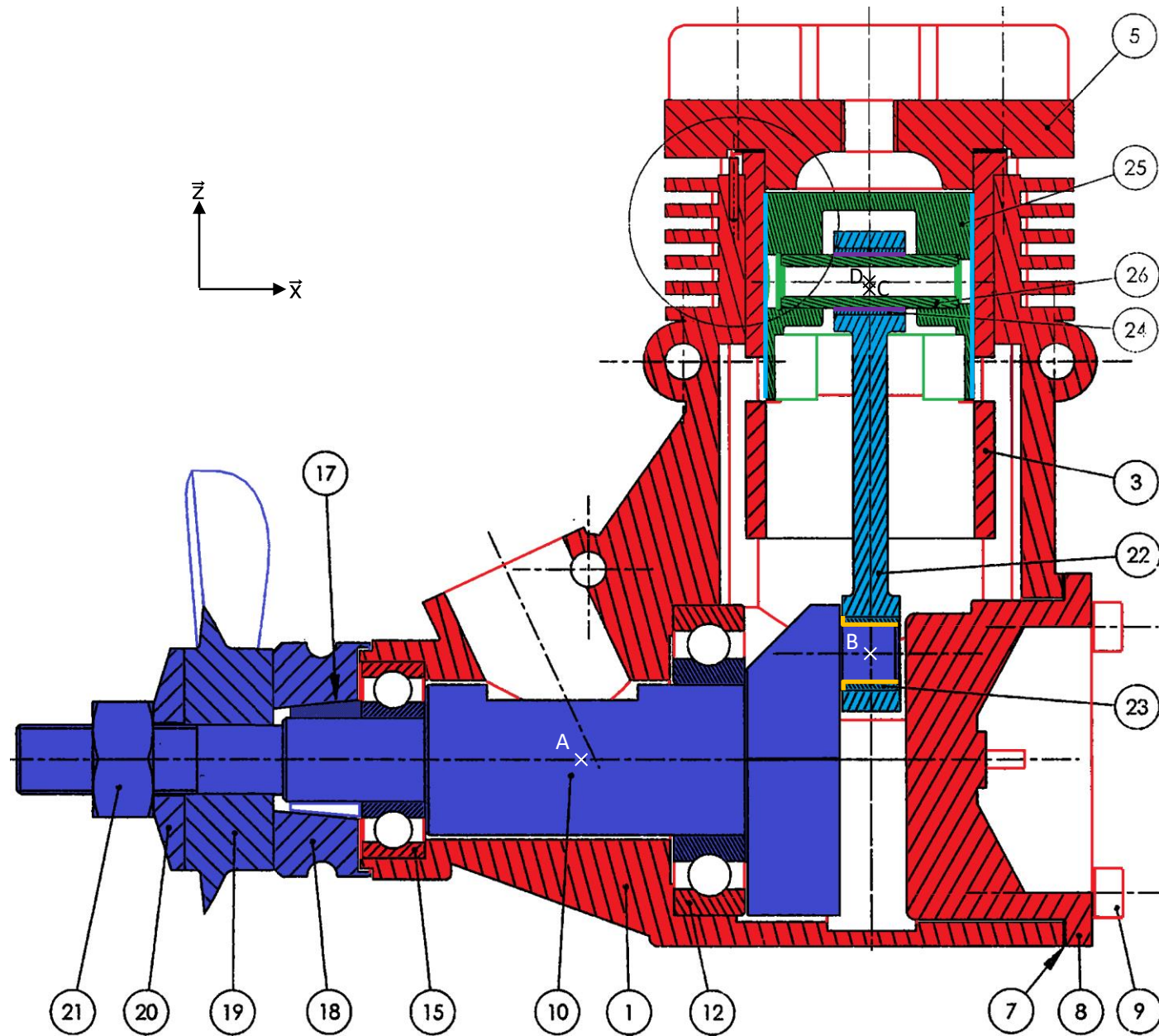


Schéma cinématique du micromoteur

Extrait du plan colorié avec les surfaces de contact et les centres de liaison mis en évidence :



Remarques : pour simplifier le schéma cinématique, l'arbre 26 est considéré comme étant dans le groupe cinématique du piston 25.

Groupe cinématiques :

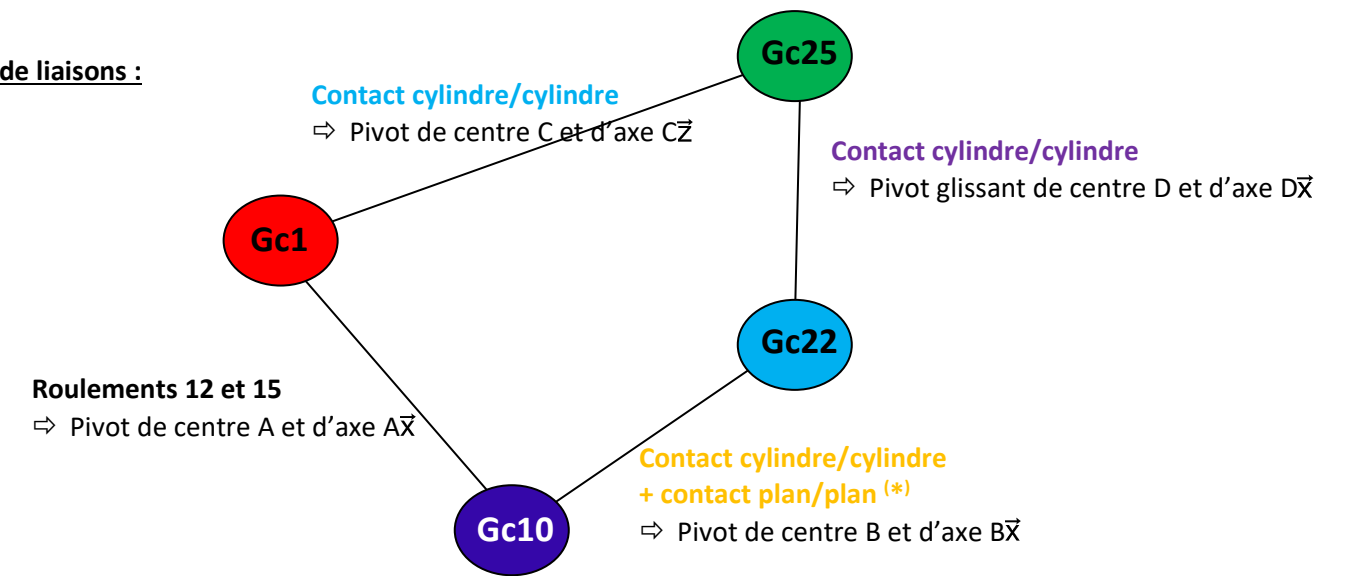
Gc1={1,2,3,4,5,6,7,8,9}

Gc10={10,17,18,19,20,21}

Gc22={22,23,24}

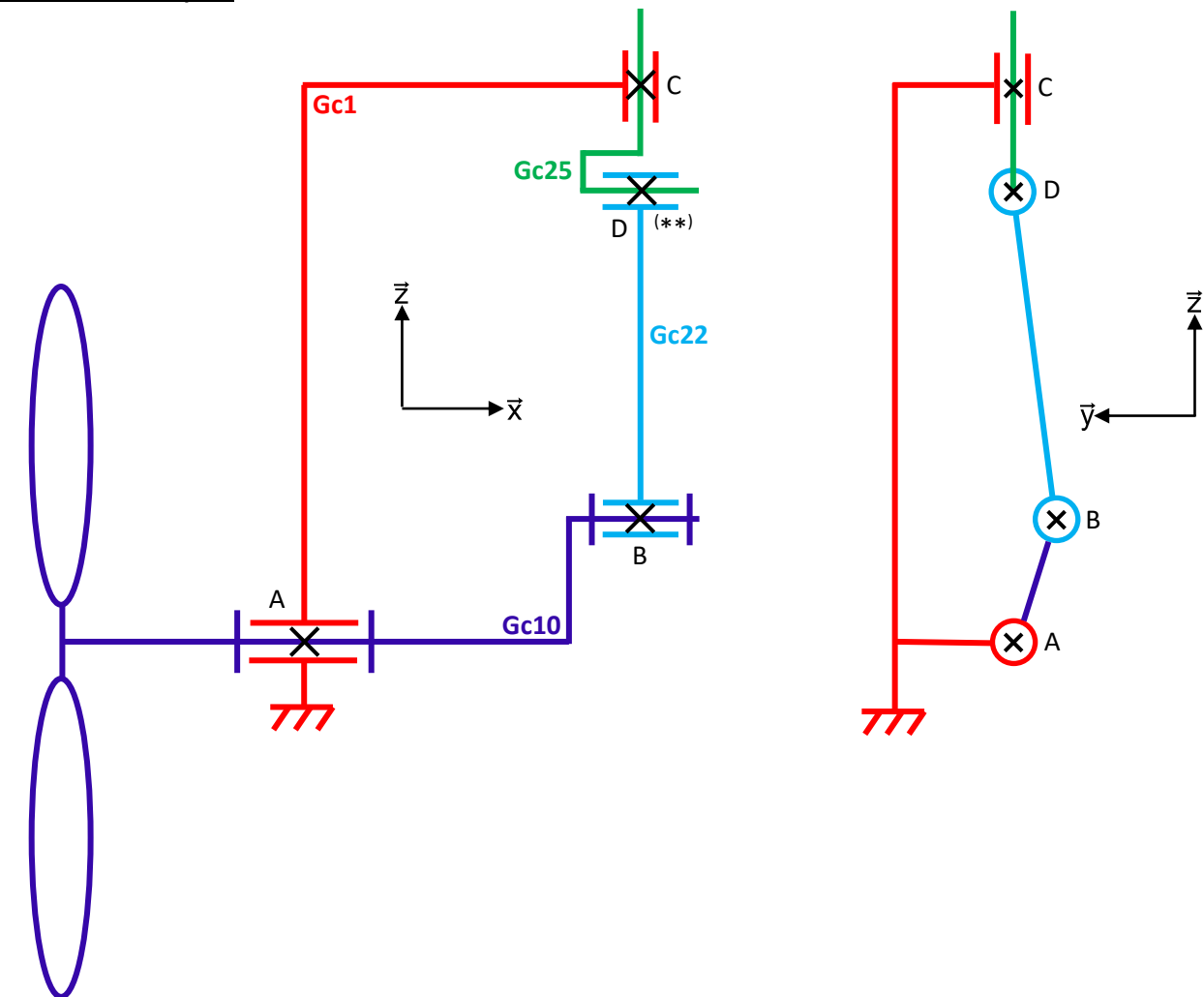
Gc25={25,26,27}

Grphe de liaisons :



* : la bielle 22 peut en fait translater suivant $\vec{X}$ entre l'épaulement du vilebrequin 10 et le plan du flasque 8. La liaison pivot entre Gc10 et Gc22 est en fait une combinaison de 2 liaisons entre Gc10 et Gc22 et entre Gc22 et Gc1. Pour simplifier le schéma cinématique, ces 2 liaisons ont été rassemblées en une seule liaison pivot.

Schéma cinématique :



** : le centre de liaison D a été abaissé par rapport au centre de liaison C pour faciliter la représentation. Ceci est acceptable s'il s'agit d'un schéma cinématique pour comprendre le fonctionnement, mais ne l'est pas si des calculs mécaniques doivent être réalisés à partir de ce schéma.