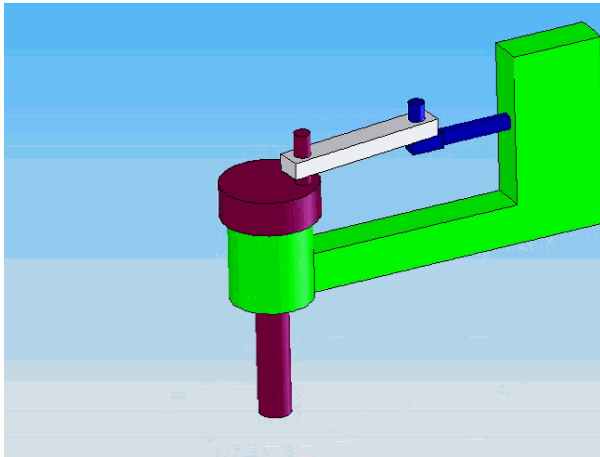


1 ^{re} Spé SI	Créer et mettre en mouvement	Cours	1
200_mouvement_relatif v1.0	Mouvements relatifs	V.Géneau	1

Les mouvements relatifs Synthèse



Nomenclature

Pièce 1

Pièce 2

Pièce 3

Pièce 4

Lorsqu'on décrit ou définit un mouvement, il faut toujours préciser la référence, c'est-à-dire par rapport à quel objet on observe le mouvement.

Exemple :

Mvt 2/1 : signifie mouvement de la pièce 2 par rapport à la pièce 1

Pour la représentation de ce mécanisme, on a :

Mvt 2/1 = rotation (axe+ point)

Mvt 3/1 : signifie mouvement de la pièce 3 par rapport à la pièce 1

Pour la représentation de ce mécanisme, on a :

Mvt 3/1 = translation (axe+ point)

Mvt 4/1 : signifie mouvement de la pièce 4 par rapport à la pièce 1

Pour la représentation de ce mécanisme, on a :

Mvt 4/1 = rotation (axe+ point)

Il faut retenir aussi qu'on a une réciprocité, par exemple :

Mvt 1/2 = Mvt 2/1

Mvt 4/2 = Mvt 1/4