

Exemple de contact	Liaison	Caractéristique du repère local	Mobilités	Nb ddl	Symbole spatial	Symboles plans
	Encastement (ou complète)	quelconque	\emptyset	0		
	Pivot	axe (A, \vec{x}) A: sur l'axe de la rotation \vec{x} : // axe de la rotation	Rx	1		
	Glissière	direction \vec{x} \vec{x} : // direction de translation	Tx	1		
	Hélicoïdale	axe (A, \vec{x}) A: sur l'axe de la rotation \vec{x} : // axe de la rotation	Rx Tx avec $\frac{T_x}{p} = \frac{R_x}{2 \cdot \pi}$ p : pas de la vis	1		
	Pivot glissant	axe (A, \vec{x}) A: sur l'axe de la rotation \vec{x} : // axe de la rotation	Rx Tx	2		

(*) ddl : **d**egrés **d**e **l**ibertés (mobilités autorisées par la liaison entre les 2 pièces).

\otimes : vecteur perpendiculaire (ou normal) au plan d'étude dirigé vers l'arrière du plan. \odot : vecteur perpendiculaire (ou normal) au plan d'étude dirigé vers l'avant du plan.

Exemple de contact	Liaison	Caractéristique du repère local	Mobilités Rotations Translations	Nb ddl	Symbole spatial	Symboles plans
	Sphérique à doigt (anciennement rotule à doigt)	axe (A, \vec{x}) normale \vec{z} A : centre des rotations \vec{x} et \vec{z} : axes des rotations	RxRz	2		
	Sphérique (anciennement rotule)	centre A A : au centre des rotations	Rx RyRz	3		
	Appui-plan	normale \vec{z} A : point quelconque \vec{z} : \perp plan de contact	Rz Tx Ty	3		
	Sphère cylindre (anciennement linéaire annulaire)	centre A direction \vec{x} A : centre des rotations \vec{x} : direction de la translation	Rx RyRz Tx (Ty=Tz=0)	4		
	Linéaire rectiligne	axe (A, \vec{x}) normale \vec{z} A : sur la ligne de contact \vec{x} : // ligne de contact \vec{z} : \perp plan tangent	RxRz Tx Ty (Ry=Tz=0)	4		
	Sphère plan (anciennement ponctuelle)	centre A normale \vec{z} A : centre du contact \vec{z} : \perp plan tangent	Rx RyRz Tx Ty (Tz=0)	5		

⊗ : vecteur perpendiculaire (ou normal) au plan d'étude dirigé vers l'arrière du plan. ⊙ : vecteur perpendiculaire (ou normal) au plan d'étude dirigé vers l'avant du plan.