

Sommaire

1. La spécification du besoin	1
2. Architectures fonctionnelle et structurelle	35
3. Les outils de communication technique	69
4. La représentation géométrique normalisée.....	103
5. La spécification géométrique des pièces mécaniques	139
6. Introduction aux systèmes asservis	171
7. Modélisation des systèmes linéaires continus et invariants.....	197
8. Modélisation des S.L.C.I. asservis et schémas blocs	223
9. Réponse temporelle des S.L.C.I.	251
10. Étude fréquentielle des S.L.C.I.	281
11. Identification des S.L.C.I.	313
12. Position et orientation relative de deux solides indéformables ..	341
13. Vitesse et accélération	367
14. Torseur distributeur des vitesses	397
15. Applications de cinématique graphique.....	429
16. Modélisation cinématique des liaisons.....	459
17. Mécanismes.....	491
18. Quelques transmetteurs de puissance simples.....	521
19. Modélisation des actions mécaniques	551
20. Résolution d'un problème de statique	581
21. Cas de forces coplanaires : résolution graphique.....	611
22. Les systèmes logiques	641
23. Les systèmes à événements discrets	667
24. Sources et circuits électriques	699
25. Modélisation des convertisseurs statiques.....	723
26. La transmission de données.....	761
27. Matériaux.....	797
28. L'obtention des pièces brutes	825
29. Génération de surfaces par enlèvement de matière	851
30. La liaison encastrement	893
31. Le guidage en rotation par contacts glissants	927
Table de notations	959
Unités	962