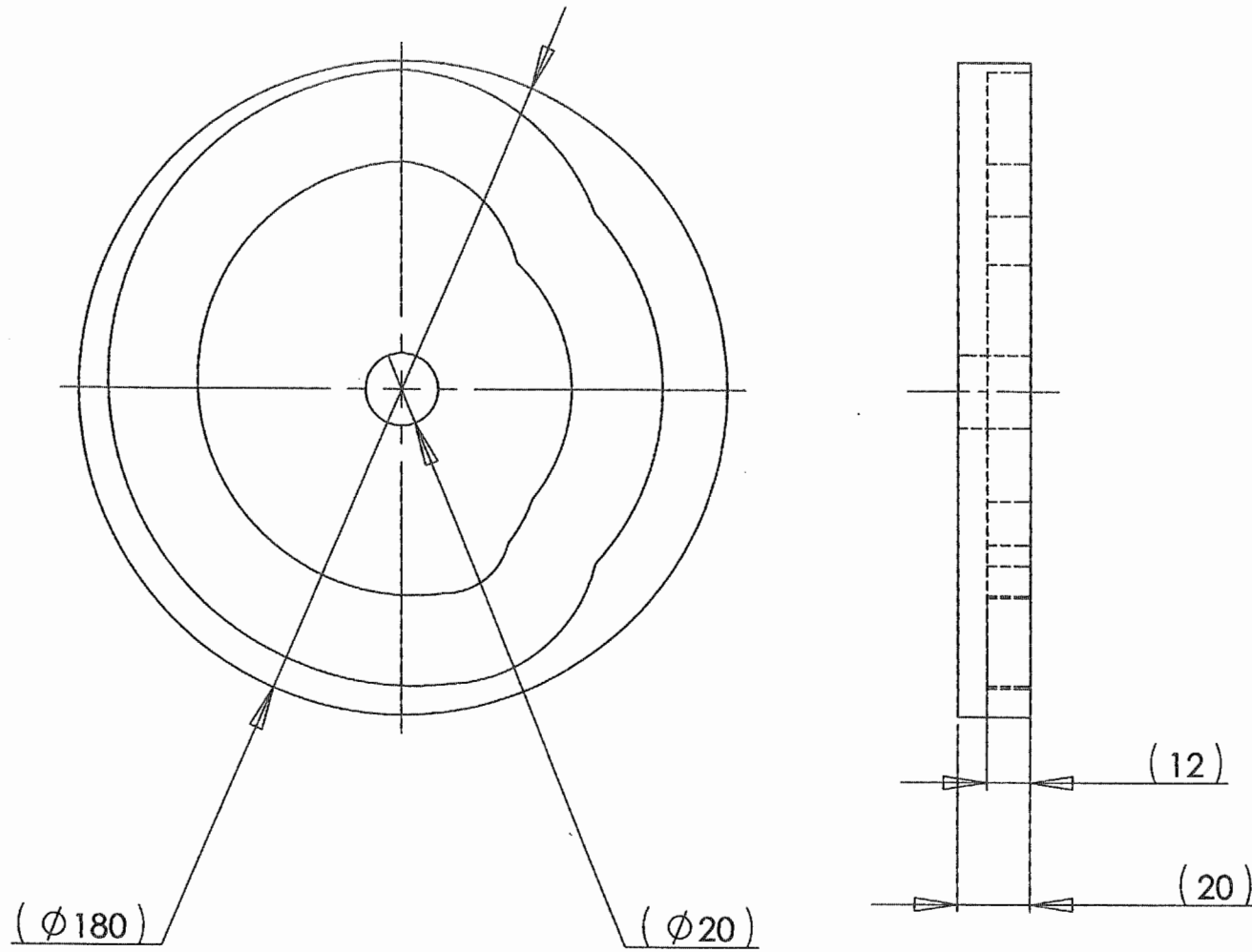


DESSIN DONNE A TITRE INDICATIF



**TOUR GILDEMEISTER
CAME**

Licence d'éducation SolidWorks
A titre éducatif uniquement

CCALAUREAT PRODUCTIQUE

Option Décolletage

A4

DT 04

EPREUVE : EP1 ; Communication technique

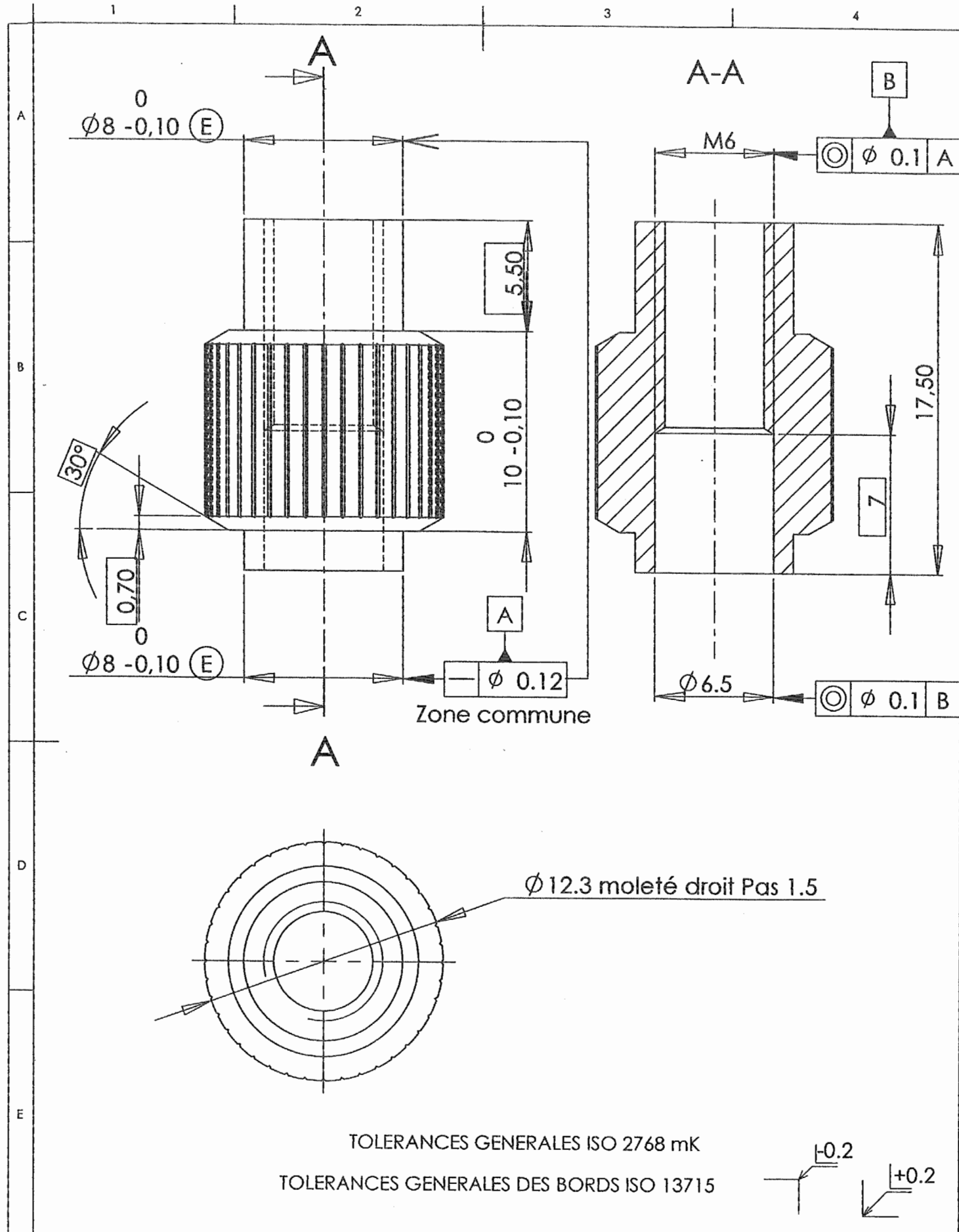
TOUR GILDEMEISTER GM 16 AC

Course des chariots transversaux avec des cames standards

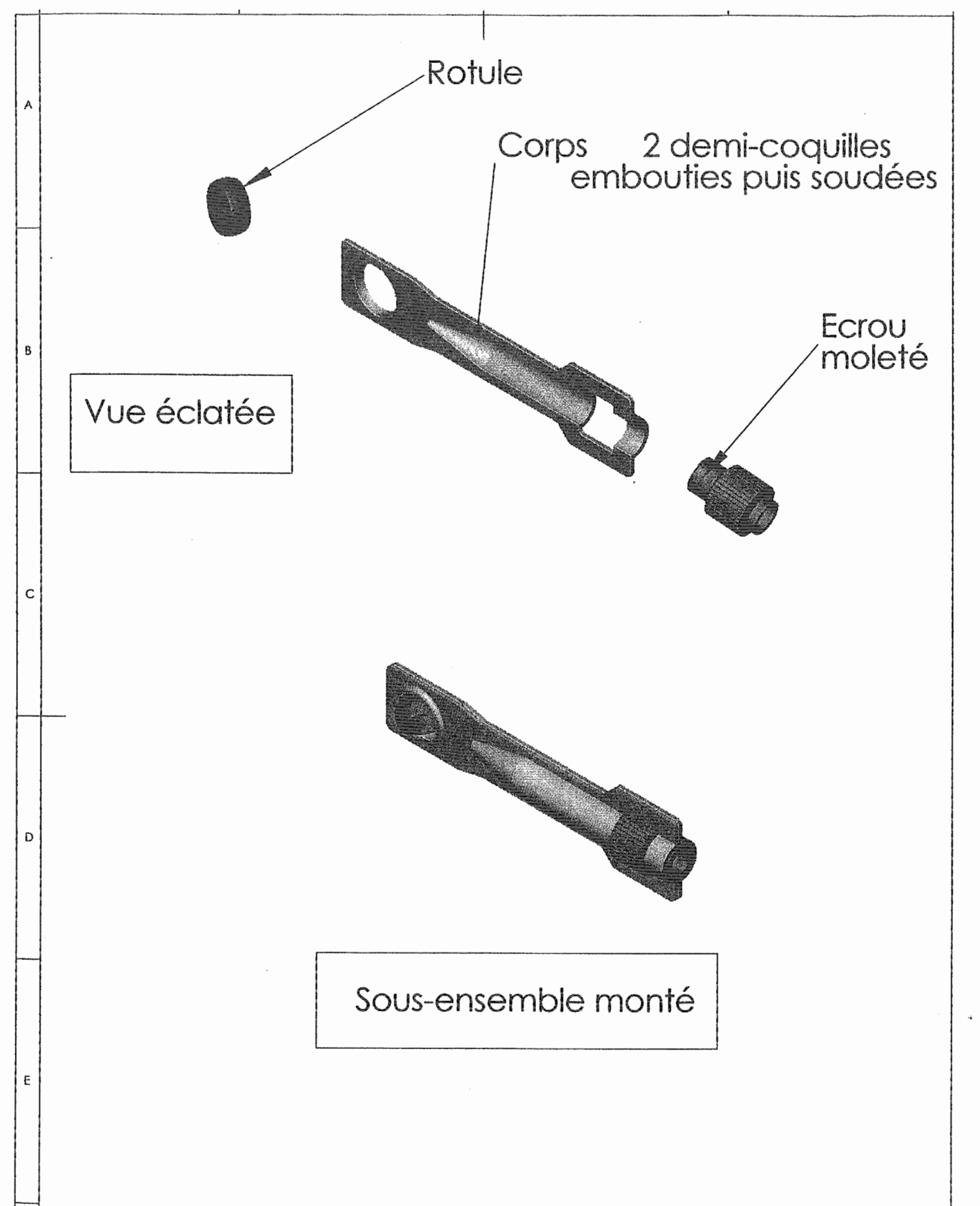
N° dessin came	Angle de travail	Angle de montée	Angle de descente	Début du travail	Fin du travail	Angle de repos	Levée Rapide H	Levée Travail h	Course de travail Minimum du chariot	Course de travail Maximum du chariot
53 29 133	165°	54°	51°	3°	174°	0°	35	0	0	0
53 29 134	165°	54°	51°	3°	168°	6°	34	1	0.4	0.8
53 29 135	165°	54°	51°	3°	168°	6°	33	2	0.8	1.6
53 29 136	165°	54°	51°	3°	168°	6°	31	4	1.6	3.2
53 29 137	165°	54°	51°	3°	168°	6°	27	8	3.2	6.4
53 29 138	165°	54°	51°	3°	168°	6°	23	12	4.8	9.6
53 29 139	165°	54°	51°	3°	168°	6°	19	16	6.4	12.8
53 29 140	165°	54°	51°	3°	168°	6°	15	20	8	16

DT 05

0606 - PM ST A

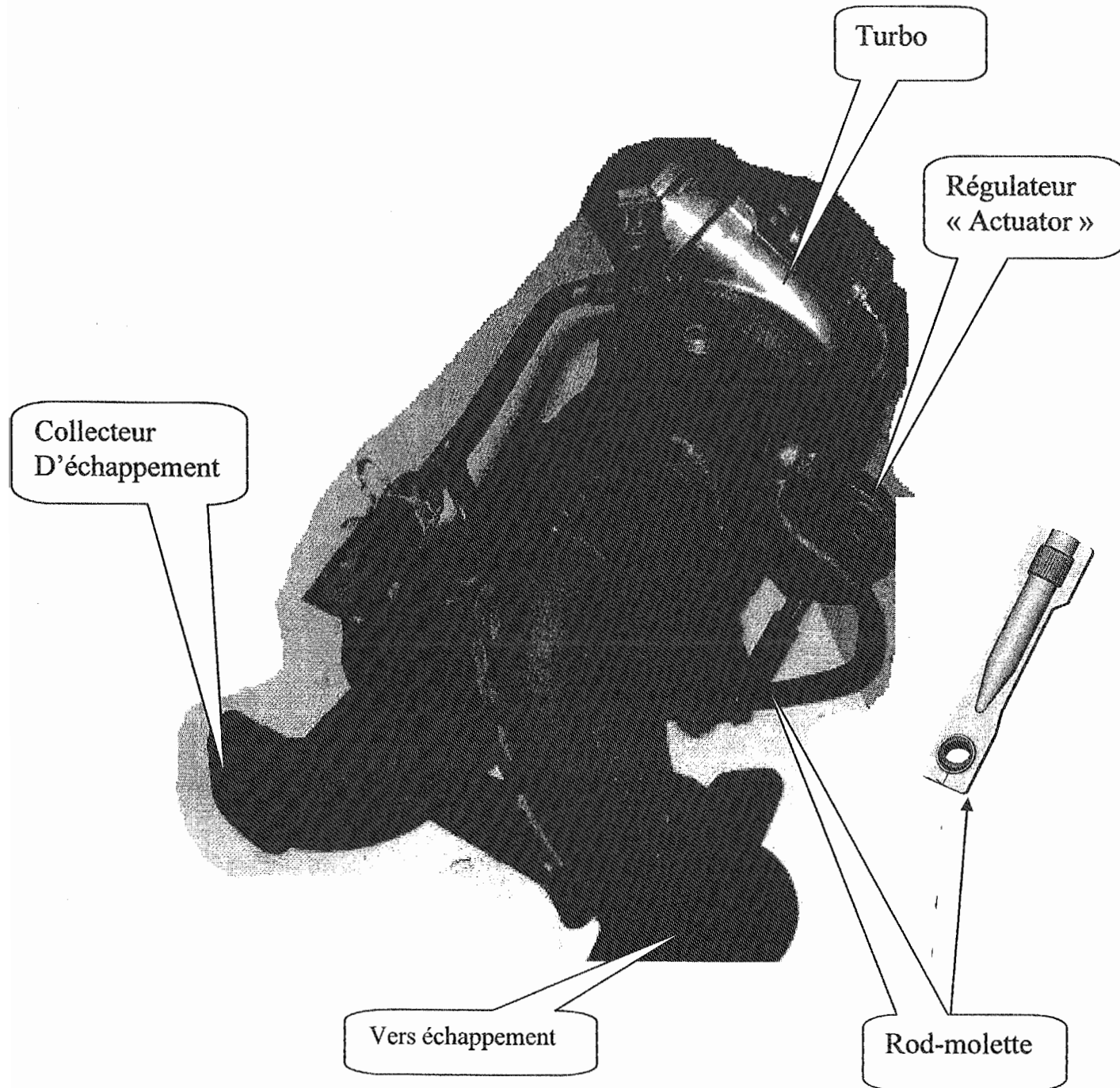


Nom	SIGNATURE	DATE	ROD-MOLETTE ECROU MOLETTE
DRAWN			
CHKD	Licence d'éducation SolidWorks		
APPV'D	A titre éducatif uniquement		
MFG			
Q.A			BACCALAUREAT PROFESSIONNEL DT 06
Echelle : 4:1			Productique mécanique Décolletage



NAME	SIGNATURE	DATE	TITLE:
DRAWN			Rod-Molette
CHKD	Licence d'éducation SolidWorks		
APPV'D	A titre éducatif uniquement		
MFG			
Q.A			
Echelle : 1:1			BACCALAUREAT PROFESSIONNEL A4
Option Décolletage			DT 07

MISE EN SITUATION du Rod-Molette



Le Rod-molette permet le réglage de l'ouverture du volet d'admission des gaz .
Cette ouverture est définie par le régulateur à membrane « actuator »

DT 08

SYMBOLES DES LIAISONS

NF EN 22863, ISO 2852

Description	Références ISO	Symbole	
		Représentation plane	Représentation en perspective
Liaison encastrement à faces fixes	0 degré de liberté		
	0 rotation 0 translation		
Liaison pivot	1 degré de liberté		
	1 rotation 0 translation		
Liaison glissière	1 degré de liberté		
	0 rotation 1 translation		
Liaison hélicoïdale	1 degré de liberté		
	1 rotation et 1 translation conjuguées		
Liaison sphère-plan	2 degrés de liberté		
	1 rotation 1 translation		
Liaison sphère-cylindre	2 degrés de liberté		
	2 rotations 0 translation		
Liaison sphère-sphère	3 degrés de liberté		
	3 rotations 0 translations		
Liaison sphère-cylindre ou cylindre-cylindre	4 degrés de liberté		
	3 rotations 1 translation		
Liaison sphère-sphère ou sphère-cylindre	4 degrés de liberté		
	2 rotations 2 translations		
Liaison sphère-plan ou cylindre-cylindre	5 degrés de liberté		
	3 rotations 2 translations		

Les liaisons entre deux solides se définissent par la connaissance des caractéristiques générales suivantes:
* la géométrie du contact (plan-plan, plan-cylindre, plan-sphère, cylindre-cylindre, etc.);
* la fonction mécanique de la liaison, ou l'aptitude du contact à transmettre des efforts et à permettre des mouvements relatifs (degrés de liberté).

Formulaire

- $\tau_{moy} = \frac{T}{S}$
- $\tau \leq R_{pg}$
- $R_{pg} = \frac{\sigma_e}{q_s}$
- $\tau_{moy} = G \cdot \gamma$

Coefficients entre les contraintes

- $\tau_e = 0.5 \sigma_e$ Aciers dont $\sigma_e < 270$ MPa
- $\tau_e = 0.7 \sigma_e$ Aciers dont $300 < \sigma_e < 500$ MPa
- $\tau_e = 0.8 \sigma_e$ Aciers dont $\sigma_e > 600$ MPa

DT 09

0606 - PM ST A