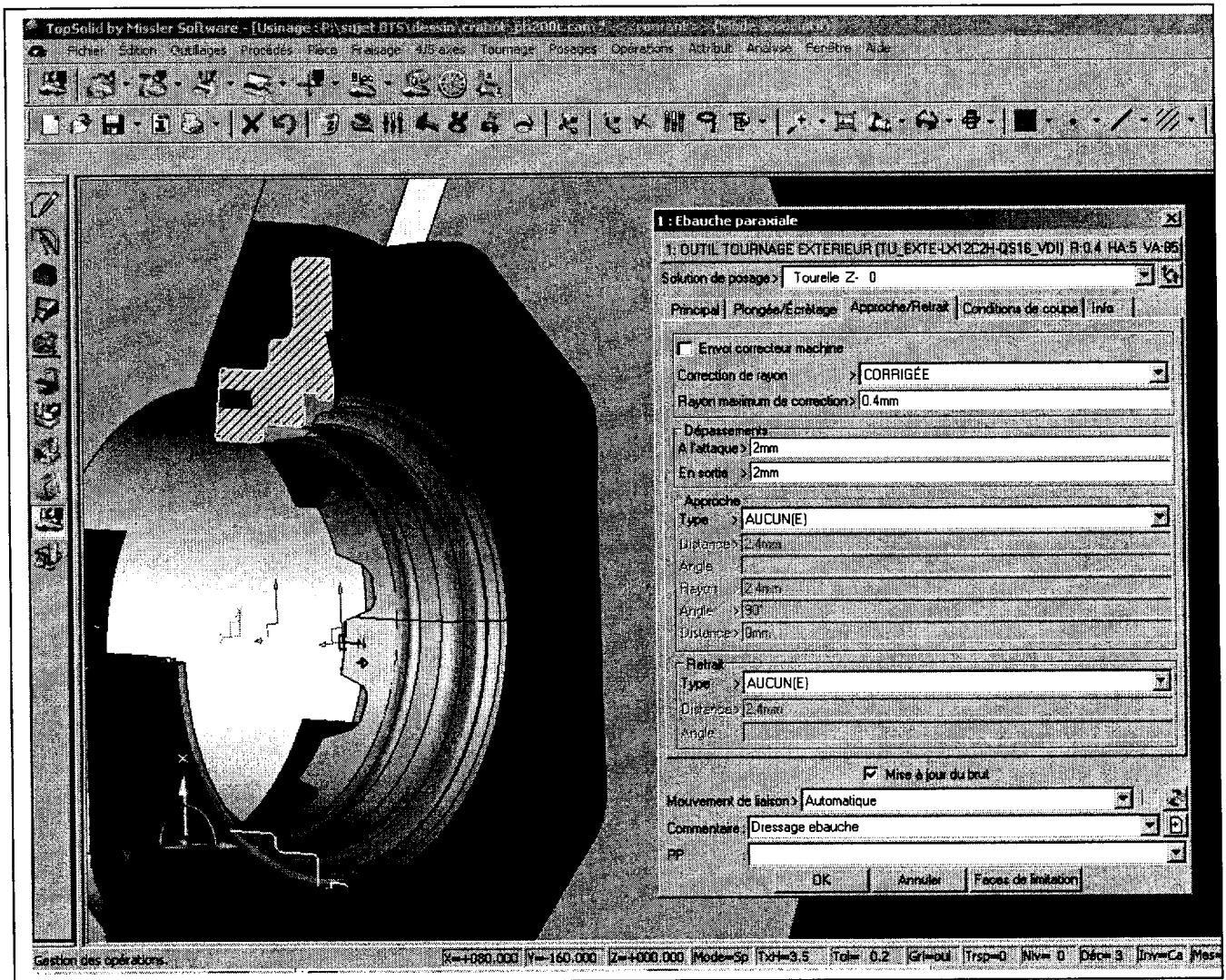


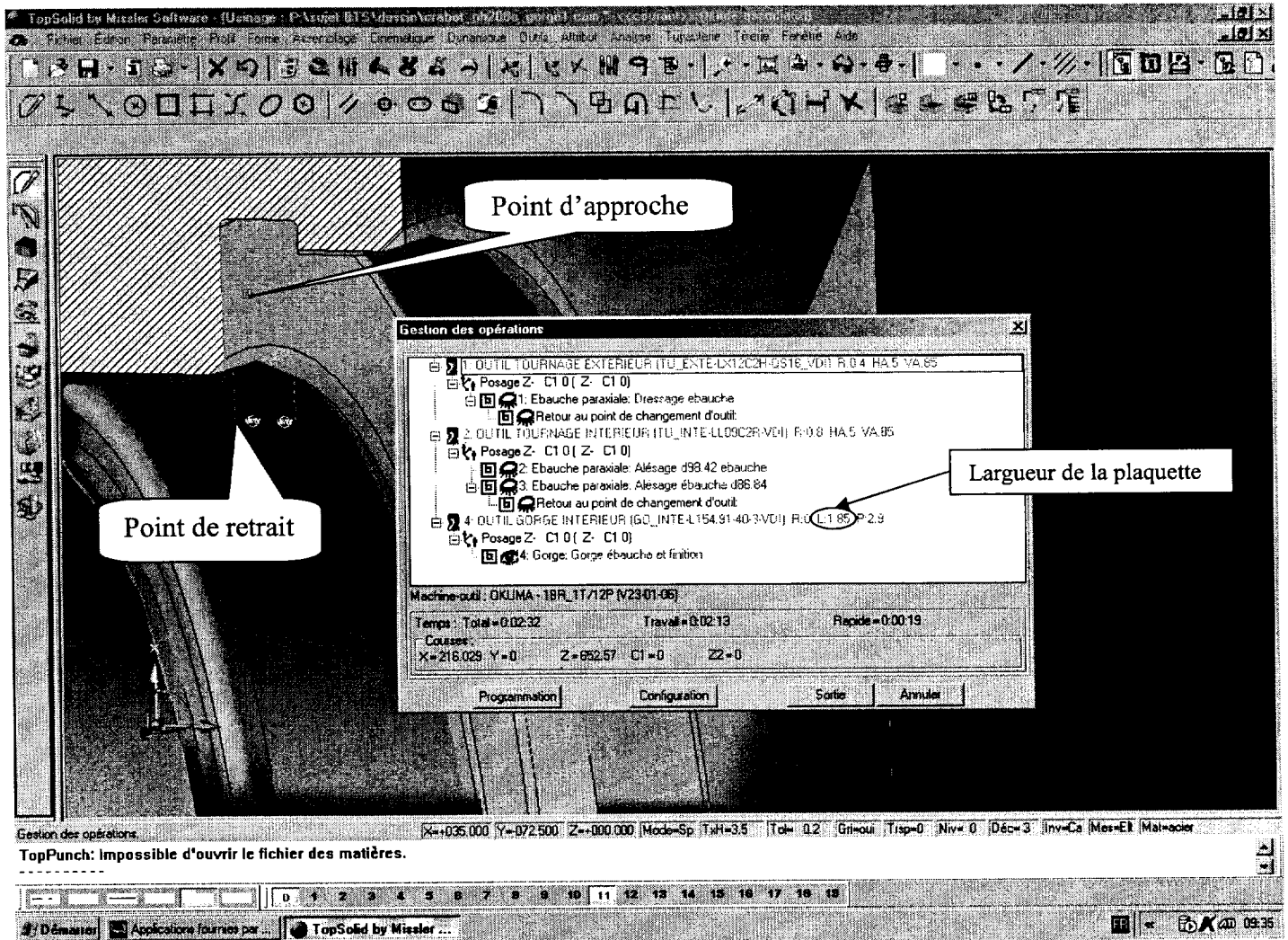
DT13 : FAO PH200 Dressage ébauche

FAO MISSLER TOPCAM : Phase 200
OPERATION : Dressage ébauche
MACHINE : HES



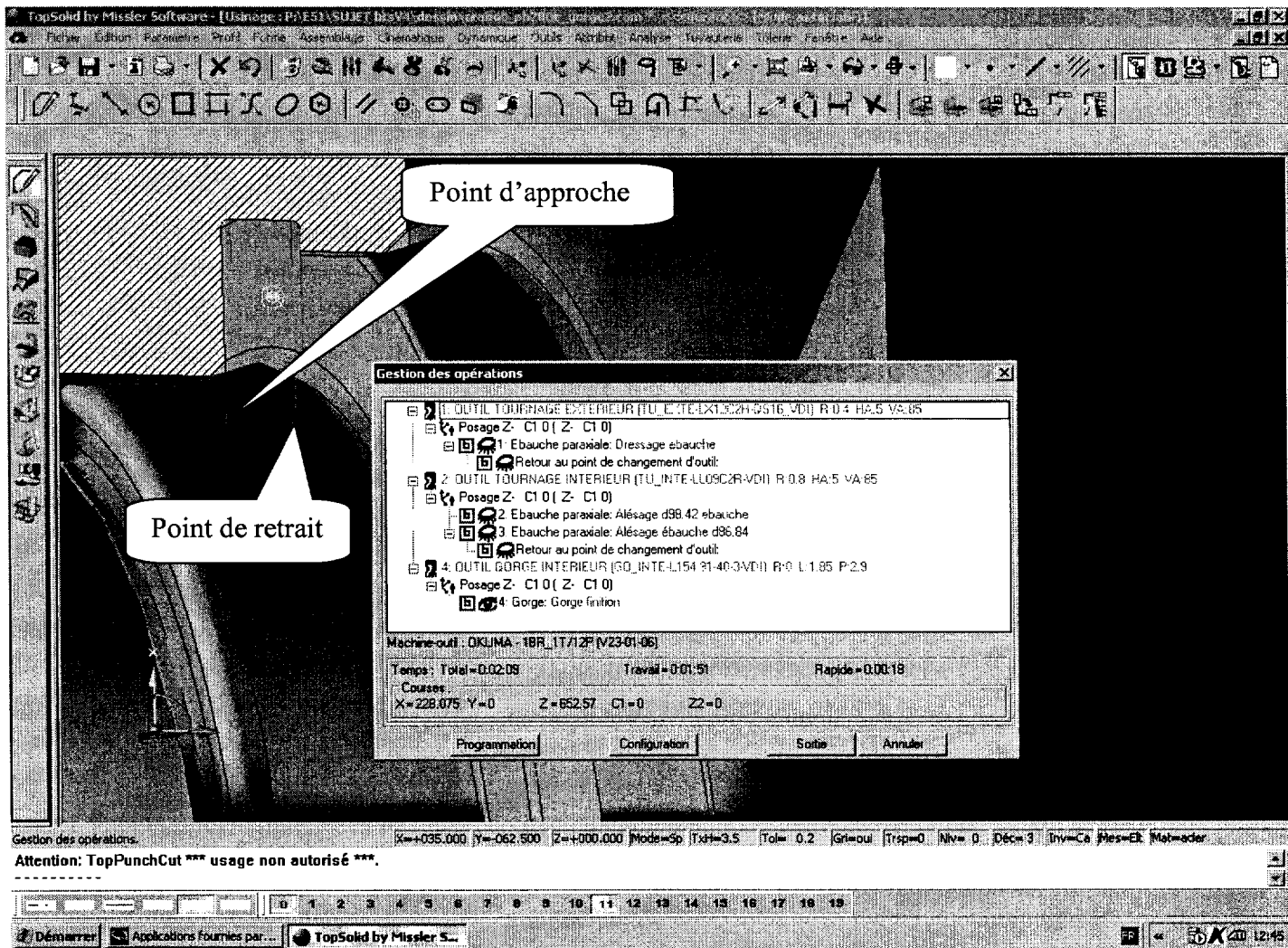
DT14 : FAO PH200 Gorge solution 1

FAO MISSLER TOPCAM : Phase 200
OPERATION : Gorge solution 1 ébauche et finition
MACHINE : REALMECA T400



DT15 : FAO PH200 Gorge solution 2

FAO MISSLER TOPCAM : Phase 200
OPERATION : Gorge solution 2 finition directe
MACHINE : REALMECA T400



PROGRAMMATION EN CLAIR DE LA MACHINE A MESURER

1 - Eléments palpés :

Plan 1 = plan palpé	
Cylindre 1 = cylindre palpé	
Cône 1 = cône palpé	
Sphère 1 = sphère palpée	
Tore 1 = tore palpé	
Droite 1 = droite palpée	2D sens = sens de palpage
Cercle 1 = cercle palpé	2D
Point 1 = point palpé	Défini au centre (ou avec compensation)

2 - Eléments construits :

Projections :	
Point 2 = projection de PT1 dans PL1	
Droite 2 = projection de DR2 dans PL2	
Point 2 = projection de PT3 sur DR2	
Intersections	
Point 2 = DR2 inter PL3	
Point 3 = DR2 inter DR3	Droites définies dans le même plan !
Droite 2 = PL 3 inter PL1	
Point théorique dans le repère courant :	
Point 1 = pt de coordonnées X, Y, Z	
Constructions usuelles :	
PL1 = Plan // à PL2 et passant par PT2	
Droite 1 = droite \perp PL 2 passant par PT3	
Plan 1 = Plan \perp DR 2 passant par PT2	
DR2 = Droite passant par PT1 et PT3	
PL3 = plan passant par PT, PT2, PT3	
Eléments médians :	
PT1 = Centre du cercle 1	Garder des numéros homogènes
DR2 = axe du Cylindre 2	
PL2 = plan médian de PL1 et PL3	
DR3 = droite médiane de DR1 et DR2	
PT3 = point médian de PT1 et PT2	
Idem pour : cône, tore sphère etc...	

3 - Définition d'un repère pièce :

Définition d'un repère pièce.	
1 Direction principale $Z = PL1$ (ou // à DR2 ou au CYL 3)	Sens : extérieur matière pour un plan, ou dans le sens de construction ou de palpage pour une droite
2 Direction secondaire : $X = DR2$ (ou CYL3)	Attention au sens
3 Point d'origine = PT 2	
Plan de projection = xy ou yz ou zx (plan du repère courant)	En général, le plan de projection (pour le palpage des éléments palpés en 2D) est obligatoirement un plan du repère courant. (d'où l'obligation de définir au moins la direction Z avant de définir le plan de projection)
Plan de projection = PL2 (plan physique)	Certains logiciels acceptent un plan physique

4 – Spécifications :

Distances et angles :

Distances :	
Distance de PT1 / PL1	Remarque : les distances sont données en 3D, mais peuvent être demandées en projection dans un des plans du repère (xy, yz, zx)
Distance de PT1 / DR2	
Distance de PT1 / PT2	
Distance de DR1 / DR2	! (ne pas confondre avec un <u>entraxe</u>)
Angles :	
Angle de DR1 / DR2	Remarque : les angles sont donnés en 3D, mais peuvent être demandés en projection dans un des plans du repère (xy, yz, zx)
Angle de PL1 / PL2	
Angle de DR1 / PL2 (ou inverse)	

Spécifications géométriques de forme :

Spécifications géométriques de forme :	
Planéité de PL1	
Rectitude de PL1	Si disponible
Rectitude de DR1	
Cylindricité de CYL2	
Circularité de CYL2	Si disponible
Circularité de CE2	

Spécifications géométriques de situation :

Spécifications géométriques de situation :	
Orientation :	
Parallélisme de l'ET / ER	ET = Plan ou droite ou axe de cylindre
Perpendicularité de l'ET / ER	ET = Plan ou droite ou axe de cylindre
Inclinaison de l'ET / ER	ET = Plan ou droite ou axe de cylindre
Position :	
Coaxialité de CYL1 / CYL2	
Concentricité de CE1 / CE2	dans un plan de projection !
Localisation de PT1 (ou CE1) / système de référence ordonné	La fonction localisation (au sens position) d'un point est obligatoirement définie dans un <u>repère pièce</u> . Ce repère doit être <u>homogène</u> au système de référence ordonné.
Symétrie : ET = Plan, droite, axe de cylindre, centre de cercle etc. ER = idem	Tous les éléments tolérancés ou de référence peuvent être envisagés, mais toutes les combinaisons ne sont pas forcément disponibles. Donc : vérifier si la symétrie demandée est disponible (parfois seulement disponible en projection). Si la symétrie n'est pas disponible : Traduire la spécification en ensemble de distances.
Battement :	
Battement circulaire de l'ET / ER	Si la fonction battement est disponible, la spécification est conforme à la norme.
Battement total de l'ET / ER	