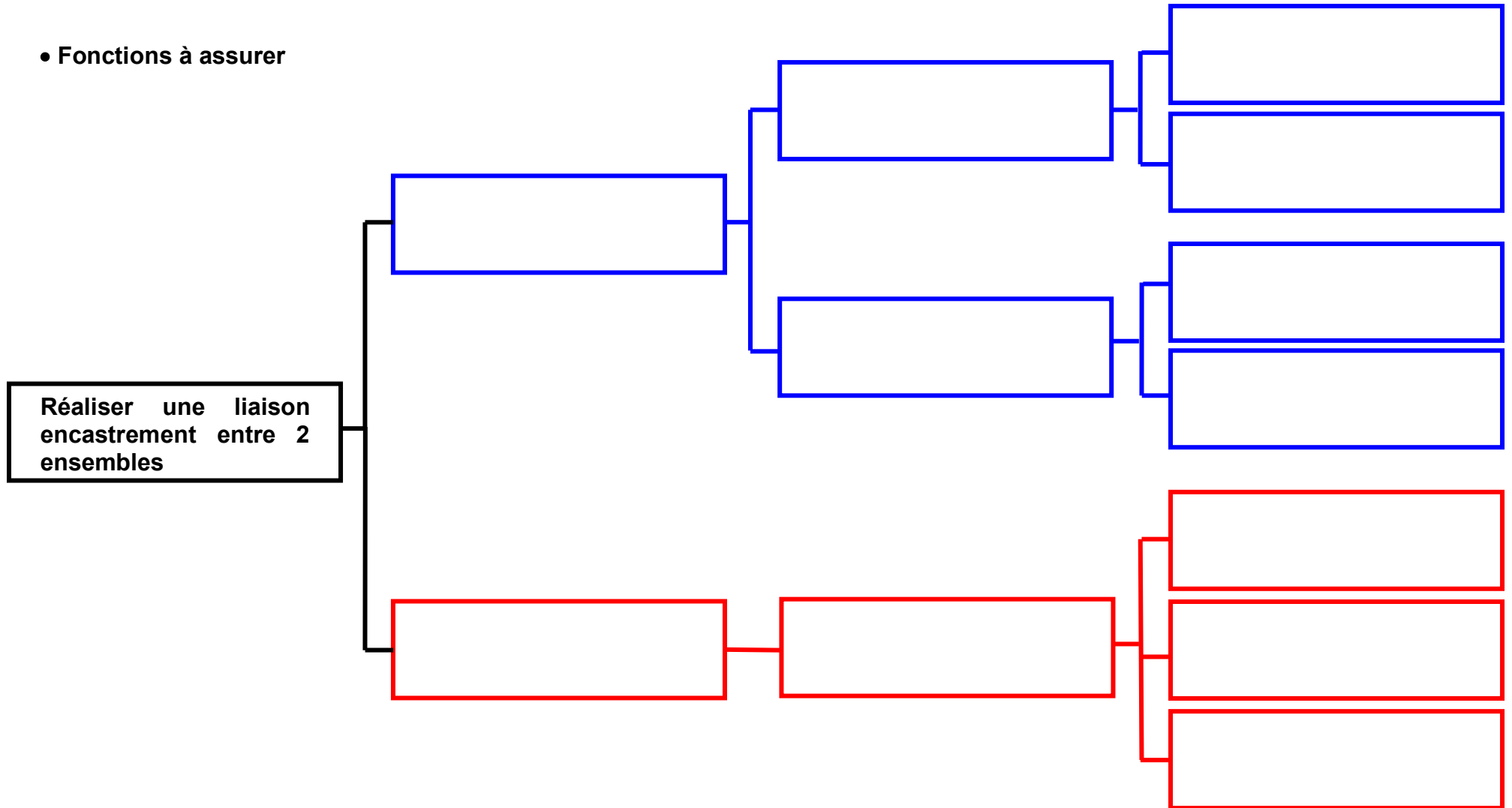


# CPL 1 LES ASSEMBLAGES REALISANT UNE LIAISON ENCASTREMENT

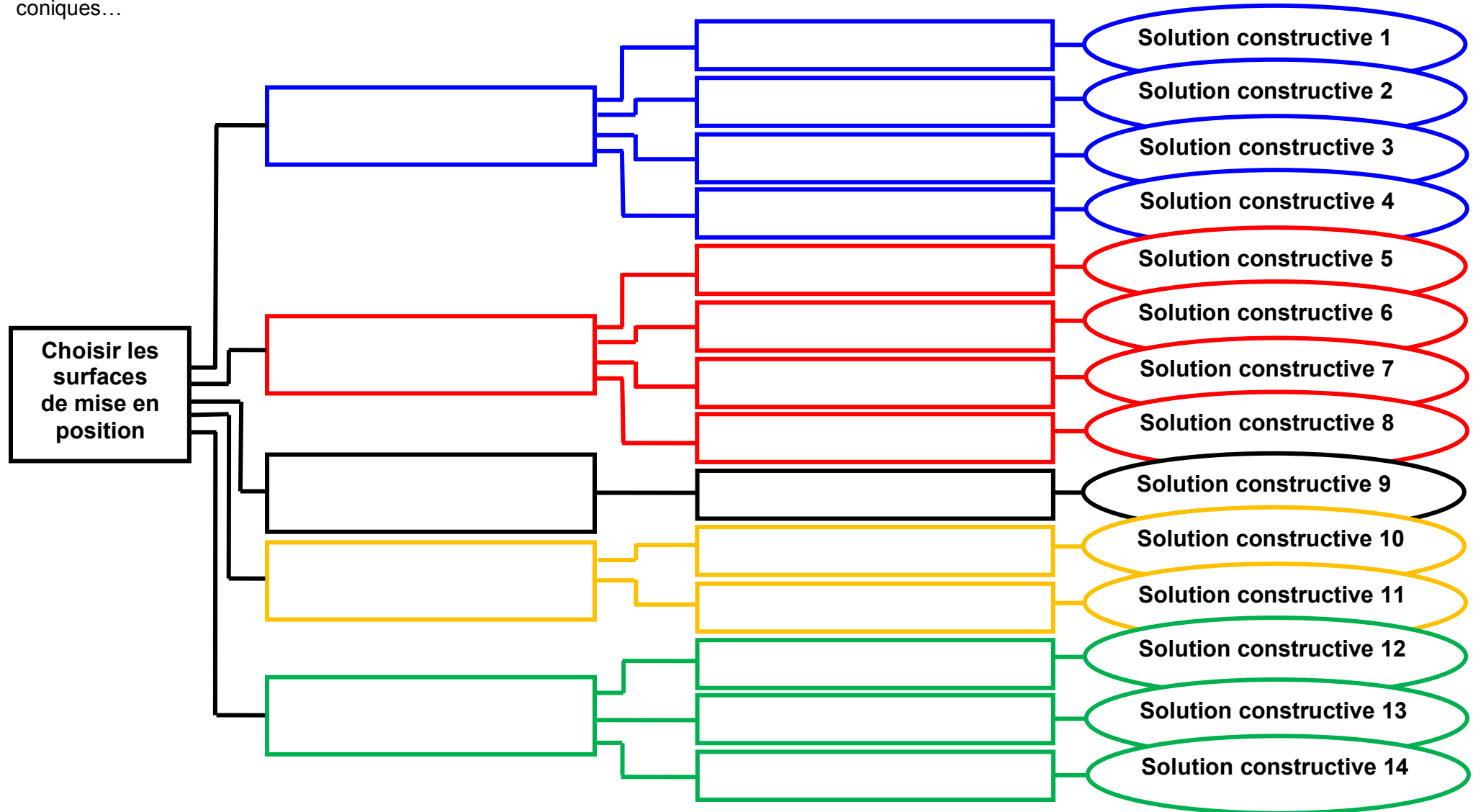
## 1 EXPRESSION FONCTIONNELLE DU BESOIN

- Fonctions à assurer

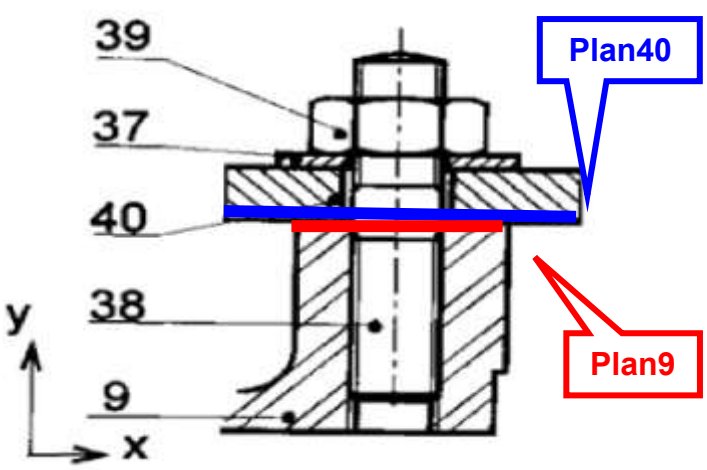
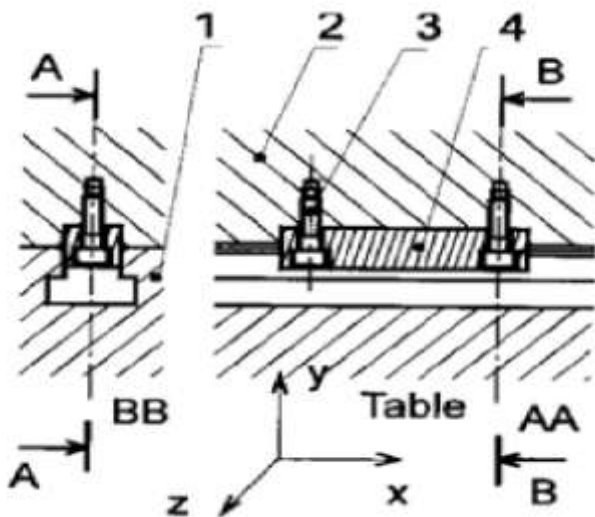


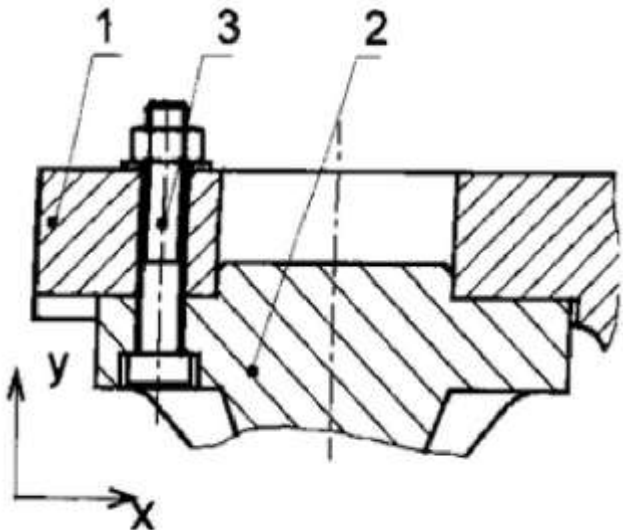
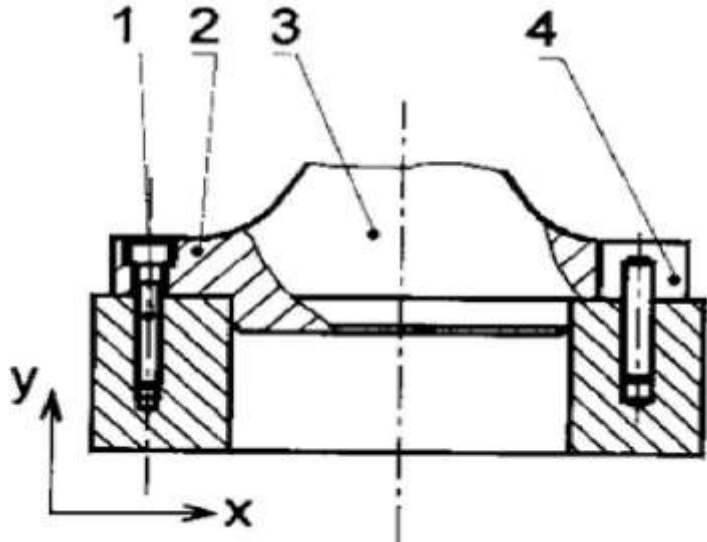
## 2 LA CONSTRUCTION D'ASSEMBLAGES DEMONTABLES

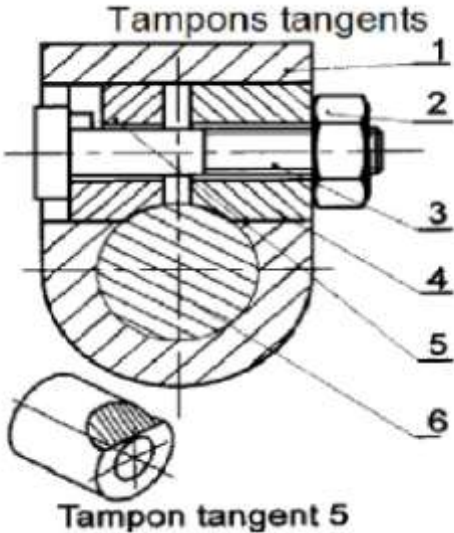
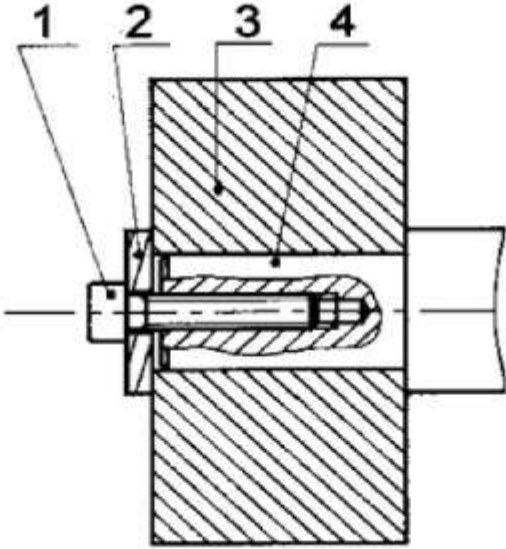
L'approche des solutions constructives est conduite ici à partir de la nature des principales surfaces en contact. Surfaces planes, cylindriques, coniques...

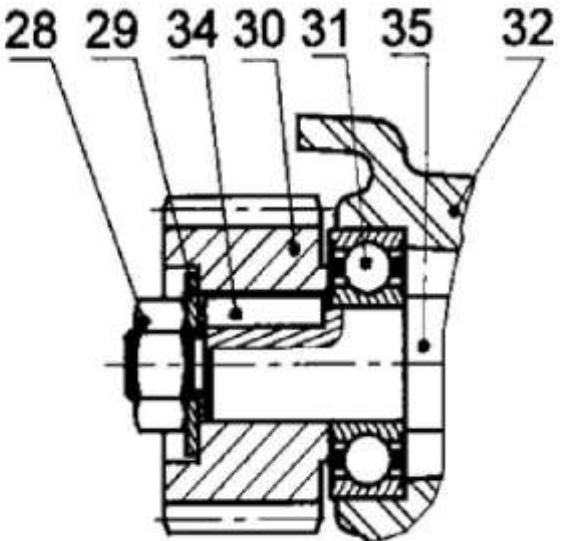
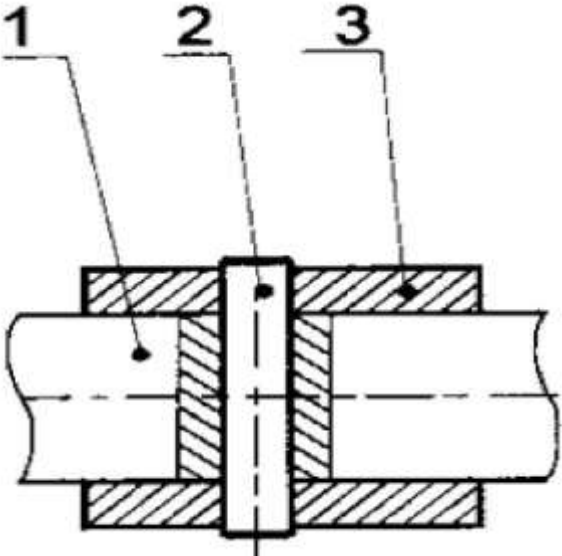


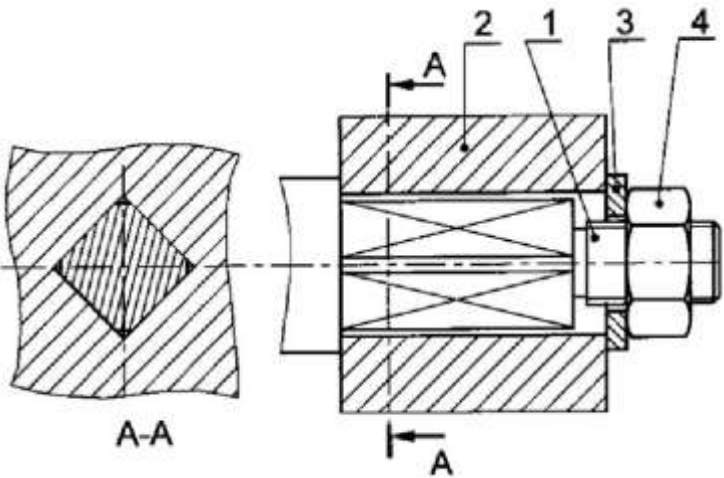
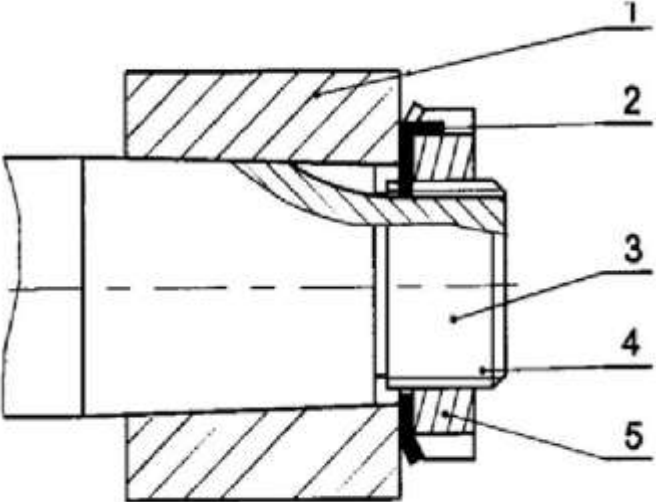
### 3 ANALYSE DES SOLUTIONS CONSTRUCTIVES

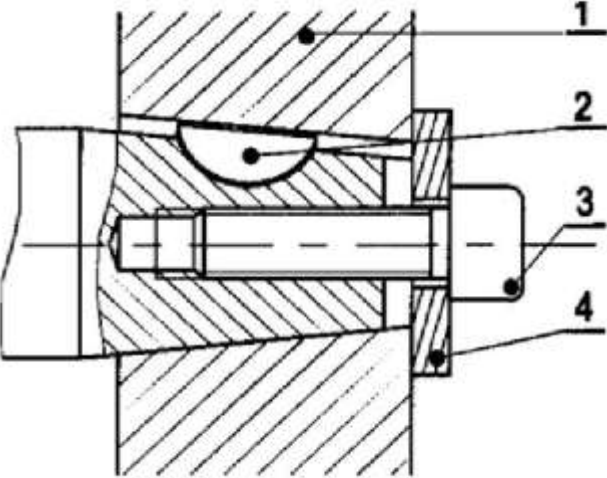
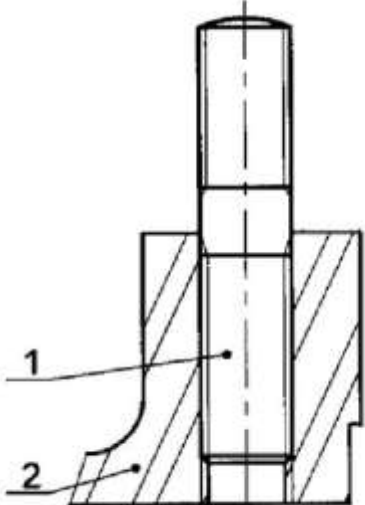
Solution constructive 1	M.I.P	D.D.Lib	Réglages possibles	M.A.P												
	<p>Les surfaces de contact planes participant à la mise en position de (40) sur (9) sont :</p> <p>-Plan40 ; -Plan9.</p> <p><b>Représentation</b> Indiquer et désigner ci-contre les surfaces en contact.</p>	<table border="1" data-bbox="1288 279 1496 566"> <tr><td>Tx</td><td>1</td></tr> <tr><td>Ty</td><td>0</td></tr> <tr><td>Tz</td><td>1</td></tr> <tr><td>Rx</td><td>0</td></tr> <tr><td>Ry</td><td>1</td></tr> <tr><td>Rz</td><td>0</td></tr> </table> <p>- Mouvement autorisé = 1 -Mouvement interdit = 0</p>	Tx	1	Ty	0	Tz	1	Rx	0	Ry	1	Rz	0	<p>-Suivant l'axe x ; -Suivant l'axe z ; -Autour de l'axe y.</p>	<p>Le maintien en position de (40) sur (9) est assuré par :</p> <p>- obstacle (38) <b>Tx supprimée ; Tz supprimée.</b></p> <p>Et par :</p> <p>-adhérence (39) <b>Ry supprimée.</b></p>
Tx	1															
Ty	0															
Tz	1															
Rx	0															
Ry	1															
Rz	0															
Solution constructive 2	M.I.P	D.D.Lib	Réglages possibles	M.A.P												
	<p><b>Représentation</b> Indiquer et désigner ci-contre les surfaces en contact.</p>	<table border="1" data-bbox="1288 869 1496 1157"> <tr><td>Tx</td><td></td></tr> <tr><td>Ty</td><td></td></tr> <tr><td>Tz</td><td></td></tr> <tr><td>Rx</td><td></td></tr> <tr><td>Ry</td><td></td></tr> <tr><td>Rz</td><td></td></tr> </table> <p>- Mouvement autorisé = 1 -Mouvement interdit = 0</p>	Tx		Ty		Tz		Rx		Ry		Rz			
Tx																
Ty																
Tz																
Rx																
Ry																
Rz																

Solution constructive 3	M.I.P	D.D.Lib	Réglages possibles	M.A.P												
	<p><b>Représentation</b> Indiquer et désigner ci-contre les surfaces en contact.</p>	<table border="1" data-bbox="1283 209 1503 496"> <tr><td>T<sub>x</sub></td><td></td></tr> <tr><td>T<sub>y</sub></td><td></td></tr> <tr><td>T<sub>z</sub></td><td></td></tr> <tr><td>R<sub>x</sub></td><td></td></tr> <tr><td>R<sub>y</sub></td><td></td></tr> <tr><td>R<sub>z</sub></td><td></td></tr> </table> <p>- Mouvement autorisé = 1 - Mouvement interdit = 0</p>	T <sub>x</sub>		T <sub>y</sub>		T <sub>z</sub>		R <sub>x</sub>		R <sub>y</sub>		R <sub>z</sub>			
T <sub>x</sub>																
T <sub>y</sub>																
T <sub>z</sub>																
R <sub>x</sub>																
R <sub>y</sub>																
R <sub>z</sub>																
Solution constructive 4	M.I.P	D.D.Lib	Réglages possibles	M.A.P												
	<p><b>Représentation</b> Indiquer et désigner ci-contre les surfaces en contact.</p>	<table border="1" data-bbox="1283 815 1503 1102"> <tr><td>T<sub>x</sub></td><td></td></tr> <tr><td>T<sub>y</sub></td><td></td></tr> <tr><td>T<sub>z</sub></td><td></td></tr> <tr><td>R<sub>x</sub></td><td></td></tr> <tr><td>R<sub>y</sub></td><td></td></tr> <tr><td>R<sub>z</sub></td><td></td></tr> </table> <p>- Mouvement autorisé = 1 - Mouvement interdit = 0</p>	T <sub>x</sub>		T <sub>y</sub>		T <sub>z</sub>		R <sub>x</sub>		R <sub>y</sub>		R <sub>z</sub>			
T <sub>x</sub>																
T <sub>y</sub>																
T <sub>z</sub>																
R <sub>x</sub>																
R <sub>y</sub>																
R <sub>z</sub>																

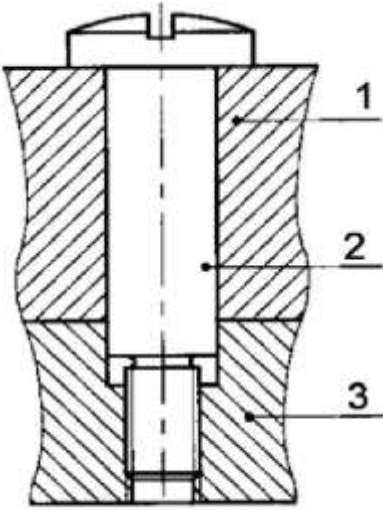
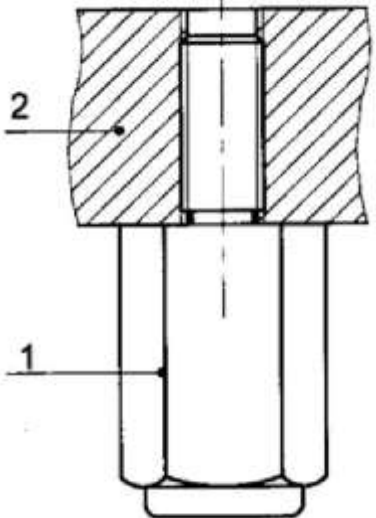
Solution constructive 5	M.I.P	D.D.Lib	Réglages possibles	M.A.P												
 <p>Tampons tangents</p> <p>Tampon tangent 5</p>	<p><b>Représentation</b> Indiquer et désigner ci-contre les surfaces en contact.</p>	<table border="1" data-bbox="1283 209 1503 496"> <tr><td>Tx</td><td></td></tr> <tr><td>Ty</td><td></td></tr> <tr><td>Tz</td><td></td></tr> <tr><td>Rx</td><td></td></tr> <tr><td>Ry</td><td></td></tr> <tr><td>Rz</td><td></td></tr> </table> <p>- Mouvement autorisé = 1 -Mouvement interdit = 0</p>	Tx		Ty		Tz		Rx		Ry		Rz			
Tx																
Ty																
Tz																
Rx																
Ry																
Rz																
Solution constructive 6	M.I.P	D.D.Lib	Réglages possibles	M.A.P												
	<p><b>Représentation</b></p>	<table border="1" data-bbox="1283 802 1503 1090"> <tr><td>Tx</td><td></td></tr> <tr><td>Ty</td><td></td></tr> <tr><td>Tz</td><td></td></tr> <tr><td>Rx</td><td></td></tr> <tr><td>Ry</td><td></td></tr> <tr><td>Rz</td><td></td></tr> </table> <p>- Mouvement autorisé = 1 -Mouvement interdit = 0</p>	Tx		Ty		Tz		Rx		Ry		Rz			
Tx																
Ty																
Tz																
Rx																
Ry																
Rz																

Solution constructive 7	M.I.P	D.D.Lib	Réglages possibles	M.A.P												
	<p><b>Représentation</b> Indiquer et désigner ci-contre les surfaces en contact.</p>	<table border="1" data-bbox="1283 209 1505 496"> <tr><td>Tx</td><td></td></tr> <tr><td>Ty</td><td></td></tr> <tr><td>Tz</td><td></td></tr> <tr><td>Rx</td><td></td></tr> <tr><td>Ry</td><td></td></tr> <tr><td>Rz</td><td></td></tr> </table> <p>- Mouvement autorisé = <b>1</b> -Mouvement interdit = <b>0</b></p>	Tx		Ty		Tz		Rx		Ry		Rz			
Tx																
Ty																
Tz																
Rx																
Ry																
Rz																
Solution constructive 8	M.I.P	D.D.Lib	Réglages possibles	M.A.P												
	<p><b>Représentation</b></p>	<table border="1" data-bbox="1283 821 1505 1109"> <tr><td>Tx</td><td></td></tr> <tr><td>Ty</td><td></td></tr> <tr><td>Tz</td><td></td></tr> <tr><td>Rx</td><td></td></tr> <tr><td>Ry</td><td></td></tr> <tr><td>Rz</td><td></td></tr> </table> <p>- Mouvement autorisé = <b>1</b> -Mouvement interdit = <b>0</b></p>	Tx		Ty		Tz		Rx		Ry		Rz			
Tx																
Ty																
Tz																
Rx																
Ry																
Rz																

Solution constructive 9	M.I.P	D.D.Lib	Réglages possibles	M.A.P												
	<p><b>Représentation</b></p> <p>Indiquer et désigner ci-contre les surfaces en contact.</p>	<table border="1" data-bbox="1285 209 1503 496"> <tr><td>Tx</td><td></td></tr> <tr><td>Ty</td><td></td></tr> <tr><td>Tz</td><td></td></tr> <tr><td>Rx</td><td></td></tr> <tr><td>Ry</td><td></td></tr> <tr><td>Rz</td><td></td></tr> </table> <p>- Mouvement autorisé = 1</p> <p>-Mouvement interdit = 0</p>	Tx		Ty		Tz		Rx		Ry		Rz			
Tx																
Ty																
Tz																
Rx																
Ry																
Rz																
Solution constructive 10	M.I.P	D.D.Lib	Réglages possibles	M.A.P												
	<p><b>Représentation</b></p>	<table border="1" data-bbox="1285 807 1503 1094"> <tr><td>Tx</td><td></td></tr> <tr><td>Ty</td><td></td></tr> <tr><td>Tz</td><td></td></tr> <tr><td>Rx</td><td></td></tr> <tr><td>Ry</td><td></td></tr> <tr><td>Rz</td><td></td></tr> </table> <p>- Mouvement autorisé = 1</p> <p>-Mouvement interdit = 0</p>	Tx		Ty		Tz		Rx		Ry		Rz			
Tx																
Ty																
Tz																
Rx																
Ry																
Rz																

Solution constructive 11	M.I.P	D.D.Lib	Réglages possibles	M.A.P												
	<p><b>Représentation</b> Indiquer et désigner ci-contre les surfaces en contact.</p>	<table border="1" data-bbox="1285 210 1503 496"> <tr><td>Tx</td><td></td></tr> <tr><td>Ty</td><td></td></tr> <tr><td>Tz</td><td></td></tr> <tr><td>Rx</td><td></td></tr> <tr><td>Ry</td><td></td></tr> <tr><td>Rz</td><td></td></tr> </table> <p>- Mouvement autorisé = <b>1</b> -Mouvement interdit = <b>0</b></p>	Tx		Ty		Tz		Rx		Ry		Rz			
Tx																
Ty																
Tz																
Rx																
Ry																
Rz																
Solution constructive 12	M.I.P	D.D.Lib	Réglages possibles	M.A.P												
	<p><b>Représentation</b></p>	<table border="1" data-bbox="1285 804 1503 1090"> <tr><td>Tx</td><td></td></tr> <tr><td>Ty</td><td></td></tr> <tr><td>Tz</td><td></td></tr> <tr><td>Rx</td><td></td></tr> <tr><td>Ry</td><td></td></tr> <tr><td>Rz</td><td></td></tr> </table> <p>- Mouvement autorisé = <b>1</b> -Mouvement interdit = <b>0</b></p>	Tx		Ty		Tz		Rx		Ry		Rz			
Tx																
Ty																
Tz																
Rx																
Ry																
Rz																



Solution constructive 13	M.I.P	D.D.Lib	Réglages possibles	M.A.P												
	<p><b>Représentation</b> Indiquer et désigner ci-contre les surfaces en contact.</p>	<table border="1" data-bbox="1283 209 1503 496"> <tr><td>Tx</td><td></td></tr> <tr><td>Ty</td><td></td></tr> <tr><td>Tz</td><td></td></tr> <tr><td>Rx</td><td></td></tr> <tr><td>Ry</td><td></td></tr> <tr><td>Rz</td><td></td></tr> </table> <p>- Mouvement autorisé = <b>1</b> -Mouvement interdit = <b>0</b></p>	Tx		Ty		Tz		Rx		Ry		Rz			
Tx																
Ty																
Tz																
Rx																
Ry																
Rz																
Solution constructive 14	M.I.P	D.D.Lib	Réglages possibles	M.A.P												
	<p><b>Représentation</b></p>	<table border="1" data-bbox="1283 807 1503 1094"> <tr><td>Tx</td><td></td></tr> <tr><td>Ty</td><td></td></tr> <tr><td>Tz</td><td></td></tr> <tr><td>Rx</td><td></td></tr> <tr><td>Ry</td><td></td></tr> <tr><td>Rz</td><td></td></tr> </table> <p>- Mouvement autorisé = <b>1</b> -Mouvement interdit = <b>0</b></p>	Tx		Ty		Tz		Rx		Ry		Rz			
Tx																
Ty																
Tz																
Rx																
Ry																
Rz																