

ddl	Liaison	Schématisation spatiale	Schématisation plane	Caractéristique géométrique	Torseur cinématique $\{V_{i/j}\}$	Point d'expression
0	Encastrement			aucune	$\left\{ \begin{array}{c c} 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{array} \right\}_P$	$\forall P$
1	Pivot			droite $(O, \vec{x})$	$\left\{ \begin{array}{c c} \omega_x & 0 \\ \hline 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{array} \right\}_P$	$P \in (O, \vec{x})$
1	Glissière			direction $\vec{x}$	$\left\{ \begin{array}{c c} 0 & V_x \\ \hline 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{array} \right\}_P$	$\forall P$
1	Helicoïdale			droite $(O, \vec{x})$	$\left\{ \begin{array}{c c} \omega_x & V_x \\ \hline 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{array} \right\}_P$	$P \in (O, \vec{x})$ $V_x = \frac{p}{2\pi}\omega_x$
2	Pivot glissant			droite $(O, \vec{x})$	$\left\{ \begin{array}{c c} \omega_x & V_x \\ \hline 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{array} \right\}_P$	$P \in (O, \vec{x})$
2	Sphérique à doigt			Centre $O$ ; direction du doigt $\vec{u}_1$ ; normale au plan de la rainure $\vec{n}_2$	$\left\{ \begin{array}{c c} \omega_x & 0 \\ \hline \omega_y & 0 \\ 0 & 0 \end{array} \right\}_P$	$P = O$
3	Sphérique ou rotule			centre $O$	$\left\{ \begin{array}{c c} \omega_x & 0 \\ \hline \omega_y & 0 \\ \omega_z & 0 \end{array} \right\}_P$	$P = O$
3	Appui plan			normale $\vec{z}$	$\left\{ \begin{array}{c c} 0 & V_x \\ \hline 0 & V_y \\ \omega_z & 0 \end{array} \right\}_P$	$\forall P$
4	Sphère cylindre (Linéaire annulaire)			centre $O$ et direction $\vec{x}$	$\left\{ \begin{array}{c c} \omega_x & V_x \\ \hline \omega_y & 0 \\ \omega_z & 0 \end{array} \right\}_P$	$P = O$
4	Cylindre plan (Linéaire rectiligne)			droite de contact $\Delta = (O, \vec{x})$ ; normale au plan $\vec{n} = \vec{z}$	$\left\{ \begin{array}{c c} \omega_x & V_x \\ \hline 0 & V_y \\ \omega_z & 0 \end{array} \right\}_P$	$P \in (O, \vec{x})$
5	Ponctuelle			point $O$ et normale $\vec{z}$	$\left\{ \begin{array}{c c} \omega_x & V_x \\ \hline \omega_y & V_y \\ \omega_z & 0 \end{array} \right\}_P$	$P = O$