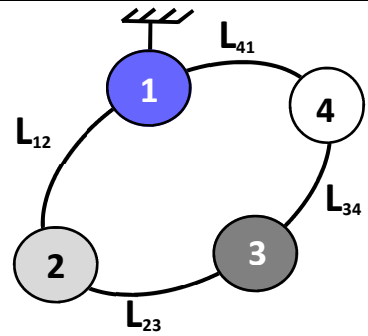
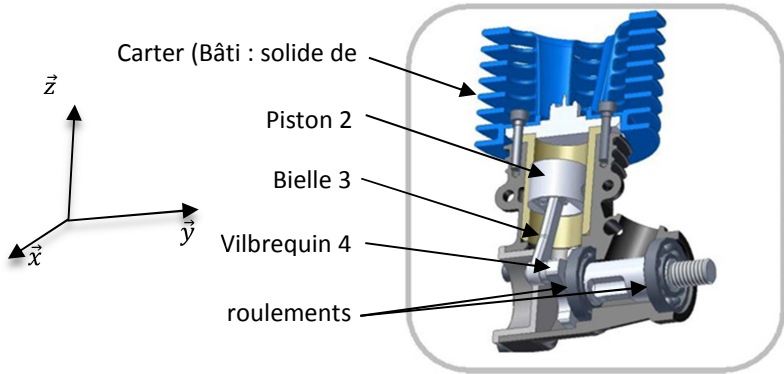




# Schéma cinématique 3D

Exemple : Moteur thermique de modélisme



Repère	Liaison
L12	Pivot-glissant d'axe (A, $\vec{z}$ )
L23	Pivot-glissant d'axe (B, $\vec{y}$ )
L34	Pivot d'axe (C, $\vec{y}$ )
L41	Pivot d'axe (D, $\vec{y}$ )

ETAPE 1	ETAPE 2	ETAPE 3
<p>Mise en place des repères locaux des liaisons</p>	<p>Tracé des symboles correctement orientés</p>	<p>Liens entre les symboles cinématiques</p>

L'utilisation d'une trame isométrique est recommandée.

