

# Synthese – Représentation des liaisons

Représentation 3D	Représentation 2D	Degrés de liberté	Actions transmises.
<p>3D</p> <p>Symbole</p> <p>3D</p>	<p>2D</p> <p>2D</p>	$R_x$ $T_x$ $R_y$ $0$ $R_z$ $T_z$	$\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ Y & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}_O$
<p>3D</p> <p>Symbole</p> <p>3D</p>	<p>2D</p> <p>2D</p>	$R_x$ $T_x$ $R_y$ $0$ $0$ $T_z$	$\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ Y & 0 \\ 0 & N \end{pmatrix}_O$
<p>3D</p> <p>Symbole</p> <p>3D</p>	<p>2D</p>	$R_x$ $0$ $R_y$ $0$ $R_z$ $0$	$\begin{pmatrix} X & 0 \\ Y & 0 \\ Z & 0 \end{pmatrix}_O$
<p>3D</p> <p>Symbole</p> <p>3D</p>	<p>2D</p> <p>2D</p>	$R_x$ $0$ $R_y$ $0$ $R_z$ $T_z$	$\begin{pmatrix} X & 0 \\ Y & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}_O$
<p>3D</p> <p>Symbole</p> <p>3D</p>	<p>2D</p>	$0$ $T_x$ $R_y$ $0$ $0$ $T_z$	$\begin{pmatrix} 0 & L \\ Y & 0 \\ 0 & N \end{pmatrix}_O$
<p>3D</p> <p>Symbole</p> <p>3D</p>	<p>2D</p> <p>2D</p>	$0$ $0$ $0$ $0$ $R_z$ $T_z$	$\begin{pmatrix} X & L \\ Y & M \\ 0 & 0 \end{pmatrix}_O$

		$\begin{matrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ R_z & 0 \end{matrix}$	$\begin{pmatrix} X & L \\ Y & M \\ Z & 0 \end{pmatrix}_O$
		$\begin{matrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & T_z \end{matrix}$	$\begin{pmatrix} X & L \\ Y & M \\ 0 & N \end{pmatrix}_O$