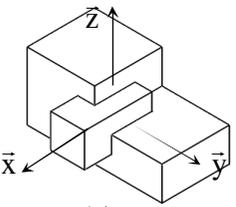
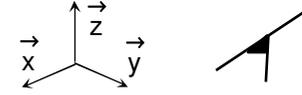
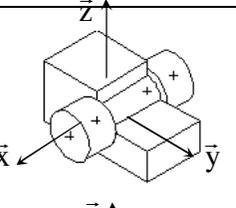
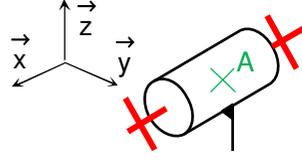
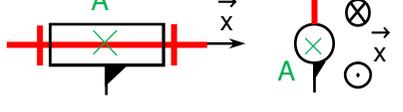
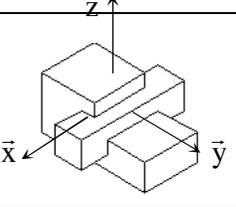
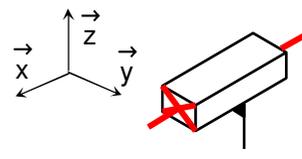
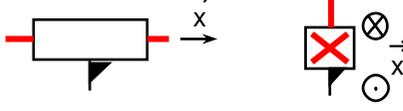
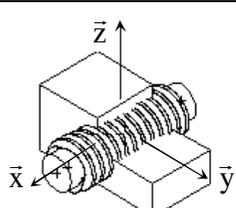
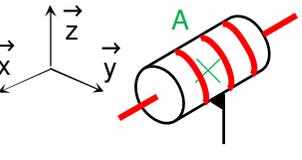
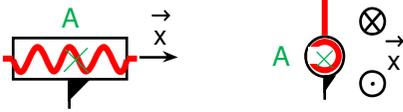
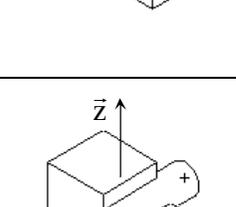
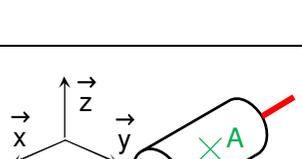


Exemple de contact	Liaison	Caractéristique du repère local	Mobilités	Symbole spatial	Symboles plans	$n_s$	Torseur statique (ou torseur transmissible par la liaison) $\{T_{1 \rightarrow 2}\} = \begin{Bmatrix} \vec{R}_{1 \rightarrow 2} \\ \vec{M}_{A,1 \rightarrow 2} \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} X_{12} & L_{12} \\ Y_{12} & M_{12} \\ Z_{12} & N_{12} \end{Bmatrix}_{A, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z}}$
	Encastrement	quelconque	$\emptyset$			6	$\begin{Bmatrix} X_{12} & L_{12} \\ Y_{12} & M_{12} \\ Z_{12} & N_{12} \end{Bmatrix}_{A, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z}}$ <b>A : quelconque</b>
	pivot	axe (A,x) A: sur l'axe de la rotation x // axe de la rotation	<b>Rx</b>			5	$\begin{Bmatrix} X_{12} & \mathbf{0} \\ Y_{12} & M_{12} \\ Z_{12} & N_{12} \end{Bmatrix}_{A, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z}}$ <b>A : sur l'axe de rotation</b>
	glissière	direction x x // direction de translation	<b>Tx</b>			5	$\begin{Bmatrix} \mathbf{0} & L_{12} \\ Y_{12} & M_{12} \\ Z_{12} & N_{12} \end{Bmatrix}_{A, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z}}$ <b>A : quelconque</b>
	hélicoïdale	axe (A,x) A: sur l'axe de la rotation x : // axe de la rotation	<b>Rx</b> <b>Tx</b> avec $\frac{Tx}{p} = \frac{Rx}{2 \cdot \pi}$ p : pas de la vis			5	$\begin{Bmatrix} X_{12} & L_{12} \\ Y_{12} & M_{12} \\ Z_{12} & N_{12} \end{Bmatrix}_{A, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z}}$ avec $X_{12} = \pm L_{12} \cdot \frac{2 \cdot \pi}{p}$ p pas de la vis - si "pas" à droite (cas courant) <b>A : sur l'axe de rotation</b>
	pivot glissant	axe (A,x) A: sur l'axe de la rotation x : // axe de la rotation	<b>Rx</b> <b>Tx</b>			4	$\begin{Bmatrix} \mathbf{0} & \mathbf{0} \\ Y_{12} & M_{12} \\ Z_{12} & N_{12} \end{Bmatrix}_{A, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z}}$ <b>A : sur l'axe de rotation</b>

⊙ signifie que le vecteur vient vers nous (on voit la pointe de la flèche)

⊗ signifie que le vecteur s'éloigne de nous (on voit le fanion de la flèche)

(lorsque les 2 symboles sont présents cela signifie que les 2 orientations sont possibles sans changer le symbole)

Exemple de contact	Liaison	Caractéristique du repère local	Mobilités Rotations Translations	Symbole spatial	Symboles plans	n <sub>s</sub>	Torseur statique (ou torseur transmissible par la liaison)
	sphérique à doigt	Axe bloqué (A,y) A : centre des rotations y : axe de la rotation bloquée	Rx Rz			4	$\begin{Bmatrix} X_{12} & 0 \\ Y_{12} & M_{12} \\ Z_{12} & 0 \end{Bmatrix}_{A,\vec{x},\vec{y},\vec{z}}$ <b>A : centre des rotations</b>
	sphérique	Centre A A : au centre des rotations	Rx Ry Rz			3	$\begin{Bmatrix} X_{12} & 0 \\ Y_{12} & 0 \\ Z_{12} & 0 \end{Bmatrix}_{A,\vec{x},\vec{y},\vec{z}}$ <b>A : centre des rotations</b>
	appui-plan	normale (A,z) A : point quelconque z : ⊥ plan de contact	Rz Tx Ty (Tz=0 Rx =Ry=0)			3	$\begin{Bmatrix} 0 & L_{12} \\ 0 & M_{12} \\ Z_{12} & 0 \end{Bmatrix}_{A,\vec{x},\vec{y},\vec{z}}$ <b>A : quelconque</b>
	Sphère cylindre	axe (A,x) A : centre des rotations x : direction de la translation	Rx Ry Rz Tx (Ty=Tz=0)			2	$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ Y_{12} & 0 \\ Z_{12} & 0 \end{Bmatrix}_{A,\vec{x},\vec{y},\vec{z}}$ <b>A : centre des rotations</b>
	Linéaire rectiligne	axe (A,x) normale (A,z) A : sur la ligne de contact x : // ligne de contact z : ⊥ plan tangent	Rx Rz Tx Ty (Ry=Tz=0)			2	$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & M_{12} \\ Z_{12} & 0 \end{Bmatrix}_{A,\vec{x},\vec{y},\vec{z}}$ <b>A : sur la ligne de contact</b>
	ponctuelle	normale (A,z) A : centre du contact z : ⊥ plan tangent	Rx Ry Rz Tx Ty (Tz=0)			1	$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ Z_{12} & 0 \end{Bmatrix}_{A,\vec{x},\vec{y},\vec{z}}$ <b>A : point de contact</b>

⊙ signifie que le vecteur vient vers nous (on voit la pointe de la flèche)

⊗ signifie que le vecteur s'éloigne de nous (on voit le fanion de la flèche)