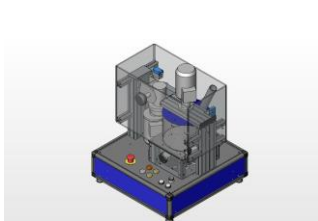


Activité 3-2						Support : « Malaxeur Habilis »					
Manipulations		TD		Evaluation					Durée : 4h		
Compétences à acquérir											
A- Analyser			B- Modéliser				C- Expérimenter			D- Communiquer	
A1	A2	A3	B1	B2	B3	B4	C1	C2	D1	D2	
Matériel à disposition : Malaxeur et sa modélisation sur SW						Documents à disposition : GDI					

1. Cahier des charges et Analyse fonctionnelle du support

1.1. Observer le support du capteur.

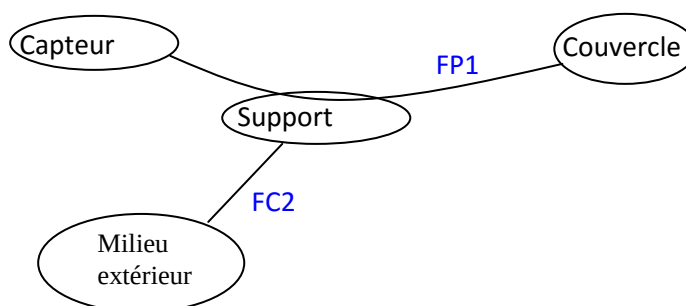
Ce support doit permettre de supporter le capteur et de le relier au couvercle.

La liaison capteur/support doit être complète, rigide, démontable.

La liaison support/couvercle doit aussi être complète, rigide, démontable et réglable.



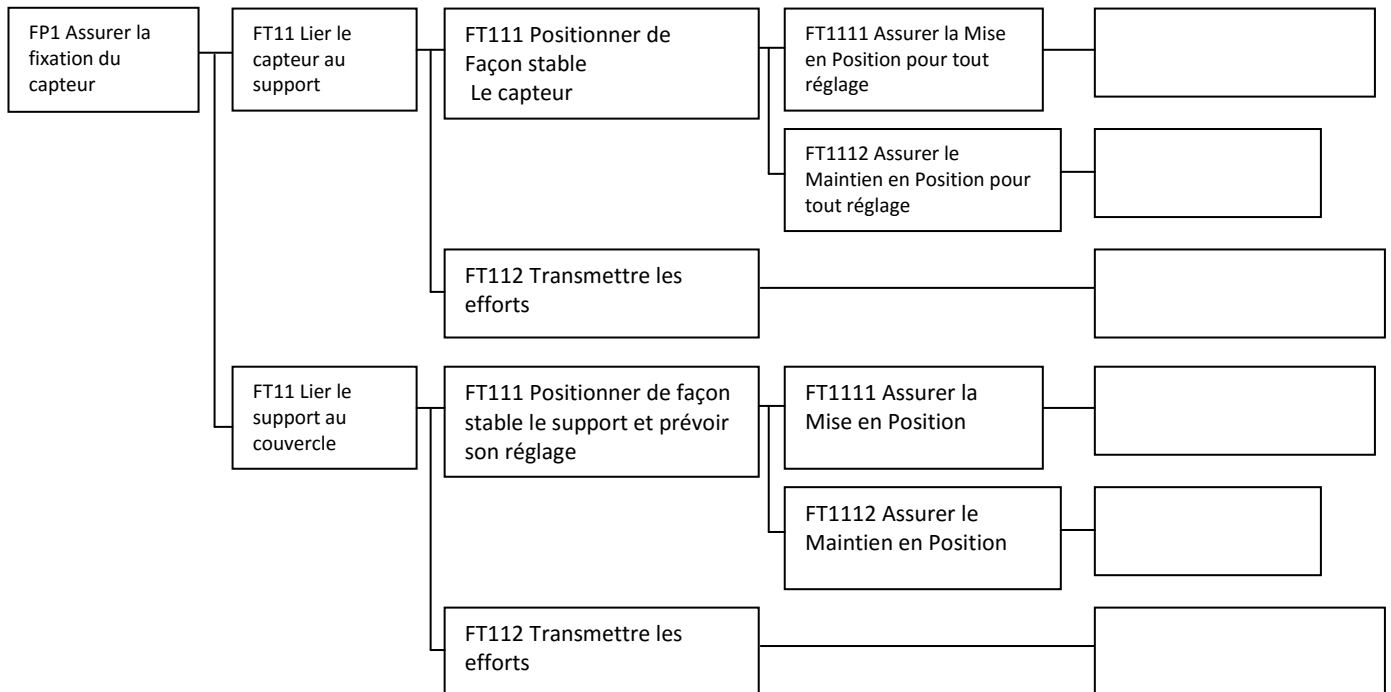
1.2. Diagramme des interactions



FP1 Assurer la fixation réglable et démontable du capteur sur le couvercle

1.3. FAST de la fonction FP 1

Compléter le FAST ci-dessous



2. Travail demandé

2.1. Dessiner le support existant

Relever les dimensions sur le système. Proposer un scénario de construction du support sous SolidWorks, et créer la pièce.

2.2. Déterminer les éléments d'assemblage

Processus de choix des accessoires filetés

1. nombre et emplacement des éléments

Combien de vis utiliser ici ?

2. choix du type

Justifier le choix des vis

3. choix du diamètre nominal

Quel diamètre choisir pour les vis ?

4. choix des longueurs

Quels sont les éléments qui interviennent dans la détermination de la longueur des vis ?

5. désignation des éléments

Avec le guide du dessinateur, donner la désignation des différents éléments

2.3. Réaliser un assemblage complet du support et du capteur sur le couvercle