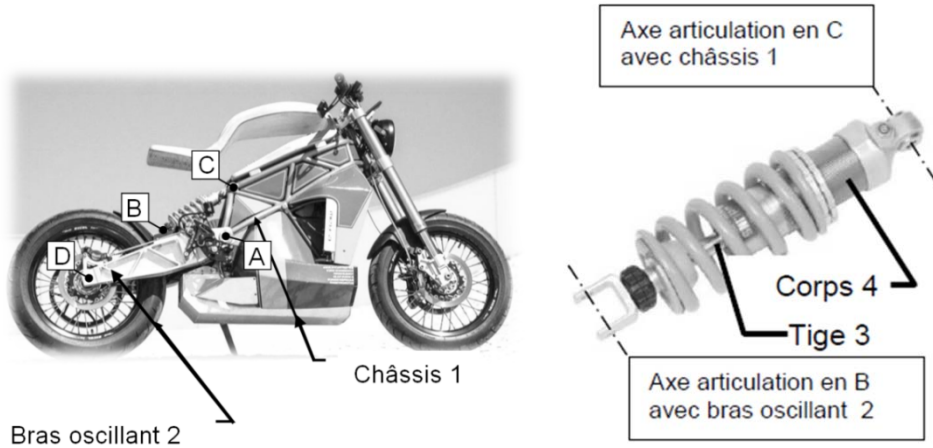


1 ^{re} Spé SI	Schéma cinématique Suspension de moto électrique	Exercice	1
		V.Géneau	3
Nom :	Prénom :	Date :	

Modélisation du mécanisme de suspension arrière



Centre des liaisons de la suspension

Combiné ressort-amortisseur

Le mécanisme autorisant le débattement vertical de la roue arrière **par rapport au châssis de la moto** peut être modélisé par un mécanisme plan composé de 4 classes d'équivalence : le châssis **1**, Le bras oscillant **2**, la tige **3** de l'amortisseur, le corps **4** de l'amortisseur.

En effet, le mouvement du bras oscillant provoque directement le mouvement de la roue arrière puisque celle-ci est liée au bras oscillant en D par une liaison pivot.

Sur la page suivant, vous trouverez une vue simplifiée de la suspension arrière qui correspond au modèle cinématique ci-dessous. L'amortisseur est ici modélisé par une liaison pivot glissant.

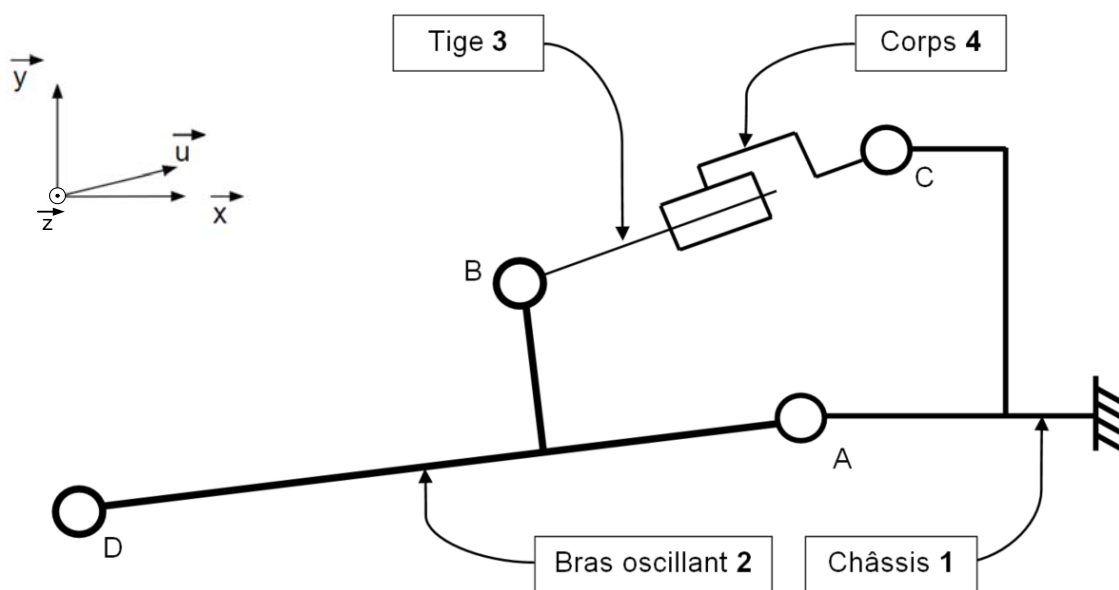
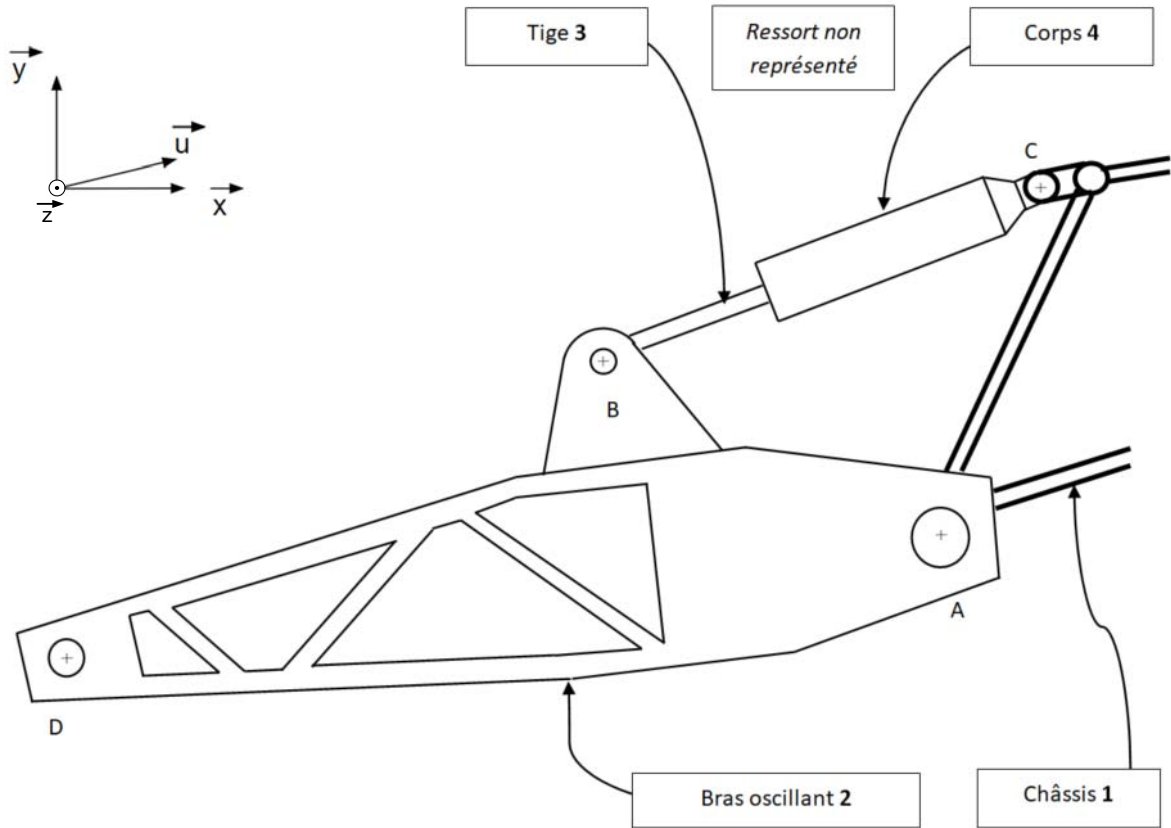


Schéma cinématique de la suspension arrière

1 ^{re} Spé SI 351_Schema cine - Suspension moto v1.1	Schéma cinématique Suspension de moto électrique	Exercice	2
		V.Géneau	3
Nom :	Prénom :	Date :	



Vue simplifiée de la suspension

- Q1** Mettre en couleur le schéma cinématique avec le code suivant : 1→noir, 2→ rouge, 3→ vert, 4→ bleu
- Q2** Coloriez, sur la vue simplifiée de la suspension, les 4 classes d'équivalence.
- Q3** Quelle est la classe d'équivalence considérée comme fixe ?

- Q4** Définir complétement la liaison suivante L2/1

1^{re} Spé SI	<h1 style="text-align: center;">Schéma cinématique</h1> <h2 style="text-align: center;">Suspension de moto électrique</h2>	Exercice	3
<small>351_Schema cine - Suspension moto v1.1</small>		V.Géneau	3
Nom :		Prénom :	
Date :			

Q5 Définir complément la liaison suivante L2/3

Q6 Définir complément la liaison suivante L3/4

Q7 Définir complément la liaison suivante L4/1

Q8 Définir complément le mouvement entre 1 et 2

Q9 Définir complément le mouvement entre 2 et 3

Q10 Définir complément le mouvement entre 3 et 4

Q11 Définir complément le mouvement entre 4 et 1