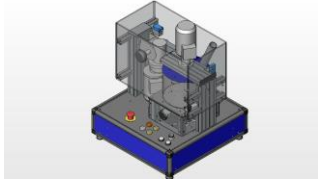


<b>Activité 3-2</b>			Support : « Malaxeur Habilis »							
Manipulations	TD	Evaluation				Durée : 4h				
Compétences à acquérir										
A- Analyser			B- Modéliser				C- Expérimenter		D- Communiquer	
A1	A2	A3	B1	B2	B3	B4	C1	C2	D1	D2
<i>Matériel à disposition :</i> <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Malaxeur et sa modélisation sur SW</li> </ul>						<i>Documents à disposition :</i> <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ GDI</li> </ul>				

## 1. Cahier des charges et Analyse fonctionnelle du support

### 1.1. Observer le support du capteur.

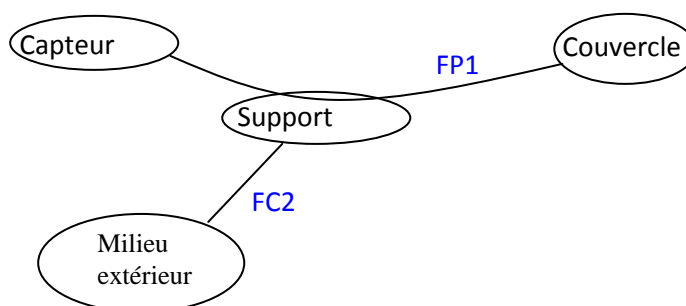
Ce support doit permettre de supporter le capteur et de le relier au couvercle.

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

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



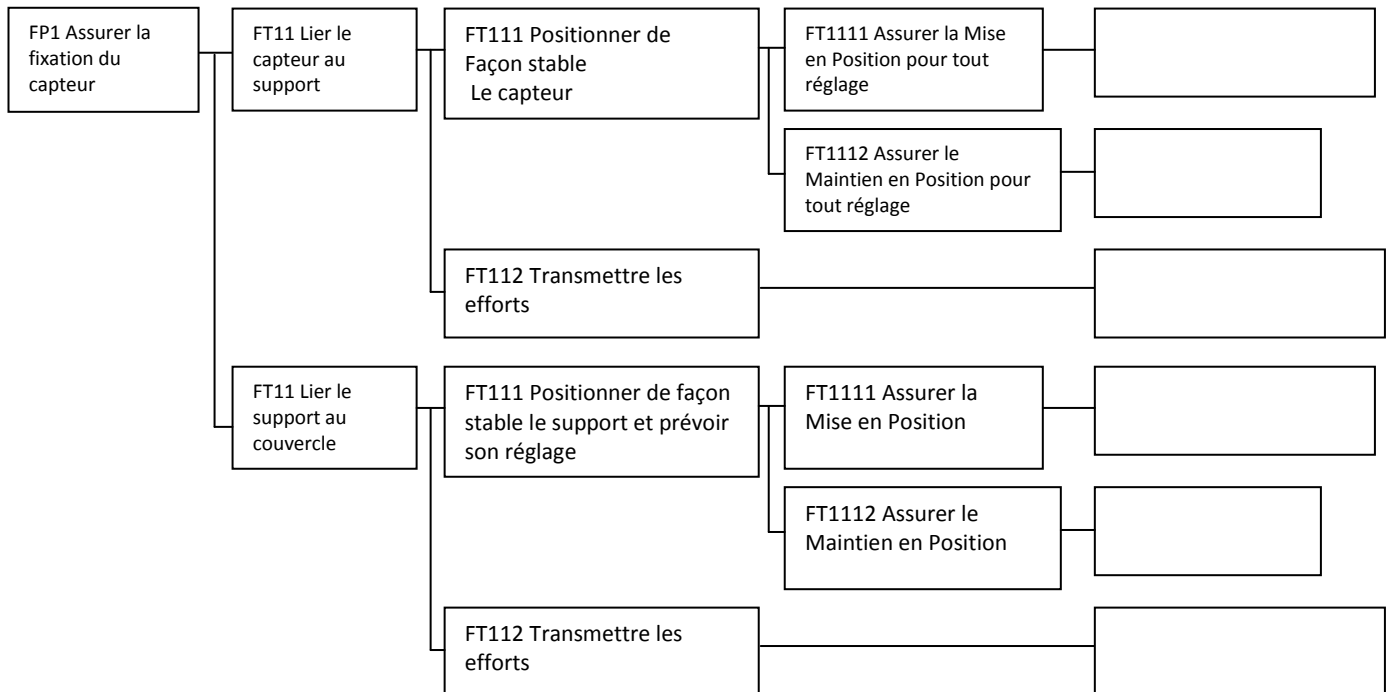
### 1.2. Diagramme des interactions



**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