution technologique imposée** | **Document technique** |
| E1 | Encastrement | Démontable | Mise et maintien en position à assurer  Respect de la position de la surface de référence P1 | DT1 |
| E2 | Encastrement | Démontable | Mise et maintien en position à assurer | DT1 |
| L1 | Pivot d’axe | Démontable | Guidage par micro-roulements  Entraxe a1 à respecter | DT2 |
| L2 | Pivot d’axe | Démontable | Guidage par micro-roulements  Entraxe a2 à respecter | DT2 |

Travail demandé :

1. Sur le DR1, représenter à l’échelle 1 :1, à main levée, les différentes solutions technologiques mises en œuvre pour assurer le bon fonctionnement de la chaîne cinématique d’entrainement de la bande ( Schéma 1).

Cette représentation se fera sur les vues de face et gauche. Toutes les représentations complémentaires en vue de définir les solutions seront acceptées. (Coupes, sections etc.)

1. Indiquer, sans les chiffrer, toutes les indications dimensionnelles et géométriques necessaires au bon fonctionnement.