



Récapitulatif des liaisons

Désignation de la liaison	Schématisation spatiale	Mobilités	Torseur d'action mécanique transmissible	Torseur d'action mécanique Simplifié	Schématisation plane
Pivot d'axe (A, \vec{X})		$\overline{Tr} \begin{vmatrix} 0 & & \\ 0 & Rot & \\ 0 & & 0 \end{vmatrix}$	$A \begin{Bmatrix} X_{12} & 0 \\ Y_{12} & M_{12} \\ Z_{12} & N_{12} \end{Bmatrix}$	Symétrie par rapport à (A, \vec{y}, \vec{z}) $A \begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ Y_{12} & 0 \\ Z_{12} & 0 \end{Bmatrix}$	
Glissière d'axe (A, \vec{X})		$\overline{Tr} \begin{vmatrix} Tx & & \\ 0 & Rot & \\ 0 & & 0 \end{vmatrix}$	$A \begin{Bmatrix} 0 & L_{12} \\ Y_{12} & M_{12} \\ Z_{12} & N_{12} \end{Bmatrix}$	Symétrie par rapport à (A, \vec{x}, \vec{z}) $A \begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & M_{12} \\ Z_{12} & 0 \end{Bmatrix}$	
Pivot glissant d'axe (A, \vec{X})		$\overline{Tr} \begin{vmatrix} Tx & & Rx \\ 0 & Rot & 0 \\ 0 & & 0 \end{vmatrix}$	$A \begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ Y_{12} & M_{12} \\ Z_{12} & N_{12} \end{Bmatrix}$	Symétrie par rapport à (A, \vec{y}, \vec{z}) $A \begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ Y_{12} & 0 \\ Z_{12} & 0 \end{Bmatrix}$	
Appui plan de normale (A, \vec{X})		$\overline{Tr} \begin{vmatrix} 0 & & Rx \\ Ty & Rot & 0 \\ Tz & & 0 \end{vmatrix}$	$A \begin{Bmatrix} X_{12} & 0 \\ 0 & M_{12} \\ 0 & N_{12} \end{Bmatrix}$	Symétrie par rapport à (A, \vec{x}, \vec{y}) $A \begin{Bmatrix} X_{12} & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & N_{12} \end{Bmatrix}$	
Rotule de centre A		$\overline{Tr} \begin{vmatrix} 0 & & Rx \\ 0 & Rot & Ry \\ 0 & & Rz \end{vmatrix}$	$A \begin{Bmatrix} X_{12} & 0 \\ Y_{12} & 0 \\ Z_{12} & 0 \end{Bmatrix}$	Symétrie par rapport à (A, \vec{x}, \vec{y}) $A \begin{Bmatrix} X_{12} & 0 \\ Y_{12} & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}$	
Linéaire annulaire d'axe (A, \vec{X})		$\overline{Tr} \begin{vmatrix} Tx & & Rx \\ 0 & Rot & Ry \\ 0 & & Rz \end{vmatrix}$	$A \begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ Y_{12} & 0 \\ Z_{12} & 0 \end{Bmatrix}$	Symétrie par rapport à (A, \vec{x}, \vec{z}) $A \begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ Z_{12} & 0 \end{Bmatrix}$	
Linéaire rectiligne de normale (A, \vec{X}) et de contact (A, \vec{y})		$\overline{Tr} \begin{vmatrix} 0 & & Rx \\ Ty & Rot & Ry \\ Tz & & 0 \end{vmatrix}$	$A \begin{Bmatrix} X_{12} & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & N_{12} \end{Bmatrix}$	Symétrie par rapport à (A, \vec{x}, \vec{z}) $A \begin{Bmatrix} X_{12} & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}$	

