

# Sommaire

1. Introduction à l'étude des systèmes.....	1
2. Les modèles de description fonctionnelle.....	31
3. Lecture de documents techniques .....	63
4. La représentation géométrique normalisée.....	93
5. La spécification géométrique des pièces mécaniques .....	129
6. Introduction aux systèmes asservis .....	161
7. Modélisation des systèmes linéaires continus et invariants.....	187
8. Modélisation des S.L.C.I. asservis et schémas blocs .....	213
9. Réponse temporelle des S.L.C.I. ....	241
10. Identification des S.L.C.I. ....	269
11. Systèmes combinatoires, algèbre de Boole, numération, codage .....	293
12. Les fonctions logiques combinatoires.....	321
13. Les fonctions logiques séquentielles .....	349
14. Le graphe fonctionnel à étapes et transitions : le GRAFCET.....	377
15. Position et orientation relative de deux solides indéformables...	415
16. Composition de mouvements, vitesses et accélérations .....	441
17. Torseur distributeur des vitesses.....	469
18. Applications de cinématique graphique.....	499
19. Modélisation cinématique des liaisons.....	529
20. Mécanismes .....	559
21. Quelques transmetteurs de puissance simples.....	589
22. Modélisation des actions mécaniques .....	619
23. Résolution d'un problème de statique .....	653
24. Cas de forces coplanaires : résolution graphique.....	685
25. Matériaux .....	719
26. La liaison encastrement .....	747
27. Le guidage en rotation par contacts glissants .....	781
28. L'obtention des pièces brutes.....	813
29. Génération de surfaces par enlèvement de matière .....	839
Table de notations.....	880
Unités .....	883