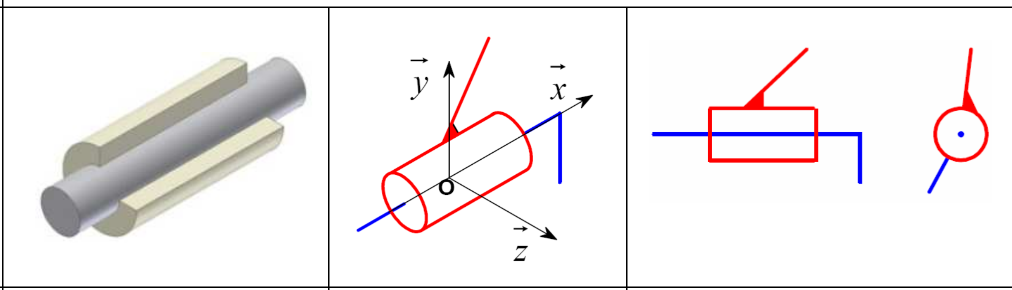
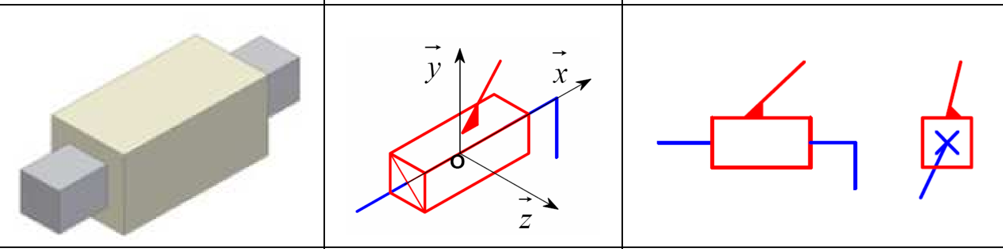
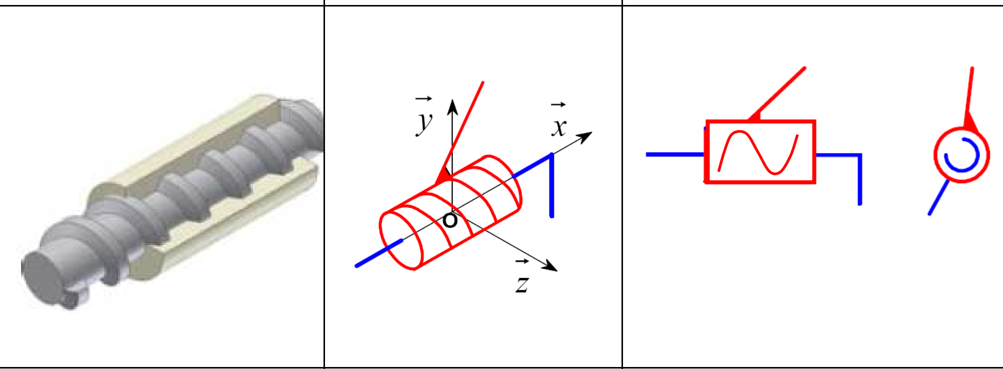
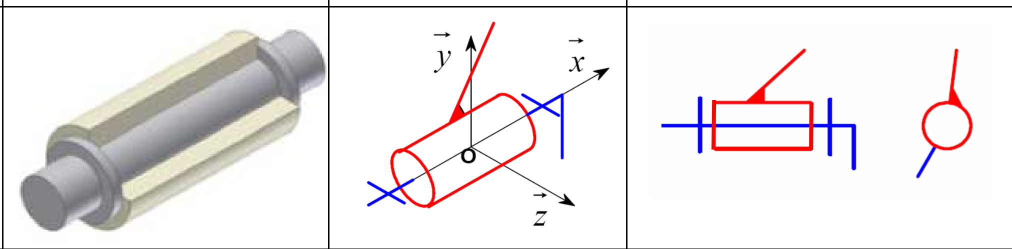
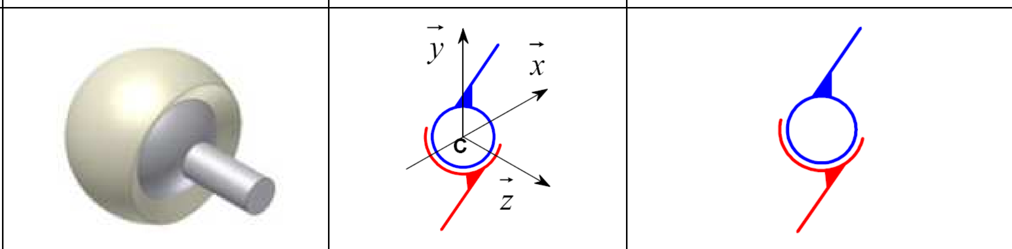
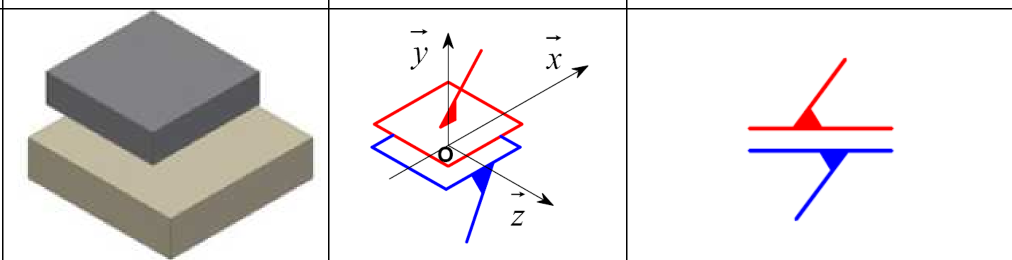
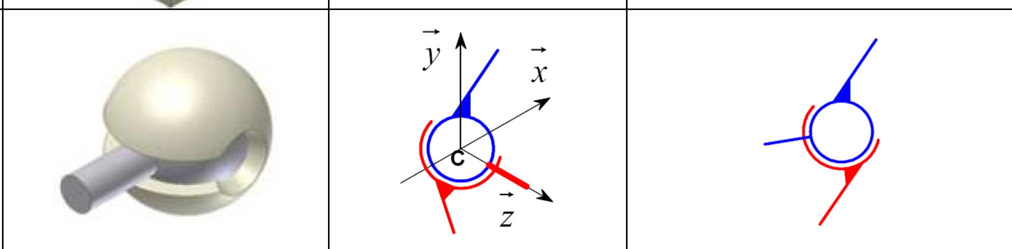
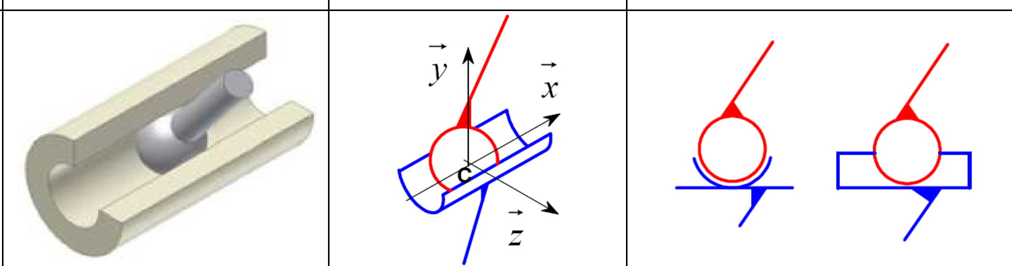
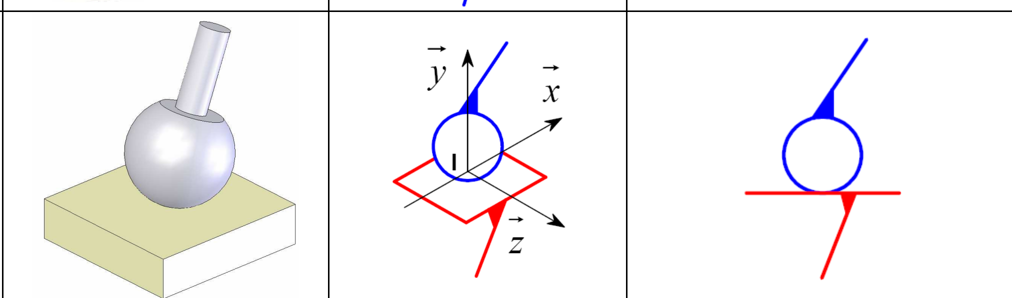
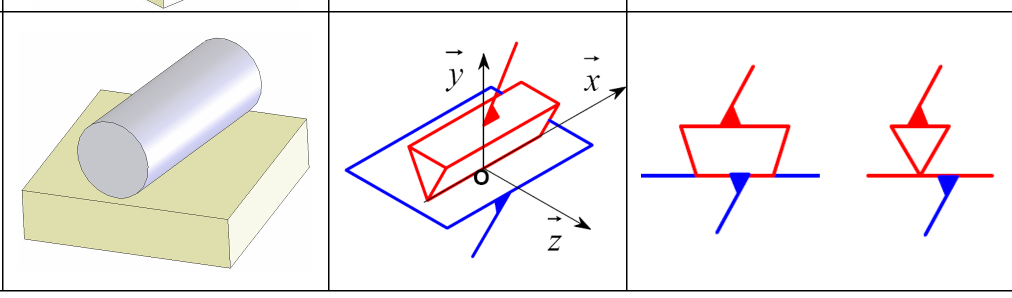
NOM	SCHEMAS NORMALISES	TORSEUR CINEMATIQUE	TORSEUR STATIQUE
Liaison Pivot Glissant d'axe $(O,\vec{x})$		${}_{\forall P\in(O,\vec{x})}\left\{\begin{matrix}\omega_x & V_x\\ 0 & 0\\ 0 & 0\end{matrix}\right\}_{(\vec{x},-,-)}$	${}_{\forall P\in(O,\vec{x})}\left\{\begin{matrix}0 & 0\\ Y & M\\ Z & N\end{matrix}\right\}_{(\vec{x},-,-)}$
Liaison Glissière de direction $\vec{x}$		${}_{\forall P}\left\{\begin{matrix}0 & V_x\\ 0 & 0\\ 0 & 0\end{matrix}\right\}_{(\vec{x},-,-)}$	${}_{\forall P}\left\{\begin{matrix}0 & L\\ Y & M\\ Z & N\end{matrix}\right\}_{(\vec{x},-,-)}$
Liaison Glissière Hélicoïdale d'axe $(O,\vec{x})$		${}_{\forall P\in(O,\vec{x})}\left\{\begin{matrix}\omega_x & V_x\\ 0 & 0\\ 0 & 0\end{matrix}\right\}_{(\vec{x},-,-)}$ avec $\lvert V_x\rvert = \frac{p}{2\pi}.\lvert\omega_x\rvert$	${}_{\forall P\in(O,\vec{x})}\left\{\begin{matrix}X & L\\ Y & M\\ Z & N\end{matrix}\right\}_{(\vec{x},-,-)}$ avec $\lvert X\rvert = \frac{2\pi}{p}.\lvert L\rvert$
Liaison Pivot d'axe $(O,\vec{x})$		${}_{\forall P\in(O,\vec{x})}\left\{\begin{matrix}\omega_x & 0\\ 0 & 0\\ 0 & 0\end{matrix}\right\}_{(\vec{x},-,-)}$	${}_{O}\left\{\begin{matrix}X & 0\\ Y & M\\ Z & N\end{matrix}\right\}_{(\vec{x},-,-)}$
Liaison Sphérique de centre C		${}_{C}\left\{\begin{matrix}\omega_x & 0\\ \omega_y & 0\\ \omega_z & 0\end{matrix}\right\}_{(-,-,-)}$	${}_{C}\left\{\begin{matrix}X & 0\\ Y & 0\\ Z & 0\end{matrix}\right\}_{(-,-,-)}$
Liaison Appui Plan de normale $\vec{y}$		${}_{\forall P}\left\{\begin{matrix}0 & V_x\\ \omega_y & 0\\ 0 & V_z\end{matrix}\right\}_{(-,\vec{y},-)}$	${}_{\forall P}\left\{\begin{matrix}0 & L\\ Y & 0\\ 0 & N\end{matrix}\right\}_{(-,\vec{y},-)}$
Liaison Sphérique à Doigt d'axe $(C,\vec{x})$		${}_{C}\left\{\begin{matrix}0 & 0\\ \omega_y & 0\\ \omega_z & 0\end{matrix}\right\}_{(-,-,-)}$	${}_{C}\left\{\begin{matrix}X & L\\ Y & 0\\ Z & 0\end{matrix}\right\}_{(-,-,-)}$
Liaison Linéaire Annulaire d'axe $(C,\vec{x})$		${}_{C}\left\{\begin{matrix}\omega_x & V_x\\ \omega_y & 0\\ \omega_z & 0\end{matrix}\right\}_{(\vec{x},-,-)}$	${}_{C}\left\{\begin{matrix}0 & 0\\ Y & 0\\ Z & 0\end{matrix}\right\}_{(\vec{x},-,-)}$
Liaison Sphère-Plan de normale $(I,\vec{y})$		${}_{I}\left\{\begin{matrix}\omega_x & V_x\\ \omega_y & 0\\ \omega_z & V_z\end{matrix}\right\}_{(-,\vec{y},-)}$	${}_{I}\left\{\begin{matrix}0 & 0\\ Y & 0\\ 0 & 0\end{matrix}\right\}_{(-,\vec{y},-)}$
Liaison linéaire rectiligne de contact $(O,\vec{x})$ et de normale $(O,\vec{y})$		${}_{\forall P\in(O,\vec{x})}\left\{\begin{matrix}\omega_x & V_x\\ \omega_y & 0\\ 0 & V_z\end{matrix}\right\}_{(\vec{x},-,-)}$	${}_{\forall P\in(O,\vec{x})}\left\{\begin{matrix}0 & 0\\ Y & 0\\ 0 & N\end{matrix}\right\}_{(\vec{x},-,-)}$

Domaine de conservation de la **forme** du torseur, dans cet exemple :

Pour tout point P appartenant à l'axe

$(O,\vec{x})$

$${}_{\forall P\in(O,\vec{x})}\left\{\begin{matrix}\omega_x & 0\\ 0 & 0\\ 0 & 0\end{matrix}\right\}_{(\vec{x},-,-)}$$

Base(s) dans la(les)quelle(s) la **forme** du torseur est conservée, dans cet exemple :

toute base orthonormée contenant le vecteur

$\vec{x}$