

# **SYSTEME DE DISTRIBUTION** **AUTOMATIQUE** **DE BARRES : DISTRIBAR**

## **Présentation du système:**

Le rôle de ce dispositif automatisé, est de stocker, séparer et distribuer en familles de pièces des barres ou des tubes entrant dans la fabrication de radiateurs de chauffage central. Ces barres ou tubes, de divers matériaux, sont de diamètre compris entre 10 mm et 60 mm et de longueur comprise entre 200 mm et 1200 mm.

Placé entre une unité de débit et une unité de production, ce système de distribution de barres comprend trois modules : **(voir documents 1, 2 et 3 pages : 12,13 et 14).**

- un MODULE DE CHARGEMENT composé d'un bac tampon recevant les barres ou tubes de l'unité de débit et d'un manipulateur transférant les barres depuis le bac jusque sur le module de transfert.
- un MODULE DE TRANSFERT ayant pour rôle de transférer les barres jusqu'au module de séparation.
- un MODULE DE SEPARATION qui fournit les barres une à une au processus de production à l'aide d'un plateau à encoche, et ce, à la cadence de fonctionnement demandée.

Afin d'alimenter plusieurs unités de production situées à des hauteurs différentes, l'ensemble formé par le MODULE DE TRANSFERT et le MODULE DE SEPARATION peut basculer autour de l'axe X.

Cet ensemble est contrôlé par un automate programmé en logique séquentielle.

Le sujet comporte **6 parties** d'étude pouvant être traitées indépendamment.

- **Partie I :** étude comportementale et structurelle du système DISTRIBAR.
- **Partie II :** cinématique graphique des modules de transfert et de séparation.
- **Partie III :** étude de la résistance de l'axe n°9.
- **Partie IV :** étude cinématique et dynamique de la pompe à pistons axiaux
- **Partie V :** étude de la durée de vie des roulements à billes.
- **Partie VI :** analyse d'une spécification géométrique de la plaque de retenue 5.

**Partie I. Étude comportementale et structurelle :**

**Q1°.** Sur le document réponse **DR1 (Figure R1, page 20)**, compléter le diagramme des cas d'utilisation du système Distribar.

On donne le diagramme de définition de blocs internes du module de chargement (**Document 8 page18**) .

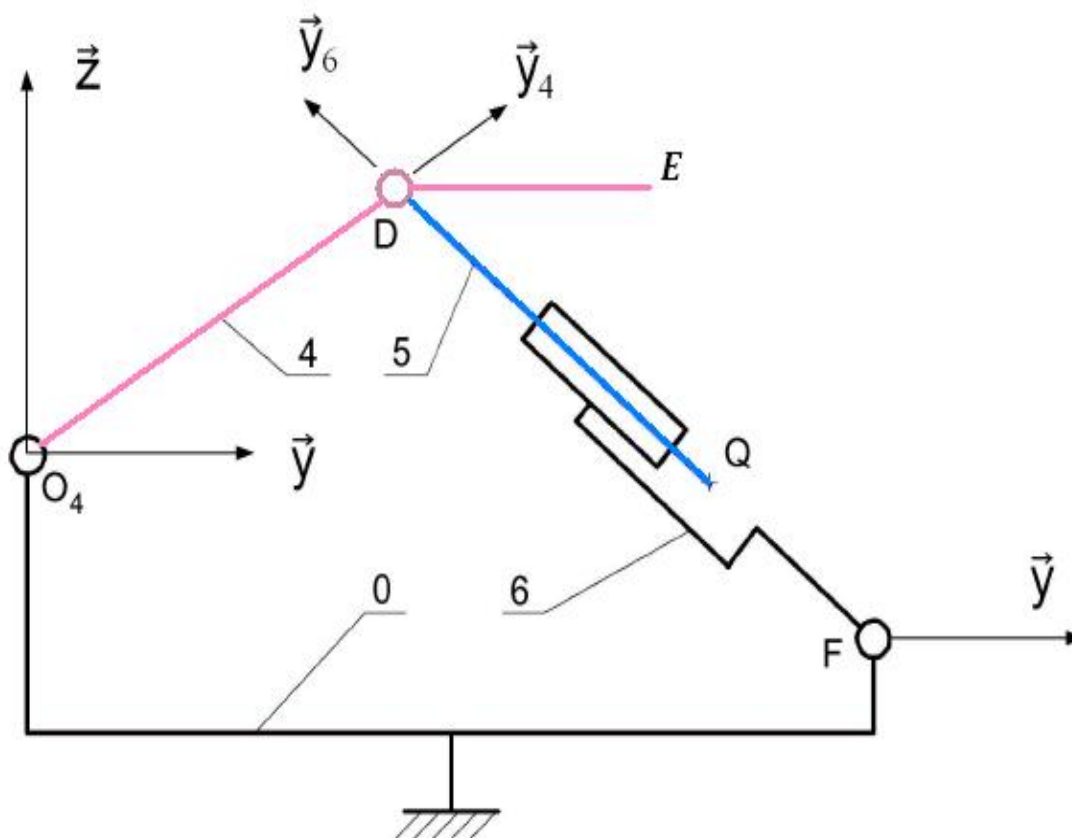
**Q2°.** Sur le document réponse **DR2 (page 21)**, compléter le diagramme représentant l'architecture de la chaîne d'information et de la chaîne d'énergie du module de chargement.

**Partie II. Étude cinématique de l'ensemble module de transfert et module de séparation :**

**Objectif :** Déterminer, **graphiquement**, la vitesse du point E

Il a pour rôle de transférer les barres jusqu'au module de séparation, il comprend un support mobile (4), un tapis roulant compartimenté, monté sur(4), un vérin hydraulique (5, 6) et d'un plateau encoche (7).

On s'intéresse au mouvement du support mobile (4), commandé par le vérin hydraulique. (**voir document 1, page 12**).



**Figure 1 : Schéma du module de transfert**

**Classes d'équivalence :**

0 : bâti ; 4 : support mobile ; 5 : piston du vérin ; 6 : Corps du vérin

**Définition des liaisons :**

# Liaison [4/0] : liaison pivot d'axe  $(O_4, \vec{x})$  ;

# Liaison [4/5] : liaison pivot d'axe  $(D, \vec{x})$  ;

# Liaison [5/6] : liaison pivot glissant de direction  $\vec{y}_5 = \vec{y}_6$  ;

# Liaison [6/0] : liaison pivot d'axe  $(F, \vec{x})$  ;

**Remarque** : aux solides (5) et (6) sont attachés deux repères, avec FD dirigé par  $\vec{y}_5 = \vec{y}_6$

Données :  $O_4D = d = 400 \text{ mm}$  ;  $\vec{DE} = m\vec{y}_4 - n\vec{z}$  avec  $m = 215 \text{ mm}$  et  $n = 280 \text{ mm}$

Pour gérer le module de séparation, il est nécessaire de connaître la vitesse du centre **E**. Ce point appartient au support mobile.

On considère le support mobile(4) dans la position de la **figure R2** du document réponse **DR1(Page 20)**.

- La vitesse de **sortie** du vérin hydraulique (5, 6) est de **0,14 m.s<sup>-1</sup>**
- Les justifications seront faites sur votre copie de rédaction
- Les liaisons sont supposées parfaites.

L'étude est faite dans le plan  $(O_4, \vec{y}, \vec{z})$ , les constructions graphiques seront faites sur le **document réponse DR1 figure R2 (Page 20)** et les justifications sur votre copie.

**Q3°** Représenter, à l'échelle proposée, le vecteur vitesse  $\vec{V}(D, 5/6)$

**Q4°** Par composition des vitesses en D, écrire la relation entre les vecteurs vitesses  $\vec{V}(D, 5/6)$ ,  $\vec{V}(D, 4/0)$  et  $\vec{V}(D, 6/0)$ .

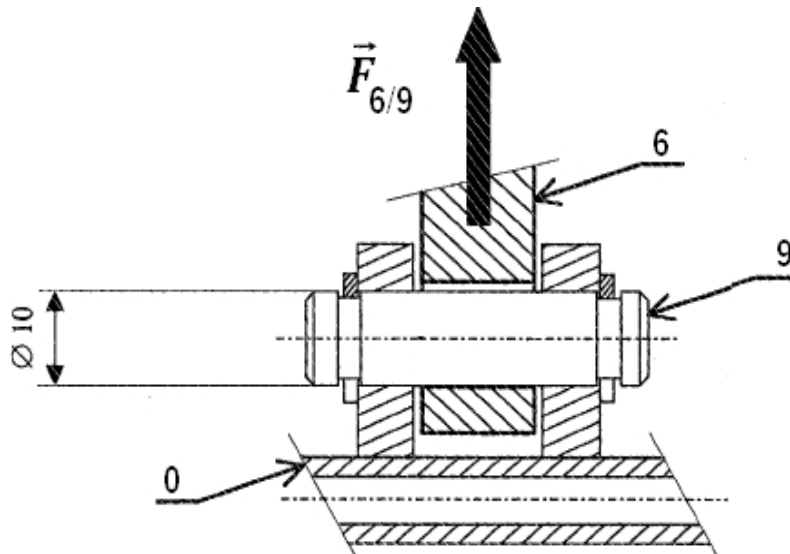
**Q5°** Déterminer  $\vec{V}(D, 4/0)$ .

**Q6°** Tracer la direction de  $\vec{V}(E, 4/0)$ .

**Q7°** Déterminer la norme de  $\vec{V}(E, 4/0)$ .

**Partie III. Étude de la résistance de l'axe (9) :**

La liaison pivot entre le corps (6) du vérin hydraulique et les pattes de fixation du châssis (0) est réalisée par l'intermédiaire de l'axe (9) de diamètre **10mm (voir figure 2 ci-dessous)**. Cet axe est soumis à un effort de cisaillement  $\|\vec{F}_{6/9}\| = 3100N$



**Figure 2 : Liaison pivot entre (6) et (0)**

**Q8°.** Calculer la contrainte de cisaillement  $\tau$ .

Sachant que la matière utilisée pour l'axe (9) est de l'acier **S235**, avec un coefficient de sécurité **s=5**.

**Q9°.** Que signifie la désignation **S235**.

On donne la contrainte tangentielle de limite élastique de cet acier  $\tau_e = 117.5 \text{ MPa}$ .

**Q10°.** Vérifier la résistance de l'axe (9) et justifier votre réponse.

#### **Partie IV. Étude de la pompe hydraulique à cylindrée auto-réglable**

##### **Description et fonctionnement**

La pompe hydraulique, dont le plan d'ensemble (**document 4 page 15**) et la nomenclature (**document 5 page 16**) sont donnés, est principalement constituée :

- d'un barillet (12-1) entraîné en rotation par l'arbre cannelé (7), de neuf ensembles pistons-patins (12-2)/(12-3), d'une plaque d'appui (12-4) fixe par rapport à l'étrier (10) dont l'inclinaison détermine la cylindrée de la pompe en provoquant le mouvement des pistons dans le barillet,

- d'un carter de distribution (2) qui permet la circulation du fluide grâce aux orifices d'admission et de refoulement,

- d'un ensemble compensateur (30) dont le tiroir (30-1) est soumis à l'effort du ressort de tarage (30-2) d'une part et à la pression de refoulement par le passage A d'autre part. Au démarrage, l'étrier (10) est maintenu par le piston de retenue (25) en position cylindrée maximale. Cet ensemble compensateur (30) ne fait pas l'objet de l'étude.

**Caractéristiques de la pompe hydraulique :**

- Puissance théorique :  $P = 15 \text{ kW}$
- Vitesse de rotation de l'arbre d'entrée :  $N = 1800 \text{ tr.mn}^{-1}$
- Pression de refoulement maximale :  $P_r = 20 \text{ MPa}$
- Cylindrée maximale :  $V_T = 100 \text{ cm}^3.\text{tr}^{-1}$
- Masse :  $M = 96 \text{ kg}$
- Angle maximal d'inclinaison de l'étrier :  $\alpha_M = 15^\circ$
- Nombre de pistons :  $n = 9$

L'étude mécanique proposée concerne l'équipage mobile (12) dont l'éclaté de vue (**document 6 page 17**) et le schéma cinématique donné ci-dessous **figure 3 page 7**. Ce dernier représente la pompe hydraulique limitée à un seul piston en position de cylindrée maximale ( $\alpha = \alpha_M = 15^\circ$ ).

Dans toute l'étude mécanique :

**L'ETRIER (10) EST CONSIDÉRÉ FIXE PAR RAPPORT AU BATI (0).**

**Remarque importante :**

Vous devez utiliser les notations définies ci-dessous ainsi que la numérotation simplifiée donnée (**documents 6**) qui diffère de celle donnée (**document 4**).

Repères associés aux différents solides  $R_i = (A_{ij}, \bar{x}_i, \bar{y}_i, \bar{z}_i)$

$A_{ij}$  point caractéristique de la liaison  $L_{ij}$

$B_i = (\bar{x}_i, \bar{y}_i, \bar{z}_i)$  base orthonormée directe associée à la liaison  $L_{ij}$

- |  |                             |              |
|--|-----------------------------|--------------|
| □ $R_0 = (A, \bar{x}_0, \bar{y}_0, \bar{z}_0)$ | lié au bâti (0)             | $A = A_{10}$ |
| □ $R_1 = (B, \bar{x}_1, \bar{y}_1, \bar{z}_1)$ | lié au barillet (1)         | $B = A_{21}$ |
| □ $R_2 = (C, \bar{x}_2, \bar{y}_2, \bar{z}_2)$ | lié au piston (2)           | $C = A_{32}$ |
| □ $R_3 = (D, \bar{x}_3, \bar{y}_3, \bar{z}_3)$ | lié au patin (3)            | $D = A_{43}$ |
| □ $R_4 = (E, \bar{x}_4, \bar{y}_4, \bar{z}_4)$ | lié à la plaque d'appui (4) | $E = A_{40}$ |

**Liaisons entre solides et paramètres géométriques**

$L_{01}$  : liaison pivot d'axe  $(A, \vec{x}_0)$

$$\theta = (\vec{y}_0, \vec{y}_1) = (\vec{z}_0, \vec{z}_1) \quad \overline{AB} = R \cdot \vec{y}_1$$

$L_{12}$  : liaison pivot glissant d'axe  $\vec{x}_1$

$$\beta = (\vec{y}_1, \vec{y}_2) = (\vec{z}_1, \vec{z}_2) \quad \overline{CB} = \lambda \cdot \vec{x}_1$$

$L_{23}$  : liaison rotule en C

$$\overline{DE} = -v \cdot \vec{y}_0 - w \cdot \vec{z}_4$$

$L_{34}$  : liaison plane de normale  $(D, \vec{x}_3)$

$$\gamma = (\vec{y}_3, \vec{y}_4) = (\vec{z}_3, \vec{z}_4) \quad \overline{DC} = h \cdot \vec{x}_3$$

$$\alpha = \alpha_M = (\vec{x}_4, \vec{x}_0) = (\vec{z}_4, \vec{z}_0) = \text{cste} \quad \overline{AE} = -d \cdot \vec{x}_0$$

**Toutes les liaisons sont considérées comme parfaites**

**Torseur cinématique associé à la liaison  $L_{ij}$** 

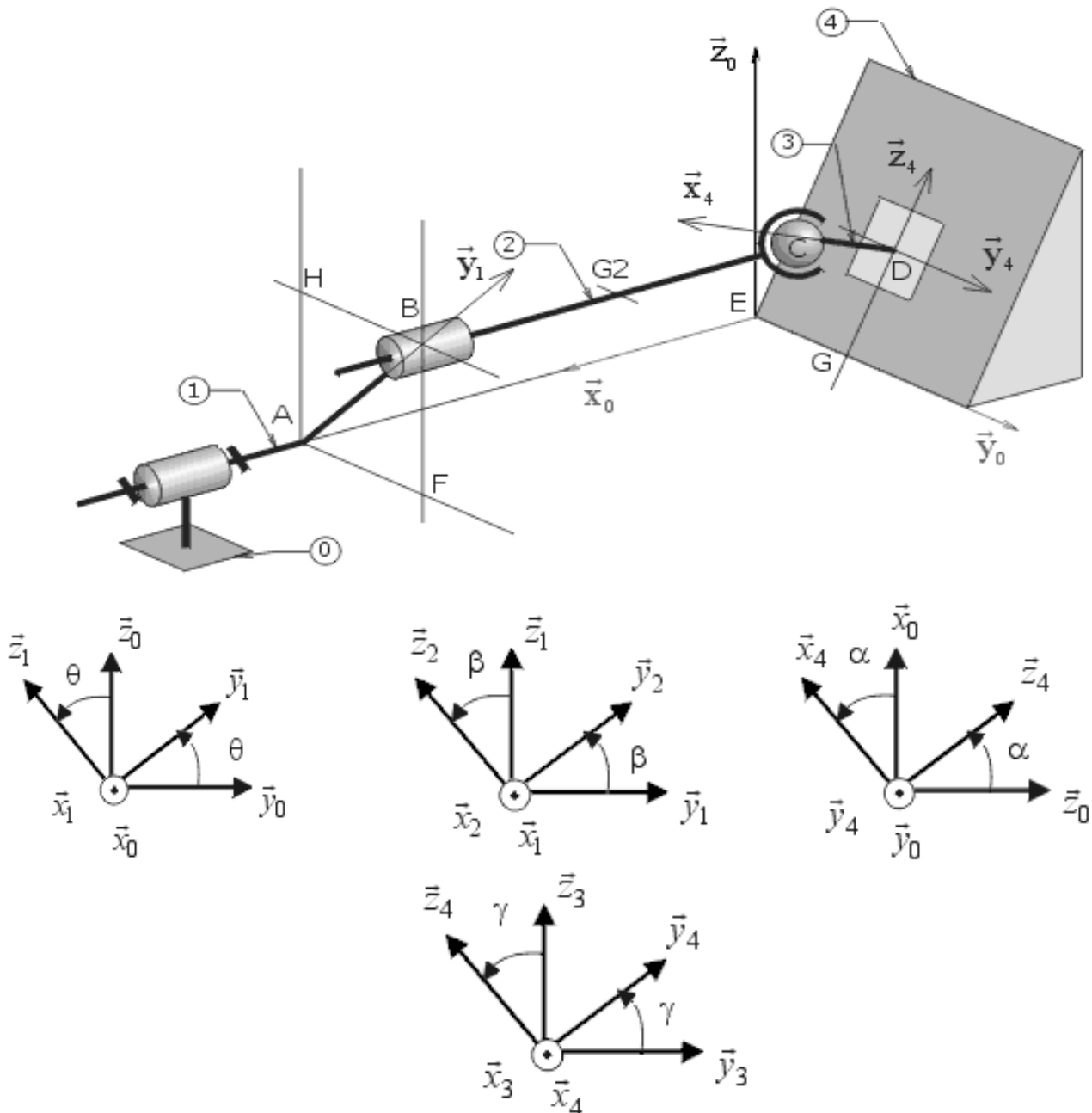
$$\left\{ V_{S_i/S_j} \right\} = \left\{ \begin{array}{cc} \alpha_{ij} & U_{ij} \\ \beta_{ij} & V_{ij} \\ \gamma_{ij} & W_{ij} \end{array} \right\}_{A_{ij}, B_k}$$

avec 
$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{\Omega}_{(S_i/S_j)} = \alpha_{ij} \cdot \vec{x}_k + \beta_{ij} \cdot \vec{y}_k + \gamma_{ij} \cdot \vec{z}_k \\ \vec{V}_{(A_j \in S_i/S_j)} = u_{ij} \cdot \vec{x}_k + v_{ij} \cdot \vec{y}_k + w_{ij} \cdot \vec{z}_k \end{array} \right.$$

**Torseur des actions transmissibles par la liaison  $L_{ij}$** 

$$\left\{ T_{S_i \rightarrow S_j} \right\} = \left\{ \begin{array}{cc} X_{ij} & L_{ij} \\ Y_{ij} & M_{ij} \\ Z_{ij} & N_{ij} \end{array} \right\}_{A_{ij}, B_k}$$

avec 
$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{R}_{(S_i \rightarrow S_j)} = X_{ij} \cdot \vec{x}_k + Y_{ij} \cdot \vec{y}_k + Z_{ij} \cdot \vec{z}_k \\ \vec{M}_{(A_{ij}, S_i \rightarrow S_j)} = L_{ij} \cdot \vec{x}_k + M_{ij} \cdot \vec{y}_k + N_{ij} \cdot \vec{z}_k \end{array} \right.$$



**Figure 3 : Schéma cinématique de la pompe**

#### 4-1. Étude des liaisons :(voir figure 3)

On se propose d'étudier la liaison piston (2) plaque d'appui (4). En utilisant les notations recommandées ci-dessus ;

**Q11°.** Tracer le graphe de liaisons.

**Q12°.** Déterminer les éléments de réduction, au point C, du torseur cinématique de la liaison  $L_{32}$  noté  $\{V_{3/2}\}$  exprimé dans la base  $B_4$ .

**Q13°.** Déterminer les éléments de réduction, au point D, du torseur cinématique de la liaison  $L_{43}$  noté  $\{V_{4/3}\}$  exprimés dans la base  $B_4$ .

**Q14°.** Déterminer la forme du torseur cinématiquement équivalent à l'association des liaisons  $L_{32}$  et  $L_{43}$ .

**Q15°.** En déduire le nom et les caractéristiques de la liaison équivalente notée  $L_{42}$  ainsi réalisée. Quel est l'intérêt d'une telle réalisation?

#### **4-2. Étude géométrique**

**Objectif :** déterminer la loi entrée sortie de position ainsi que la course du piston

**Q16°.** Ecrire la fermeture géométrique de la boucle (A,B,C,D,E) en projection dans la base  $B_0 = (\vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$

**Q17°.** En déduire les expressions suivantes :

$$v = R \cdot \cos\theta$$

$$w = \frac{R \cdot \sin\theta - h \cdot \sin\alpha}{\cos\alpha} = \frac{R \cdot \sin\theta}{\cos\alpha} - h \cdot \tan\alpha$$

$$\lambda = d + R \cdot \sin\theta \cdot \tan\alpha - \frac{h}{\cos\alpha}$$

**Q18°.** Exprimer la course du piston  $c = \lambda_{\max} - \lambda_{\min}$  en fonction de R et  $\alpha$ .

#### **4-3. Étude dynamique :**

##### **Objectifs :**

- dimensionner le moteur de la pompe.
- Déterminer la condition du maintien de contact patin (3) par rapport à la plaque d'appui (4).

On admettra les hypothèses suivantes :

- $\beta = \gamma = 0$  et  $\dot{\beta} = \dot{\gamma} = 0$
- La pression d'admission notée  $P_A$  est supposée constante.
- La pression de refoulement notée  $P_R$  est supposée constante.
- Le repère  $R_0$  est considéré comme galiléen.  $\vec{z}_0$  est vertical ascendant et  $\vec{g} = -g \cdot \vec{z}_0$  est l'accélération de la pesanteur.

#### **Caractéristiques d'inertie des solides**

##### **Barillet (1)**

$G_1$  : centre d'inertie  $\overline{AG_1} = a \cdot \vec{x}_0$

$m_1$  : masse du barillet (1)

$A_1$  : moment d'inertie de (1) autour de  $(A, \vec{x}_0)$

##### **Piston (2)**

$G_2$  : centre d'inertie  $\overline{CG_2} = b \cdot \vec{x}_0$



$m_2$  : masse du piston (2)

Matrice d'inertie, au point  $G_2$ , du solide (2) exprimée dans  $B_2$

$$\left[ I_{(G_2,2)} \right] = \begin{bmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & C_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{bmatrix}_{B_2}$$

### **Patin (3)**

$G_3$  : centre d'inertie du patin (3)

$m_3$  : masse du solide (3) négligée

### **Action de l'huile sur le piston (2) :**

Cette action est modélisable par un glisseur passant par B et de résultante  $\vec{F}_{(H \rightarrow 2)} = -p \cdot S \cdot \vec{x}_0$  avec :

$$\Rightarrow p = P_A \text{ en phase d'admission}$$

$$\Rightarrow p = P_R \text{ en phase de refoulement}$$

**Action du moto-réducteur sur l'arbre d'entrée (1) :** Cette action est modélisable par un couple tel que  $\vec{M}(A, MR \rightarrow 1) = C_r \cdot \vec{x}_0$

### **Action de la plaque de retenue (5) sur le patin (3) :**

Cette action est modélisable par un glisseur passant par D et de résultante  $\vec{F}_{(5 \rightarrow 3)} = -F \cdot \vec{x}_3$ .

On considère l'ensemble de la chaîne cinématique :  $\Sigma = \{1, 2, 3\}$

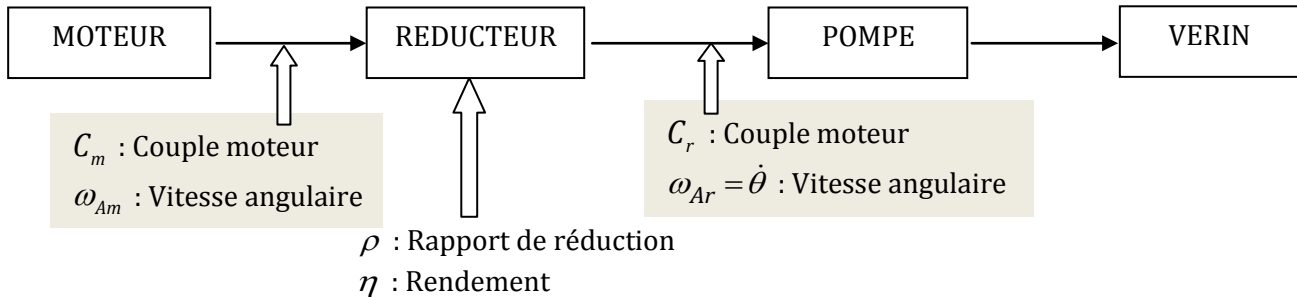
**Q19°.** Déterminer l'énergie cinétique de l'ensemble  $\Sigma$  dans son mouvement par rapport au repère galiléen  $R_0$ .

**Q20°.** En utilisant les relations de la **question 17**, montrer que l'énergie cinétique de l'ensemble  $\Sigma$  dans son mouvement par rapport au repère galiléen  $R_0$  peut s'écrire sous la forme  $T(\Sigma/R_0) = \frac{1}{2} \cdot J_{\text{éq}} \cdot \dot{\theta}^2$ . Donner l'expression de  $J_{\text{éq}}$ , le moment d'inertie équivalent rammené à l'arbre de (1).

Pour la suite, on suppose le moment d'inertie équivalent rammené à l'arbre (1) constant à la valeur maximale  $J_{\text{éq}} = J_{\text{MAX}}$ .

**Q21°.** Mettre en œuvre le théorème de l'énergie cinétique et déterminer l'expression du couple du moto-réducteur  $C_r$ .

On donne ci-dessous figure 4 le schéma de la transmission puissance du module de chargement:



**Figure4 :**

**Q22°.** Déterminer l'expression du couple moteur  $C_m$  en fonction de  $C_r$ ,  $\rho$  et  $\eta$ .

**Étude du réducteur :**

La réduction de la vitesse de rotation du moteur est assurée par un **réducteur épicycloïdal** dont le schéma cinématique est donné ci-contre **figure 5**:

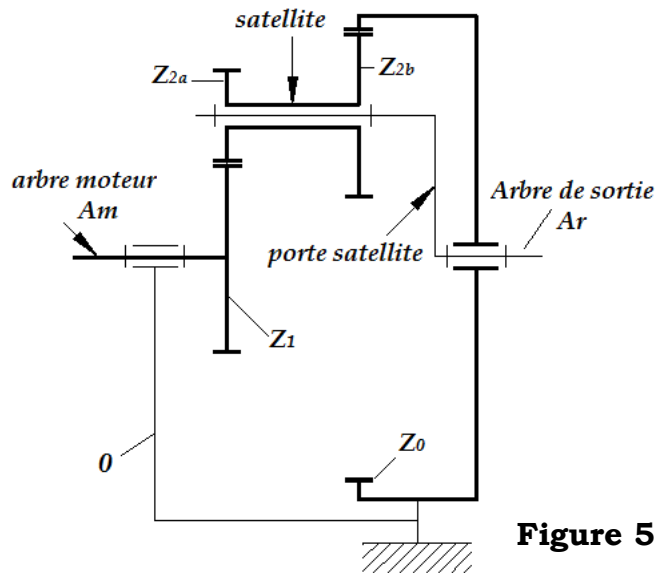
On donne :

$Z_1$  : nombre de dents du pignon de l'arbre moteur  $A_m$ .

$Z_0$  : nombre de dents de la couronne fixée au bâti.

$Z_{2a}, Z_{2b}$  : nombre de dents des pignons du satellite.

L'arbre de sortie est le porte satellite.



**Figure 5 :**

**Q23°.** Déterminer, en fonction des nombres des dents, le rapport de réduction

$$\frac{\omega_{Ar}}{\omega_{Am}}$$

**Étude de la condition du maintien de contact :**

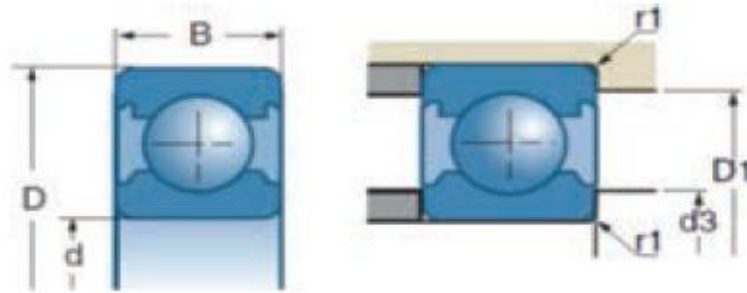
**Q24°.** Appliquer le théorème de la résultante dynamique à  $\Sigma_1 = (2) \cup (3)$ , en projection sur  $\vec{x}_0$  et déterminer l'action de contact  $\vec{R}_{(4 \rightarrow 3)} = X_{43} \cdot \vec{x}_4$  en fonction de  $p, S, \alpha, R, F, m_2, \theta, \dot{\theta}$  et  $\ddot{\theta}$ .

**Q25°.** En déduire la valeur de  $F$  garantissant le non décollement du patin (3) par rapport à la plaque d'appui (4).

**Partie V. Validation de choix du roulement (5) :**

En phase d'avant projet ,on désire verifier si le roulement (5) de référence **6309** peut convenir. La durée de vie souhaitée est de  $L_{10H\ min} = 4380$  heures de fonctionnement

d (mm)	Référence	D (mm)	B (mm)	C (daN)	C0 (daN)
45	6309	100	25	5300	3200



**Figure 6 : Extrait de catalogue SNR Bearings**

**Q26°.** En utilisant **les annexes 1 et 2 du document 9 (pages19)**,calculer la durée de vie de ce roulement à billes en heures de fonctionnement :**L<sub>10H</sub>** .

On donne :

- Effort radial :  $F_r = 120 \text{ daN}$
- Effort axial :  $F_a = 410 \text{ daN}$
- Fréquence de rotation de l'arbre(7) :  $N = 1800 \text{ tr.mn}^{-1}$

**Q27°.** Le roulement est-il compatible avec le cahier des charges.

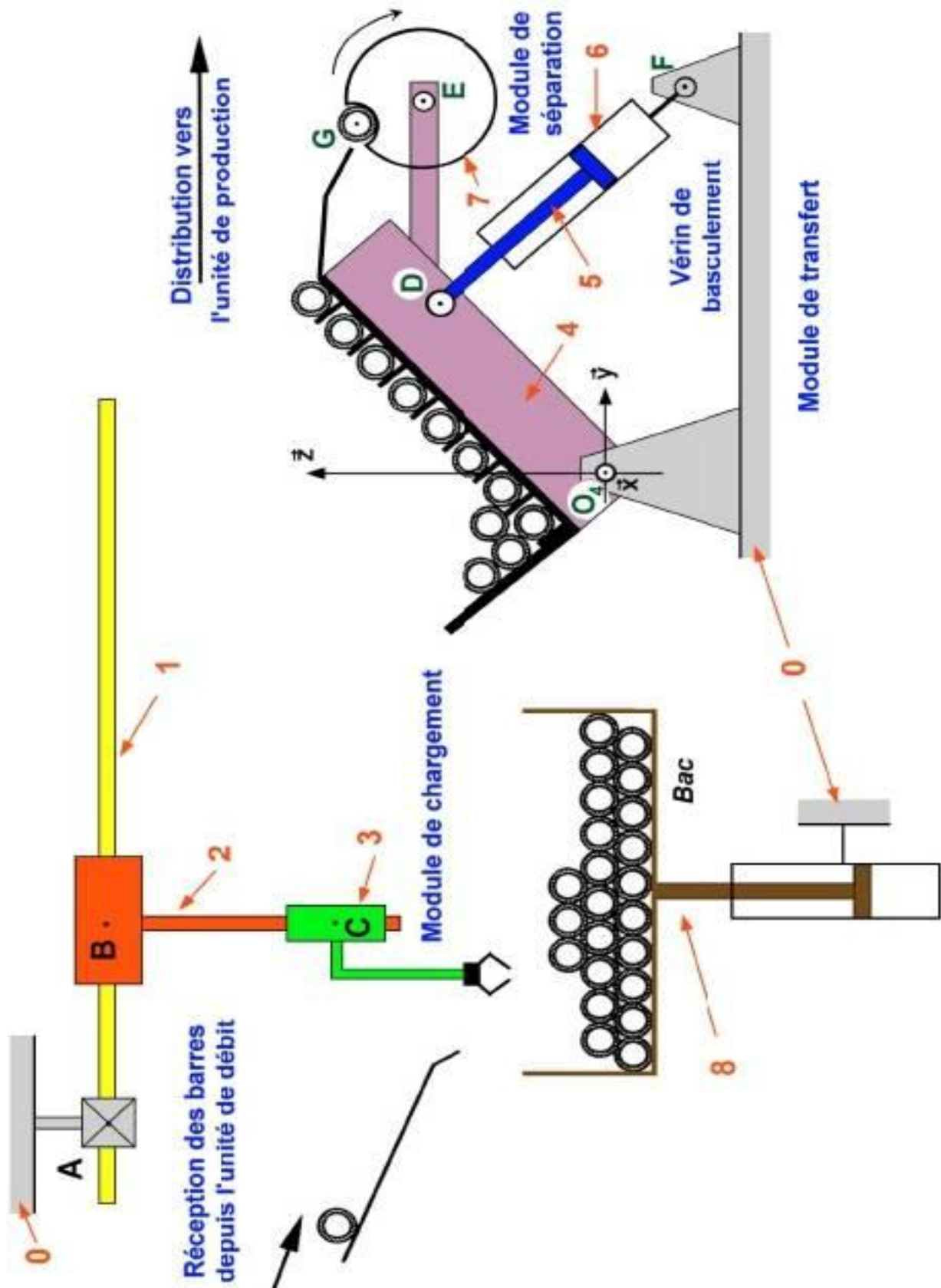
**Partie VI. ANALYSE DE SPECIFICATION GEOMETRIQUE :**

**Q28°.** Sur le document réponse **DR3 (page 22)** compléter la grille d'analyse de la spécification :

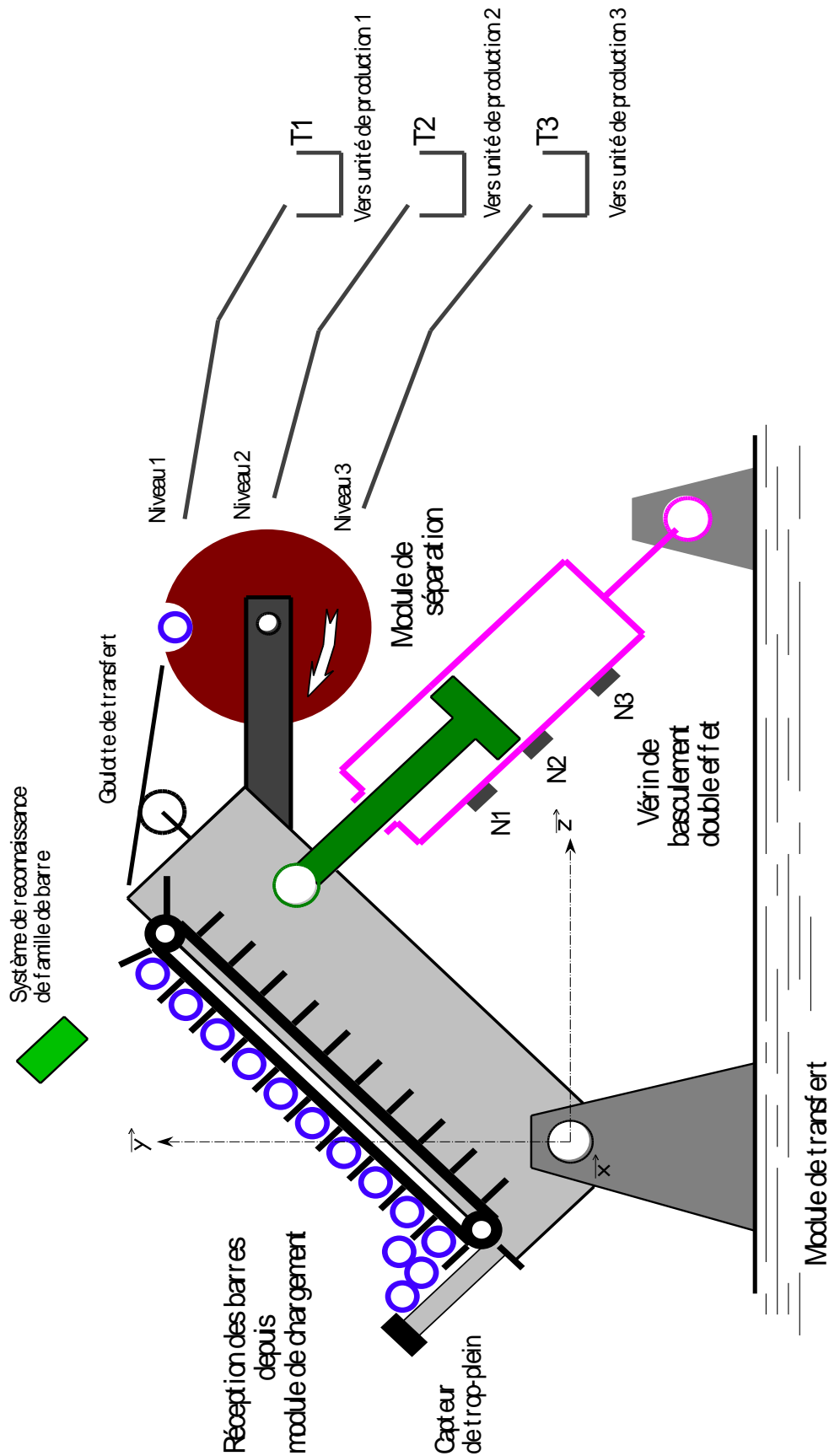
	∅ 0,5	A	B
--	-------	---	---

**FIN DE L'ÉNONCÉ**

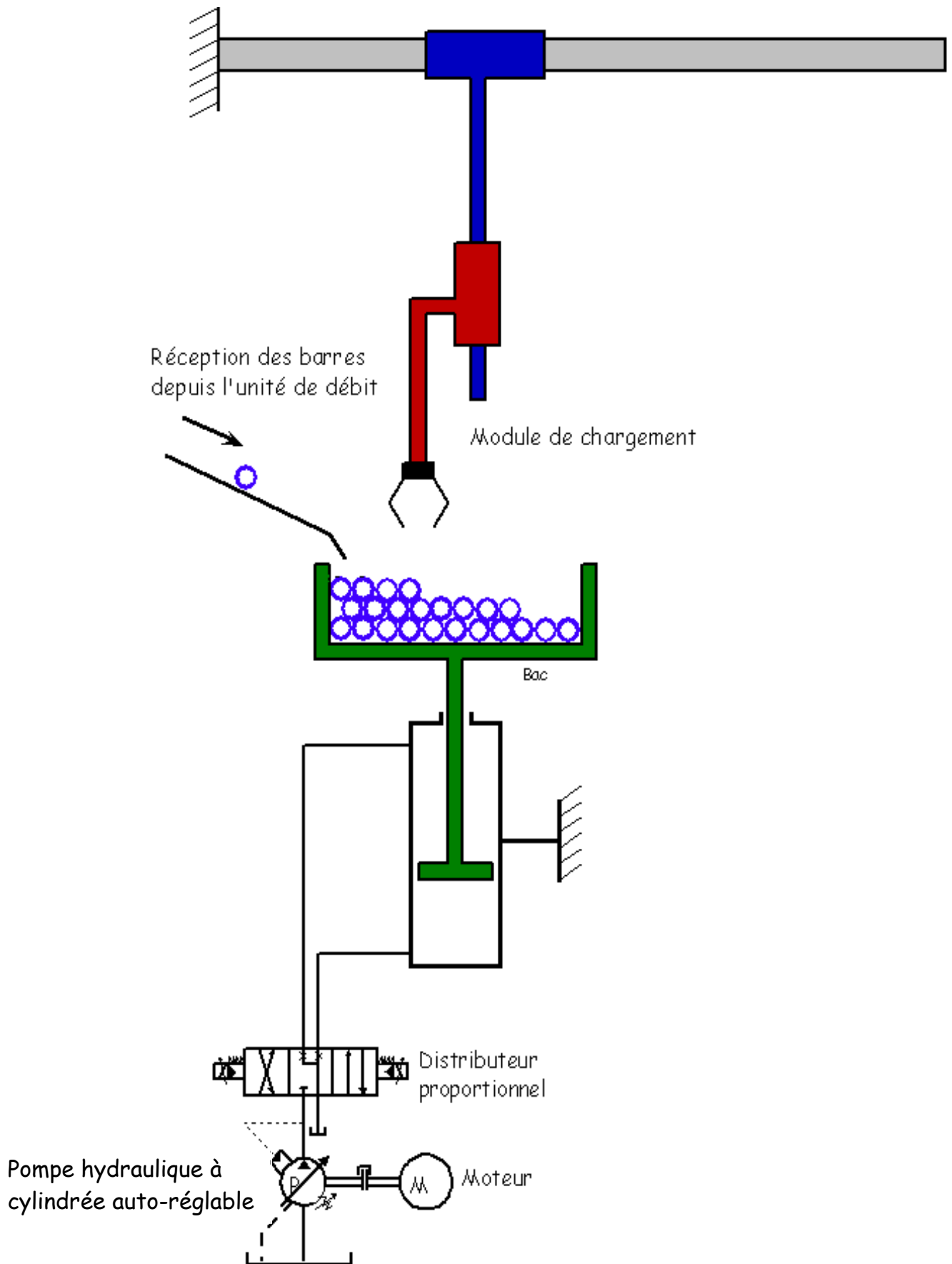
**DOCUMENT 1: SYSTEME DISTRIBAR**



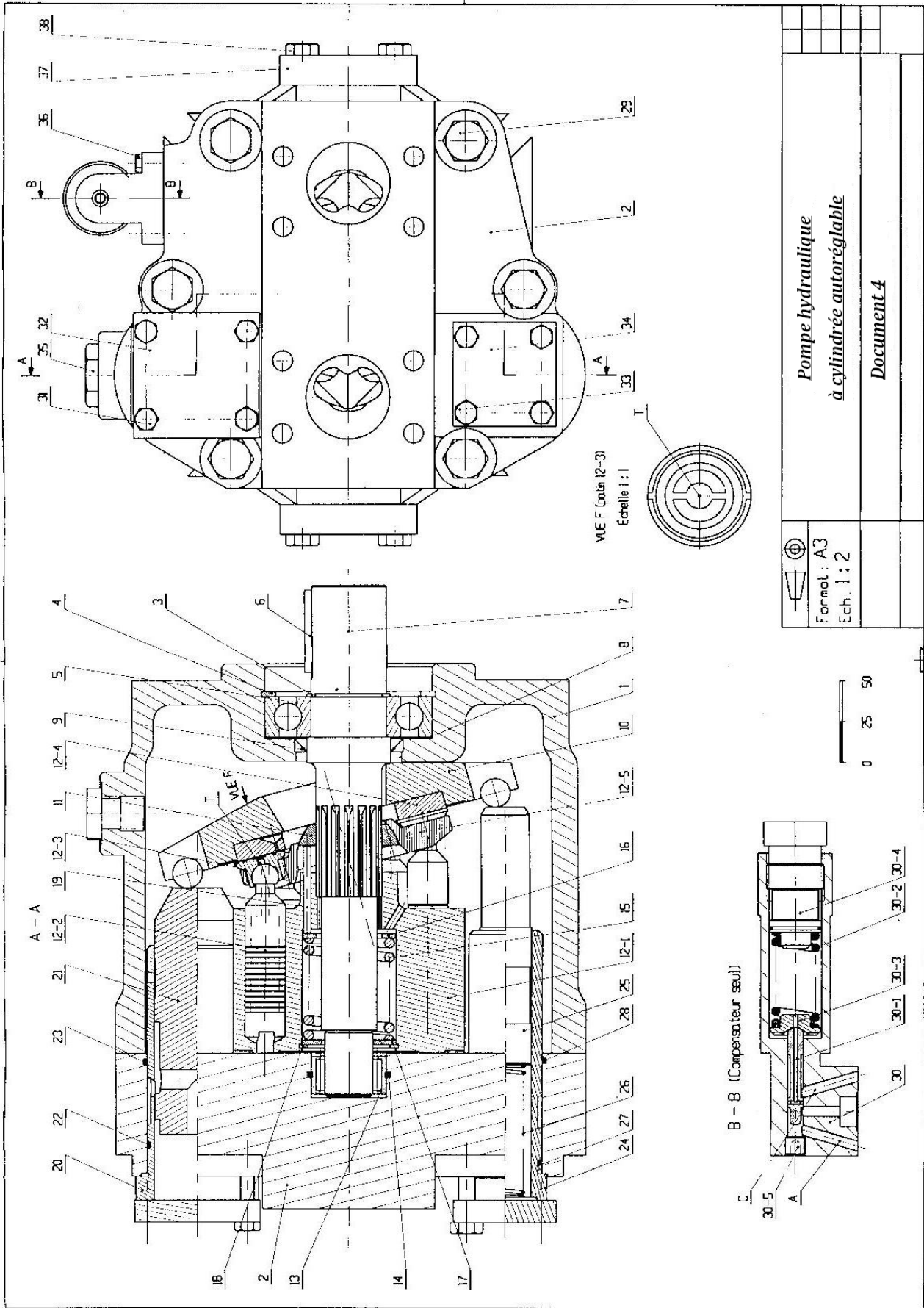
**DOCUMENT 2 : MODULES DE TRANSFERT ET DE SEPARATION**



**DOCUMENT 3 : MODULE DE CHARGEMENT**



**DOCUMENT 4 : DESSIN D'ENSEMBLE DE LA POMPE**

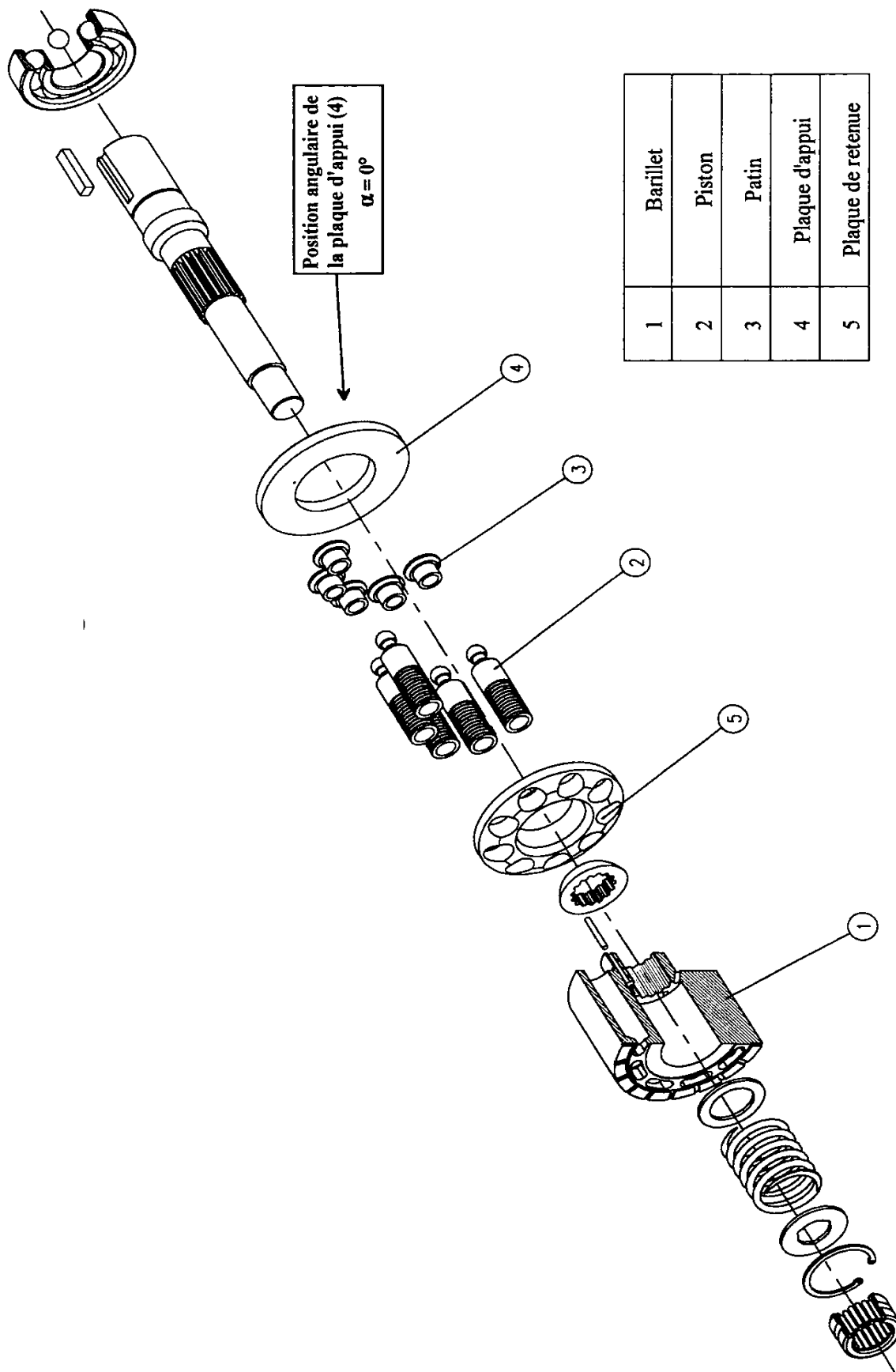


**DOCUMENT 5 : NOMENCLATURE**

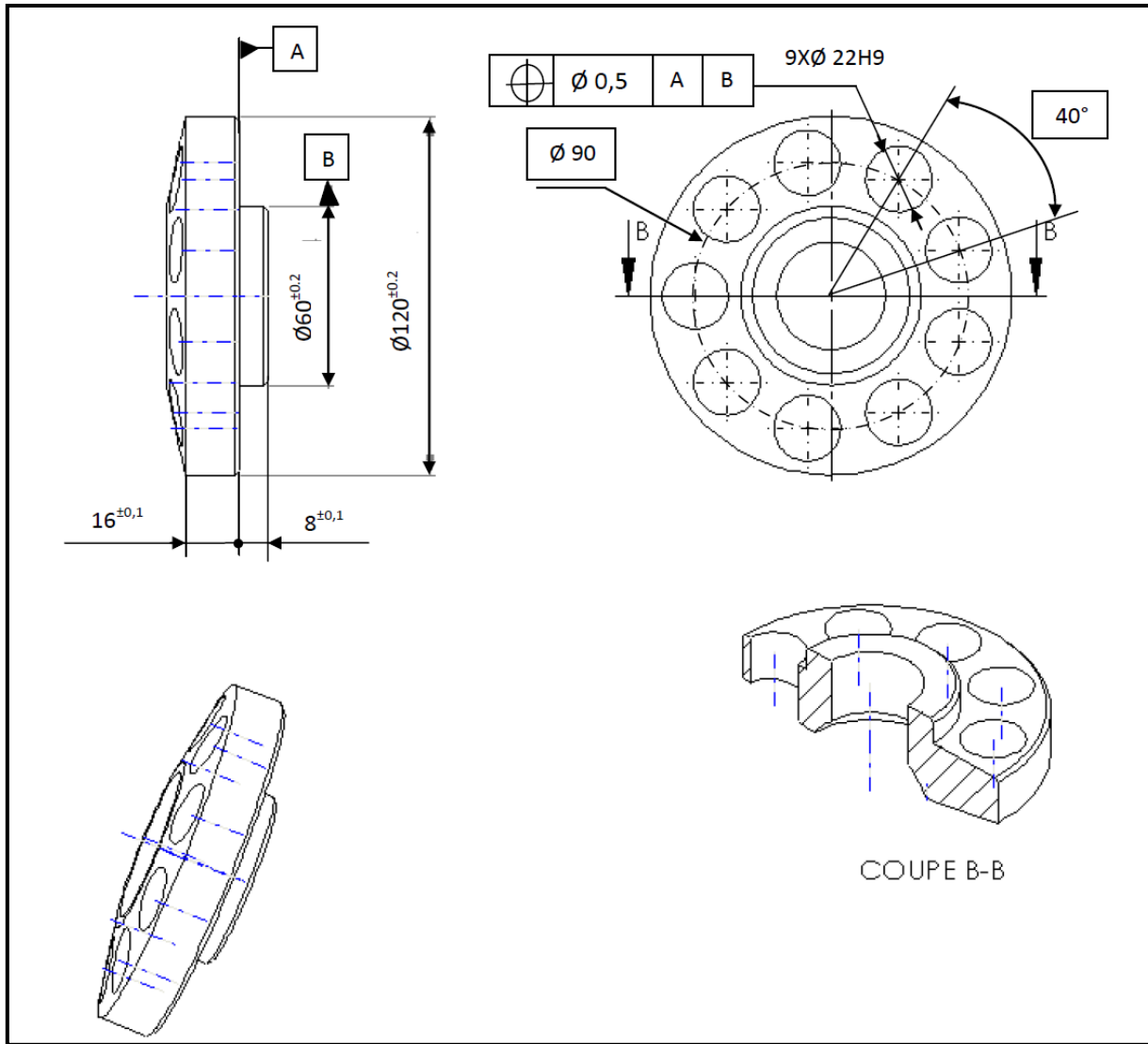
38	4	Vis HM 10-45	NF E25-45
37	2	Plaque de fermeture	
36	4	Vis HM 8-35	NF E25-125
35	2	Drain	
34	1	Plaque de fermeture	
33	4	Vis HM 10-40	NF E25-125
32	1	Plaque de fermeture	
31	4	Vis HM 10-40	NF E25-125
30	1	compensateur	
29	6	Vis HM 16-90	NF E25-125
28	1	Joint torique	
27	1	Joint torique	
26	1	Ressort de retenue	
25	1	Ressort de retenue	
24	1	Cylindre de retenue	
23	1	Joint torique	
22	1	Joint torique	
21	1	Piston principal	
20	1	Cylindre de poussée	
19	3	Aiguille	
18	1	Anneau élastique pour alésage	NF E22-165
17	1	Rondelle trèfle	
16	1	Rondelle	
15	1	Ressort	
14	1	Joint	
13	1	Roulement à aiguilles NES	NF E22-371
12	1	Equipage mobile	
11	1	Rotule	
10	1	Etrier	
9	1	Joint à lèvres type A 50x65x8	DIN3760
8	1	Entretoise	
7	1	Arbre cannelé à flancs parallèles	14x9x5
6	1	Clavette parallèle 17x9x5	NF E22-177
5	1	Roulement à billes 6309	
4	1	Anneau élastique pour alésage	105x3
3	1	Anneau élastique pour arbre	45x2
2	1	Carter de distribution	
1	1	Corps de la pompe	
<b>Repère</b>	<b>Nb</b>	<b>Désignation</b>	<b>Remarques</b>



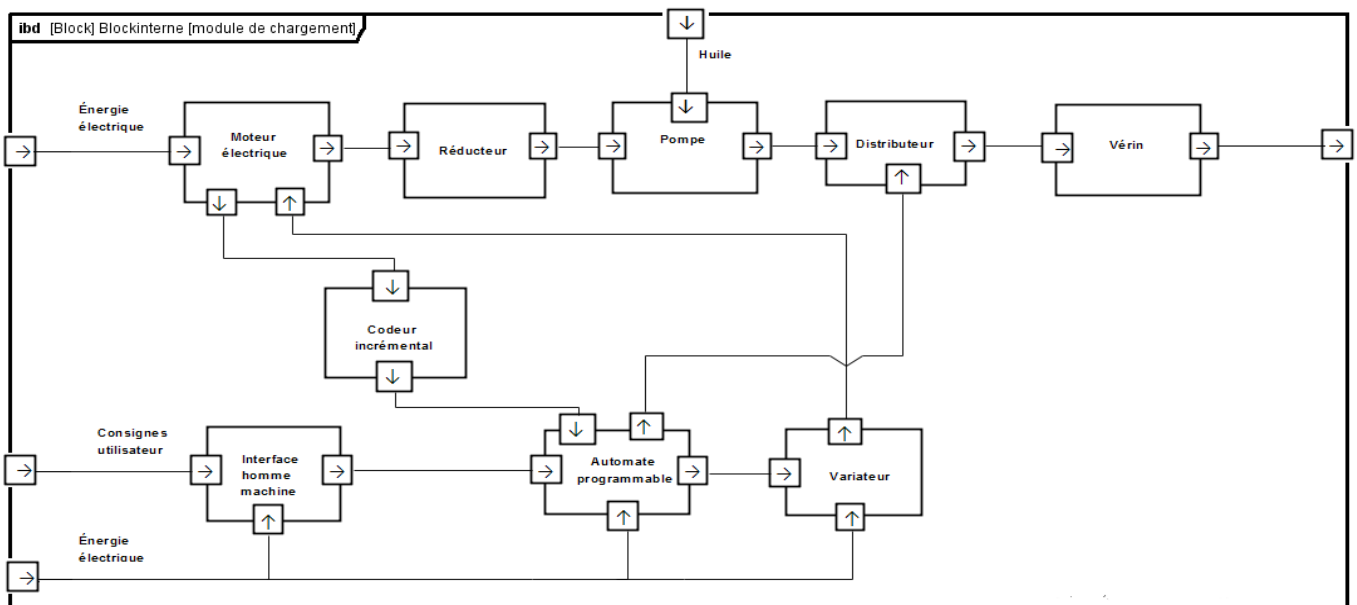
**DOCUMENT 6 : VUE ECLATÉE DE L'ÉQUIPAGE MOBILE**



**DOCUMENT 7 : DESSIN DE DÉFINITION DE LA PLAQUE DE RETENUE 5**

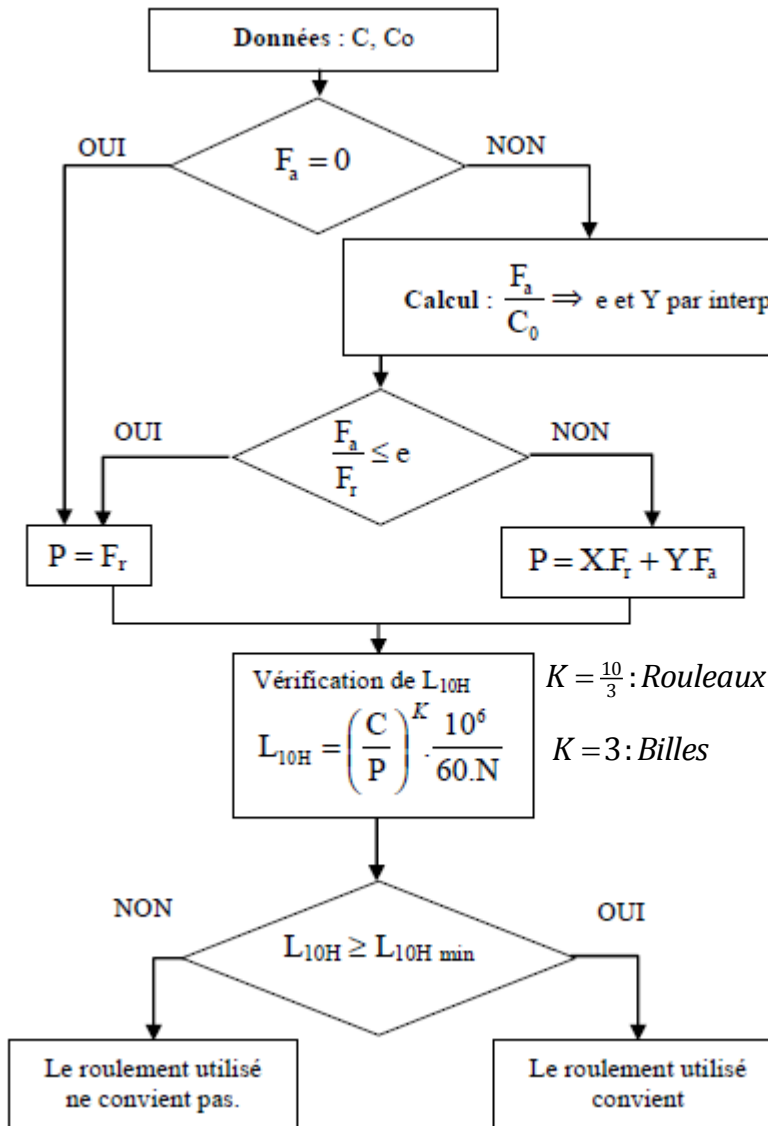


**DOCUMENT 8 : DIAGRAMME IBD DU MODULE DE CHARGEMENT**



**DOCUMENT 9 : CALCUL DE DURÉE DE VIE D'UN ROULEMENT**

**Annexe 1**

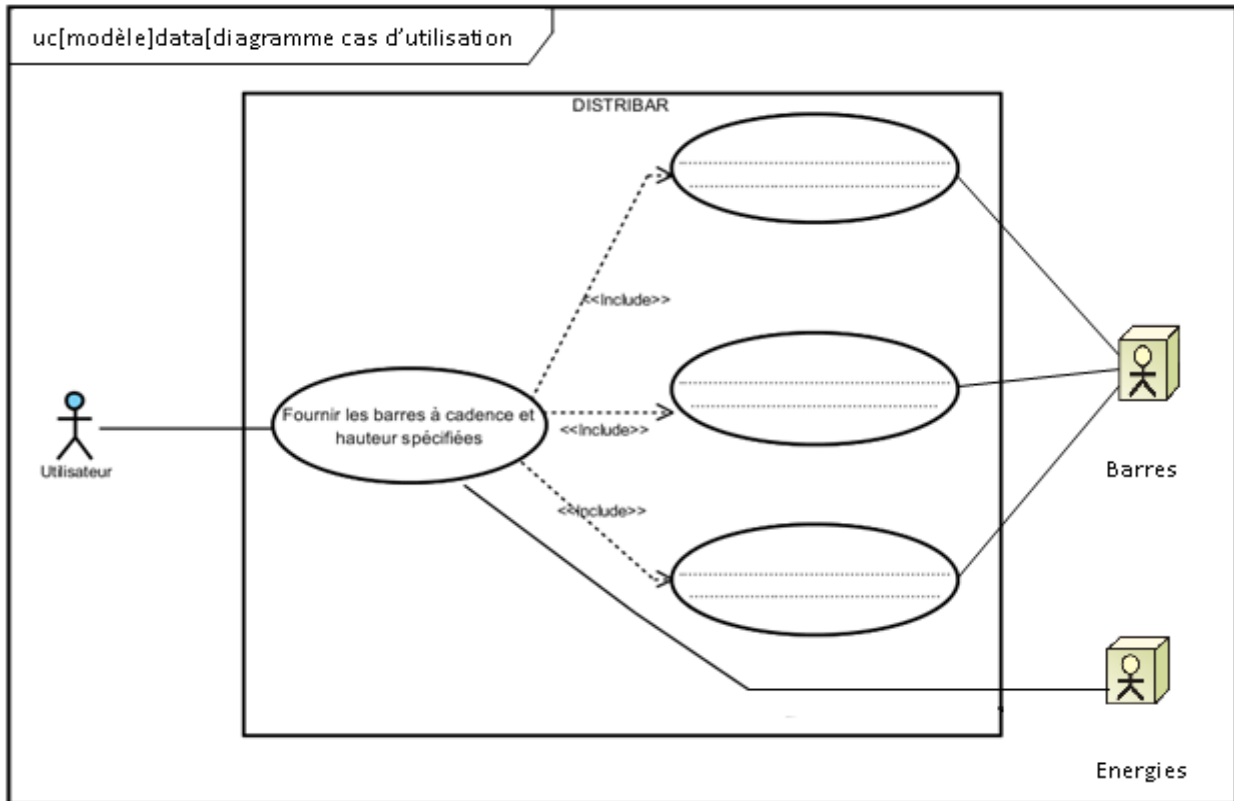


**Annexe 2**

$\frac{F_a}{C_0}$		0,014	0,028	0,056	0,084	0,110	0,170	0,283	0,42	0,5	
$\frac{F_a}{F_r} \leq e$	X	1									
	Y	0									
$\frac{F_a}{F_r} > e$	X	0,56	0,56	0,56	0,56	0,56	0,56	0,56	0,56	0,56	
	Y	2,3	1,99	1,71	1,55	1,45	1,31	1,15	1,04	1,00	
$e$		0,19	0,22	0,26	0,28	0,30	0,34	0,38	0,42	0,44	

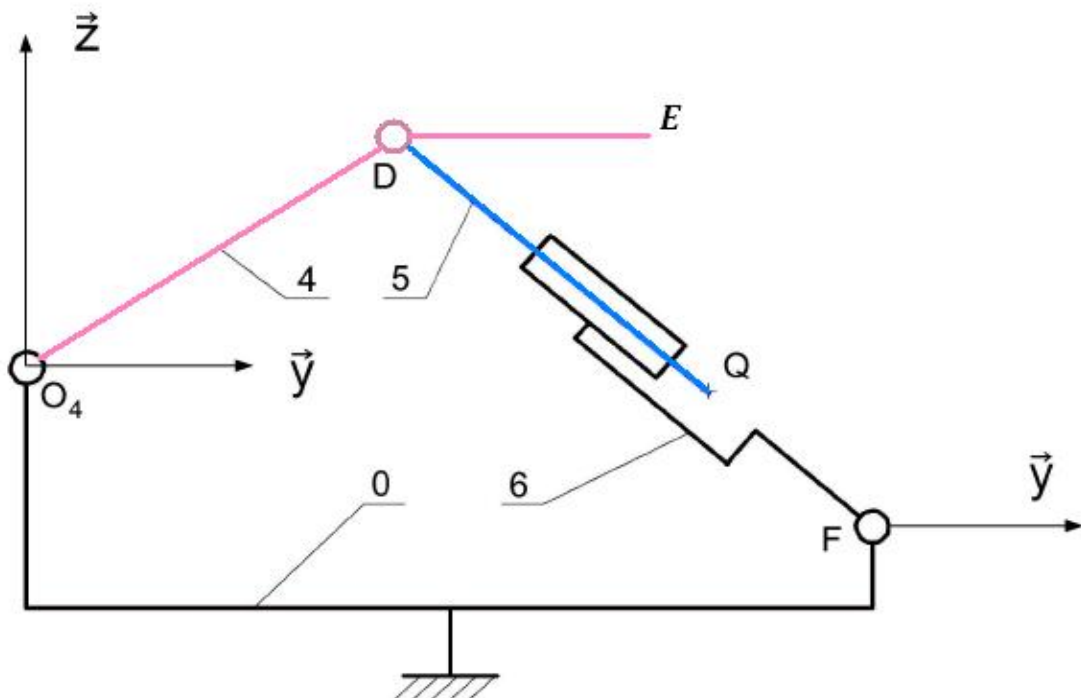
**DOCUMENT-REPONSE DR1**

**Figure R1 :**

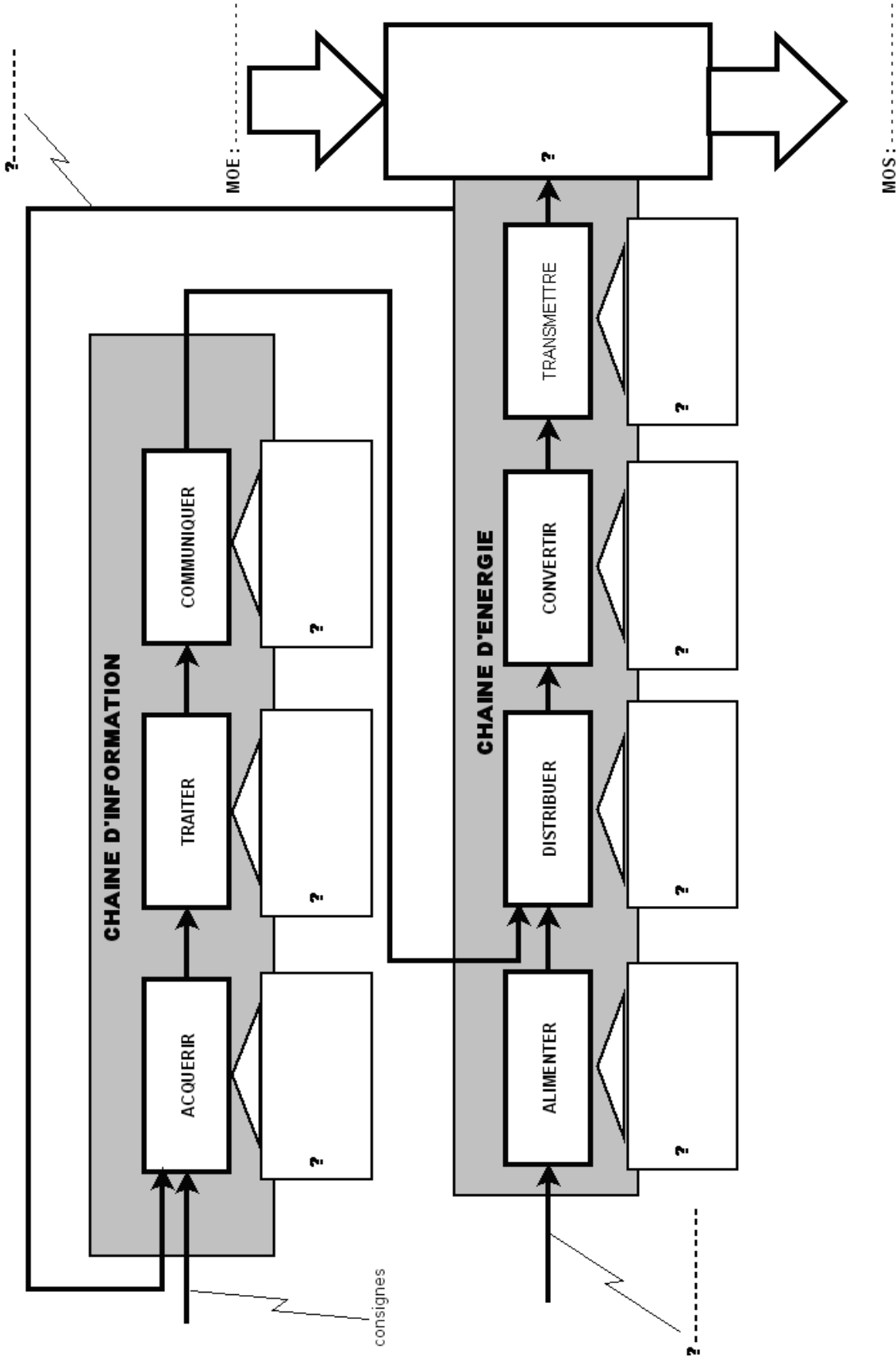


**Figure R2 :**

Echelle des vitesses : 1cm → 0.07m/s



**DOCUMENT-REPONSE DR2**



**DOCUMENT RÉPONSE DR3 :**

<b><u>TOLERANCEMENT NORMALISE</u></b>							<b>ANALYSE D'UNE SPECIFICATION PAR ZONE DE TOLERANCE</b>				
Symbole de spécification							<b>ELEMENTS NON IDEAUX</b> (points, lignes ou surfaces réelles)		<b>ELEMENTS IDEAUX</b> (points, droites ou plans associés)		
<input type="checkbox"/> Forme			<input type="checkbox"/> Orientation								
<input type="checkbox"/> Position			<input type="checkbox"/> Battement								
//	⊥	∠	⌒	⌒	≡	⊙	<b>Elément(s) Tolérancé(s)</b>	<b>Elément(s) de référence</b>	<b>Référence(s) Spécifiée(s)</b>	<b>Zone de tolérance</b>	
⊕	↗	↘	↙	○	—	▭					
<b><u>Condition de conformité :</u></b>  L'élément tolérancé doit être entièrement compris dans la zone de tolérance.							<b>Unique-Groupe</b>	<b>Unique- Multiples</b>	<b>-Simple -Commune -Système</b>	<b>-Simple -Composée</b>	<b>Contrainte :</b> Orientation – Position Par rapport à la référence spécifiée