



COTATION FONCTIONNELLE

# Tolérancement ISO-GPS

60



# Cetiso

*Cotation fonctionnelle Et Tolérance ISO*

## Organisme de formation professionnelle

Actions de formation,  
Conseil et accompagnement dans le domaine technique.

**Tel :** +33 (0)9 52 604 766

**Site et contact :** <https://cetiso.fr>

### Sur notre site vous pourrez :

- **Accéder** à la dernière version numérique disponible gratuitement en français et anglais.
- **Nous contacter** pour :
  - Toute demande d'information ou de formation,
  - Aide et support technique (offert ~1h),
  - Suggestion d'amélioration du livret,
  - Demande d'édition papier avec onglets.

*Ne pas diffuser la version numérique de ce livret hors site Internet ci-dessus.*

### Exploitation version numérique sous Adobe Reader :

- **Consultation** : *Appliquer les paramètres suivants :*
  - Afficher deux pages avec défilement,
  - Afficher la page de couverture en mode deux pages.
- **Impression** : *Appliquer les paramètres suivants :*
  - Mode livret,
  - Recto/Verso.

Les couleurs de fond du livret sont réalisées en éco-couleurs



**Version 1.12 du 14/05/2024**

Rédaction et réalisation des illustrations : Jean-Yves JACOTIN et Simon PEROT

# Formations Cotations ISO

Ce livret est complémentaire aux formations :

- **CFiso1** : « **Comprendre un plan de définition ISO dans l'industrie** ». Cette formation permet d'établir une démarche de compréhension et d'analyse critique pertinente de plans industriels en langage ISO-GPS.
- **CFiso2** : « **Appliquer la cotation fonctionnelle et le langage ISO-GPS dans l'industrie** ». Cette formation permet d'établir une démarche de tolérancement et d'analyse critique pertinente de plans industriels.
- **CFiso3** : « **Appliquer la cotation ISO-GPS sur vos produits** ». Cette formation permet d'appliquer sur vos pièces une démarche structurée de tolérancement industriel en lien avec leurs fonctions.

Ce livret est une synthèse des meilleures pratiques en cotation ISO. Il a été créé pour être mis à disposition gratuitement auprès de tous les utilisateurs de la cotation ISO.

Nous assurons son évolution et sa diffusion gratuitement.

Pour être exploité dans les meilleures conditions, il est préférable d'avoir suivi les formations Cetiso.

Il n'est pas exhaustif.

Il n'a pas pour vocation de remplacer les normes de dessins techniques et devra être complété par la lecture des normes ISO-GPS

Ne sont pas intégrés :

« Plans d'intersection, Plans d'orientation, Éléments de direction, Plans de collection ».

Les plans de vue seront obtenus par le système de références principal.

<b>Français</b>	<b>Anglais</b>
Norme	Standard
Cotation fonctionnelle	Functional dimensioning
Chaîne de cotes	Tolerance stack-up
Dimension	Dimension
Taille	Size
Enveloppe	Envelope
Dimension théorique exacte	Theoretically exact dimension (TED)
Tolérance géométrique	Geometrical tolerance
Forme	Form
Rectitude	Straightness
Circularité	Roundness
Profil d'une ligne	Line profile
Planéité	Flatness
Cylindricité	Cylindricity
Profil d'une surface	Surface profile
Orientation	Orientation
Perpendicularité	Perpendicularity
Parallélisme	Parallelism
Inclinaison	Angularity
Position	Location
Localisation	Position
Concentricité	Concentricity
Coaxialité	Coaxiality
Symétrie	Symmetry
Battement circulaire	Circular run-out
Battement total	Total run-out
Élément de référence	Datum feature
Référence spécifiée	Datum
Référence commune	Common datum
Système de références	Datum system
Référence partielle	Datum target
Zone commune	Common zone
Zone combinée	Combined zone
Zone de tolérance	Tolerance zone
Tolérance commune	Common tolerance
Élément unifié	United Feature
Maximum de matière	Maximum material
Minimum de matière	Least material
Pièces non rigides	Non-rigid parts
Etat libre	Free state



Le **principe d'invocation** implique que, par défaut, toutes les normes ISO-GPS sont appelées sur un plan de définition.

**Attention** : la date des normes n'est pas précisée.

Il est recommandé de réaliser un CDC interne indicé mentionnant la date des normes utilisées dans l'entreprise.

La référence du CDC et son indice seront à indiquer sur le plan.

Liste des normes applicatives et des tolérances générales métiers mise à jour sur [cetiso.fr](http://cetiso.fr)

## **NF EN ISO 8015 d'août 2011**

Principes fondamentaux — Concepts, principes et règles

## **NF EN ISO 1101 d'avril 2017**

Tolérancement géométrique — Tolérancement de forme, orientation, position et battement (*les plans de vue et les filtres ne sont pas traités dans ce livret*).

## **NF EN ISO 5459 de novembre 2011**

Tolérancement géométrique — Références spécifiées et systèmes de références spécifiées

## **NF EN ISO 14405-1 de décembre 2016**

Tolérancement dimensionnel — Partie 1 : Tailles linéaires

## **NF EN ISO 14405-2 de janvier 2019**

Tolérancement dimensionnel — Partie 2 : Dimensions autres que tailles linéaires ou angulaires

## **NF EN ISO 14405-3 de mars 2017**

Tolérancement dimensionnel — Partie 3 : Tailles angulaires

## **NF EN ISO 5458 de juin 2018**

Tolérancement géométrique — Spécification géométrique de groupes d'éléments et spécification géométrique combinée

## **NF EN ISO 10579 de novembre 2013**

Cotation et tolérancement — Pièces non rigides

## **NF EN ISO 3040 de juillet 2016**

Cotation et tolérancement — Cônes

## **NF EN ISO 1660 d'avril 2017**

Tolérancement géométrique — Tolérancement des profils

## **NF EN ISO 2692 de mars 2015 (nouvelle version : juin 2021)**

Tolérancement géométrique — Exigence du maximum de matière (MMR), exigence du minimum de matière (LMR) et exigence de réciprocité (RPR)

• **Dimension Théorique Exacte (TED)** : Dimension linéaire ou angulaire qui définit la géométrie, les étendues, les positions et les orientations théoriquement exactes des éléments. Elle peut être définie par le modèle 3D (formes complexes).  
**TED implicites** : 0 mm, 0°, 90°, 180°, 270° et angle entre des éléments équidistants sur un cercle complet

• **Élément tolérancé (ET)** : Élément réel sur lequel une spécification est définie.

• **Spécification géométrique** : S'applique à un élément simple complet, sauf indication explicitement contraire, par exemple en utilisant un modificateur.

• **Zone de tolérance (ZT)** : Portion d'espace de géométrie parfaite devant contenir l'élément tolérancé et dont les frontières dépendent de la spécification.

• **Élément de référence** : Élément réel que l'on utilise pour établir une référence spécifiée.

• **Élément associé** : Élément idéal qui est ajusté à l'élément de référence avec un critère d'association qui simule le contact entre la surface réelle de la pièce et d'autres composants.

• **Référence spécifiée (RS)** : Point, droite, plan (un ou plusieurs éléments de situation) d'un ou de plusieurs éléments associés, utilisés pour définir la position ou l'orientation d'une zone de tolérance.

• **Référence spécifiée simple**

		A
--	--	---

 :

Elle est établie à partir d'un élément de référence d'une surface considérée seule ou d'une entité dimensionnelle.

• **Référence spécifiée commune**

		A-B
--	--	-----

 :

Elle est établie à partir d'au moins deux éléments de référence considérés simultanément.

• **Référence partielle**

A1	A2	A3
----	----	----

 :

Partie d'un élément de référence qui peut être nominalement un point, une portion de ligne ou une zone surfacique.

• **Système de références spécifiées**

		A	B	C
--	--	---	---	---

 :

Un système de références spécifiées est constitué d'une liste ordonnée de deux ou trois références spécifiées simples ou communes.

• **Référence spécifiée primaire**

		A	B	C
--	--	---	---	---

 :

Elle n'est pas contrainte par les autres références spécifiées.

• **Référence spécifiée secondaire**

		A	B	C
--	--	---	---	---

 :

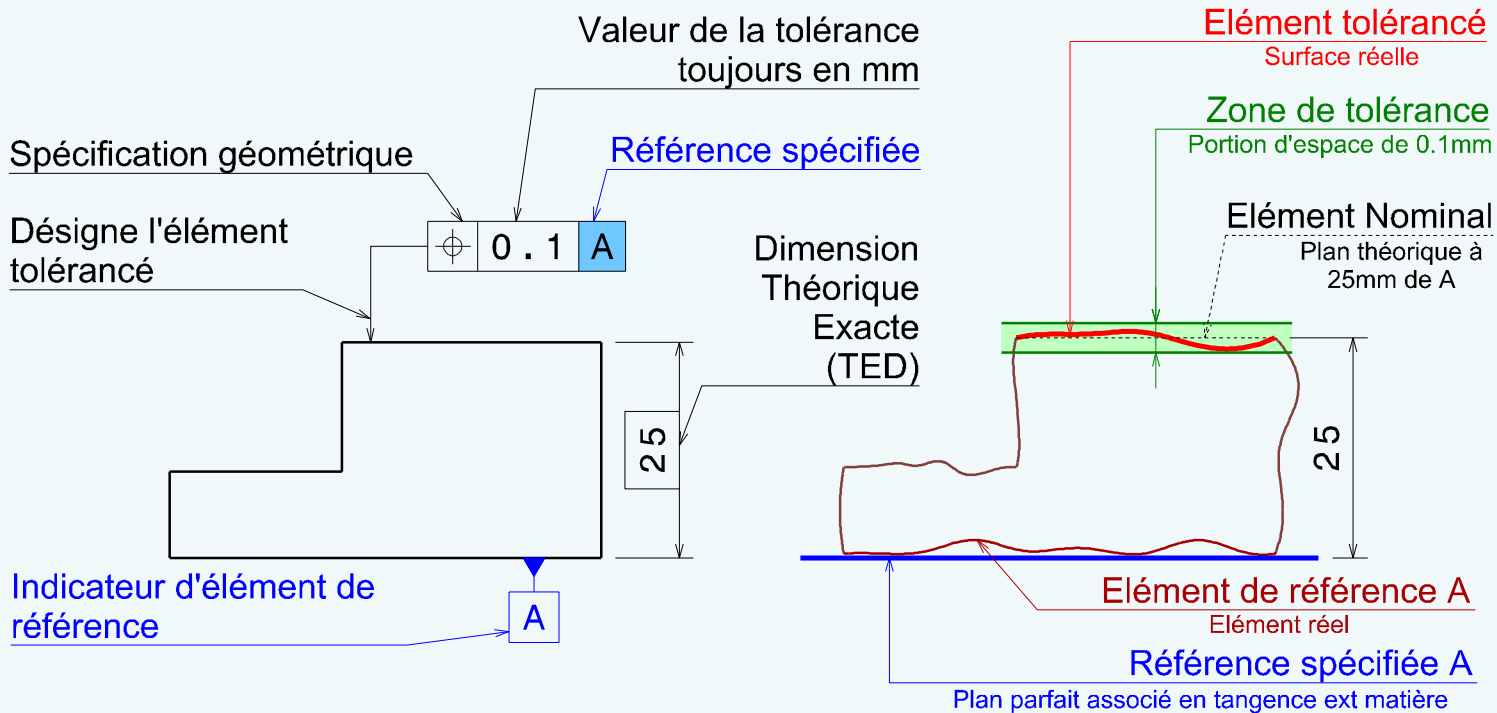
Elle est contrainte en orientation par rapport à la référence spécifiée primaire.

• **Référence spécifiée tertiaire**

		A	B	C
--	--	---	---	---

 :

Elle est contrainte en orientation par rapport aux références spécifiées primaire et secondaire.



• **Etat au maximum de matière** (M) : Etat de l'élément extrait considéré pour lequel, en tout endroit, l'entité dimensionnelle est à la taille limite telle que l'élément ait le maximum de matière (dimension pour laquelle la pièce est la plus lourde).

• **Etat virtuel au maximum de matière** : Etat de l'élément de forme parfaite associé de dimension virtuelle au maximum de matière, due aux effets combinés d'une entité dimensionnelle et d'une tolérance géométrique (forme, orientation ou position). L'état virtuel est parfaitement positionné ou orienté par rapport au système de références spécifiées.

• **Etat au minimum de matière** (L) : Etat de l'élément extrait considéré pour lequel, en tout endroit, l'entité dimensionnelle est à la taille limite telle que l'élément ait le minimum de matière (dimension pour laquelle la pièce est la plus légère).

• **Pièce non rigide** : Pièce qui se déforme d'une valeur telle que, à l'état libre, elle puisse être en dehors des tolérances dimensionnelles et/ou géométriques du dessin.

• **Etat libre** (F) : Etat d'une pièce soumise uniquement à la force de gravitation.

**Principe d'indépendance :**

Par défaut, **chaque spécification doit être satisfaite de manière indépendante des autres spécifications...**

sauf lorsqu'une norme ou une indication particulière définit un lien entre les exigences dans le cadre de la spécification considérée :  $\textcircled{E}$ , CZ, CT, UF, ...



**La dimension locale et la spécification géométrique sont indépendantes.**

**Principe de l'élément :**

Sauf indication contraire, l'élément tolérancé ne concerne que l'élément simple complet désigné.

**Principe de la pièce rigide :**

Par défaut, **une pièce est tolérancée à l'état libre, sans déformation par des contraintes extérieures.**

**Principe de la maîtrise fonctionnelle :**

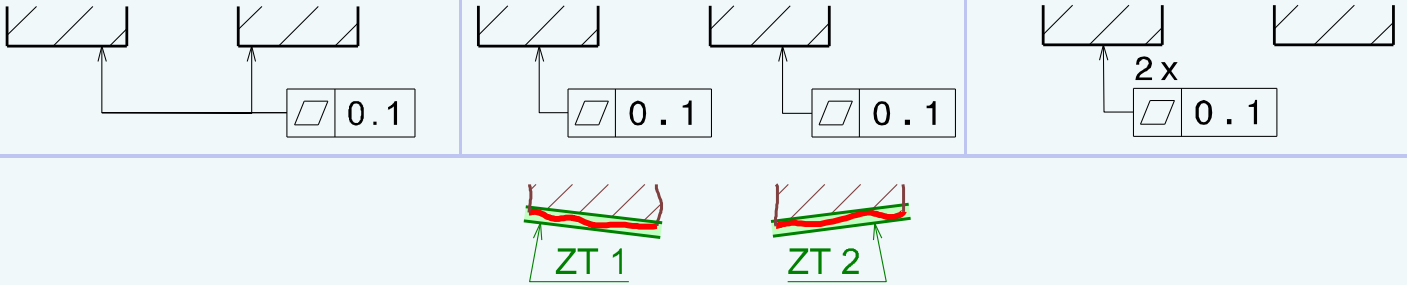
La spécification d'une pièce est complète lorsque toutes **les fonctions** prévues de la pièce sont décrites et maîtrisées avec des spécifications GPS.

**Principe de la condition de référence :**

Par défaut, la température normale de référence est de **20 °C** lors de la mesure d'une pièce (norme ISO 1).

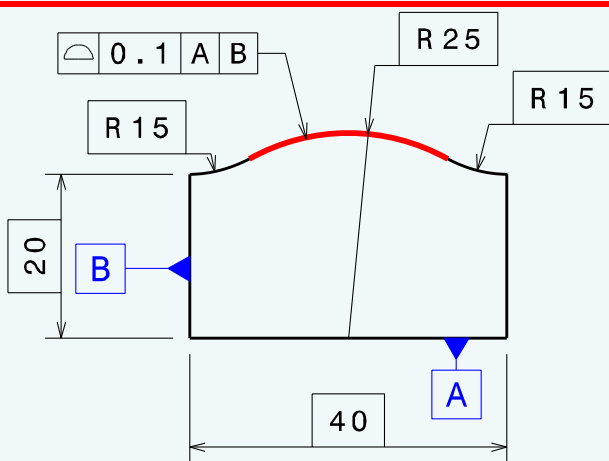
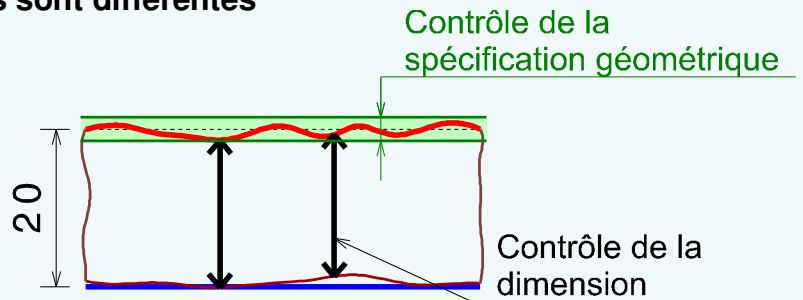
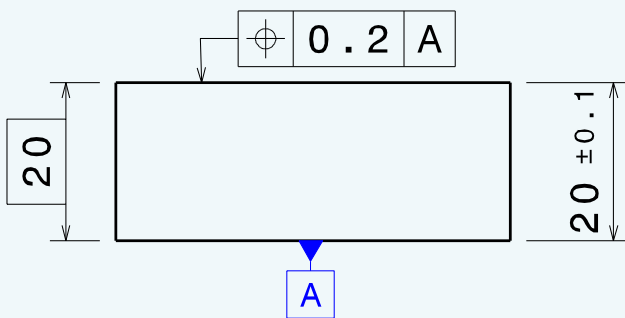


Ces trois écritures sont équivalentes :



Le contrôle s'effectue selon le principe d'indépendance

Les mesures sont différentes



Élément tolérancé



Les rayons de 15 ne sont pas tolérancés

Afin d'être représentatif des conditions d'utilisation de la pièce, il est possible de la tolérancer à l'état bridé. Pour cela, il est nécessaire d'indiquer sur le plan la norme ISO 10579-NR et les conditions de bridage.

Il existe des fonctions génériques et récurrentes en conception mécanique :

- Assemblage-montabilité (à traiter en priorité)
- Esthétisme, (ex. la constance d'un jeu)
- Etanchéité
- Fonctionnement (manœuvre, ...)
- Résistance (à l'effort, à l'ambiance, ...)
- Confort / Ergonomie
- Réglementation / Sécurité
- ...

*Idée originale de Gérald ECAROT (méthode MATAF)*

**Nota :** Modifier cette température de référence peut représenter un risque car les appareils de métrologie sont étalonnés à 20°C.

LP

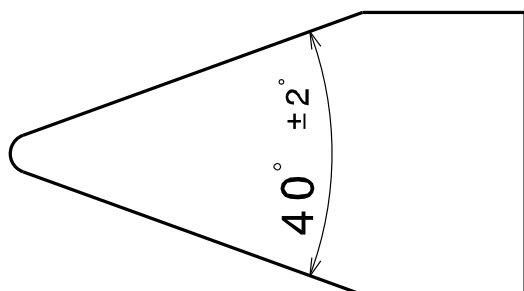
Taille  
Linéaire

**Taille Linéaire** : limite uniquement les dimensions locales réelles d'un élément mais pas ses écarts de forme (mesure entre deux points).

La tolérance dimensionnelle ne peut s'appliquer qu'à des éléments dont la géométrie nominale est :

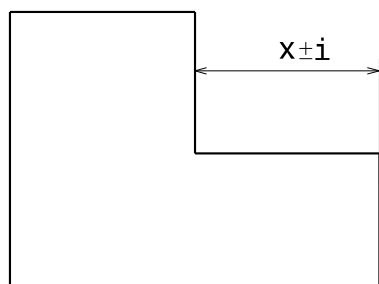
- Un cylindre, une sphère, l'épaisseur d'un tube, ...
- Deux plans parallèles en vis-à-vis et opposés

LC

Taille  
Angulaire

**Taille Angulaire** : limite uniquement l'orientation générale des lignes ou des éléments linéaires des surfaces mais pas leurs écarts de forme (mesure entre deux droites).

Dimensions Ambiguës

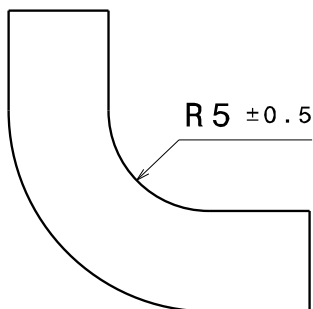


**Écritures à proscrire**



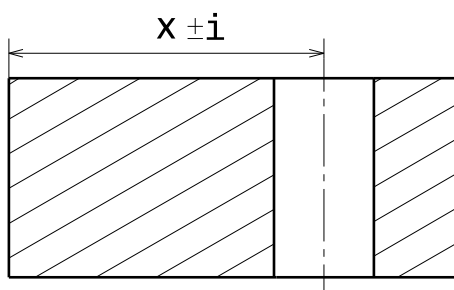
**Ambigu :**

Pas de points en vis à vis



**Ambigu :**

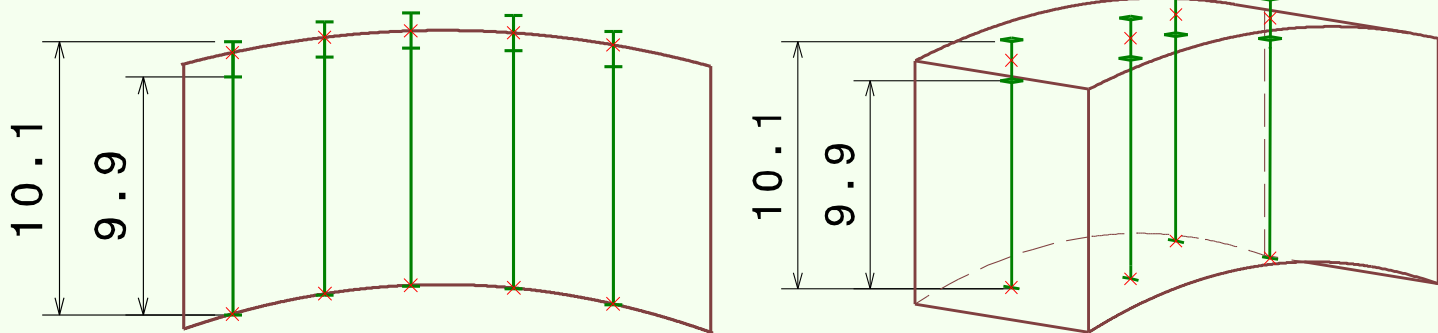
Pas de points en vis à vis



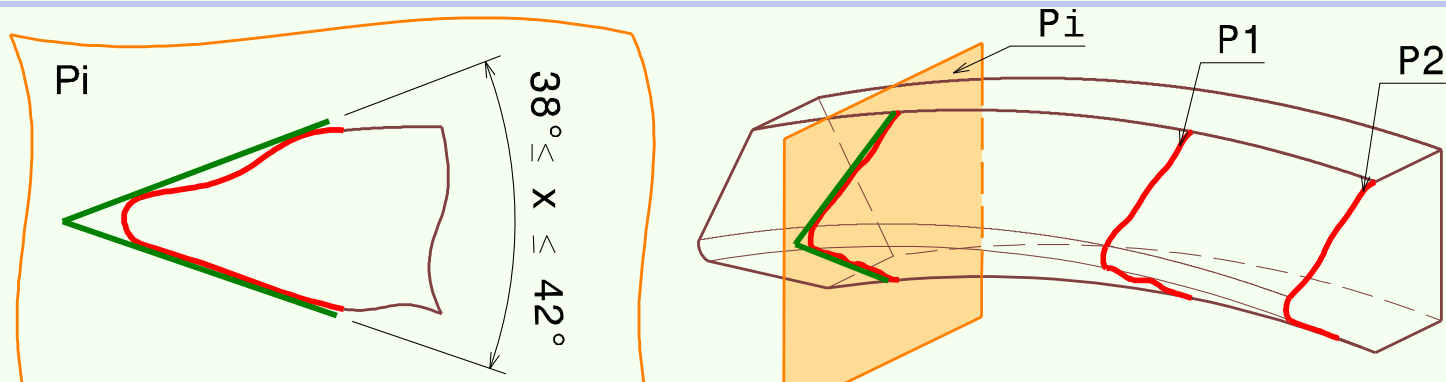
**Ambigu :**

Pas de points en vis à vis

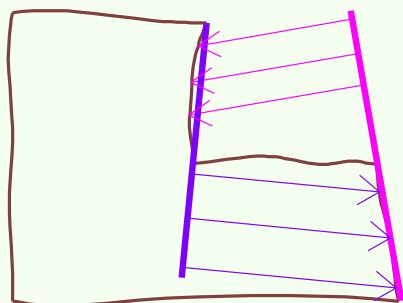
**En général, le tolérancement dimensionnel local seul n'est**



La direction de mesure est issue d'une association par le critère des moindres carrés

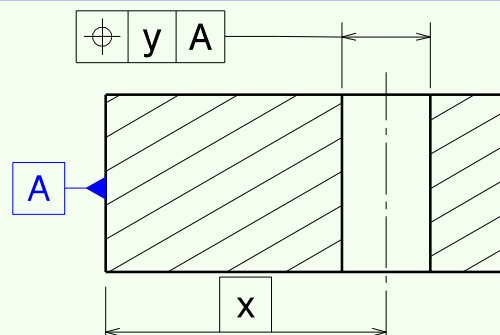
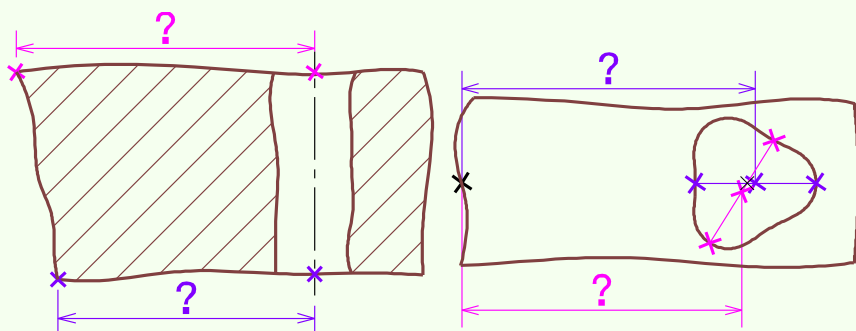
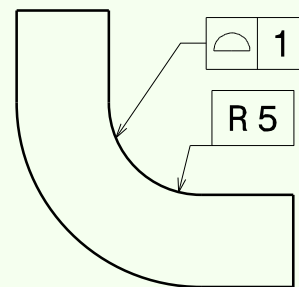
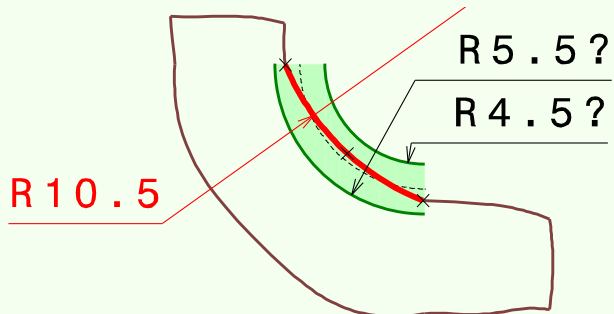
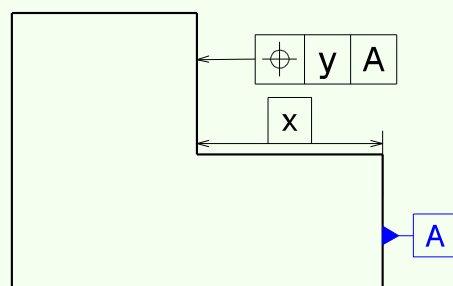


Raison de l'ambiguïté :



Mesure rose  
≠  
Mesure violette

Proposition pour lever l'ambiguïté :



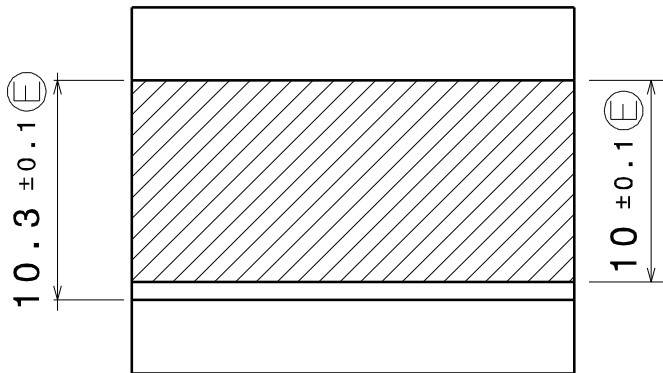
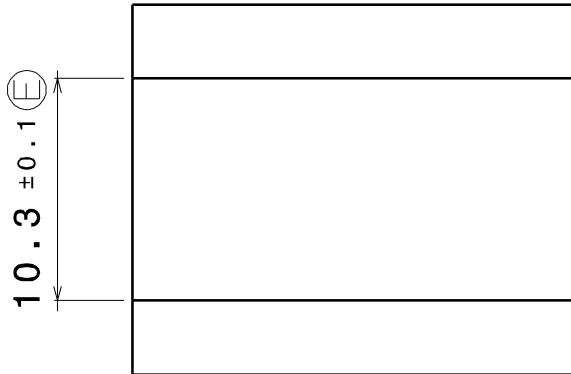
pas suffisant pour exprimer des exigences fonctionnelles.

E

Exemple d'une cale



Exemple d'une rainure



Afin d'assurer la fonction de montabilité, il est possible d'ajouter à une taille linéaire **l'exigence d'enveloppe** (E).

Celle-ci implique que l'enveloppe de forme parfaite à la dimension au maximum de matière de l'élément ne soit pas dépassée.

**Nota** : Dimension au max matière :

- Maxi pour une forme pleine
- Mini pour une forme creuse
- Dimension pour laquelle la pièce est la plus lourde

L'exigence d'enveloppe ne peut s'appliquer qu'à :

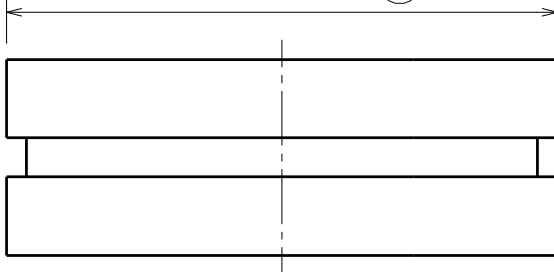
- Un cylindre, une sphère
- Deux plans parallèle en vis à vis et opposés



A utiliser fonctionnellement lorsqu'une pièce rentre dans une autre

CT

2 x  $\phi 70 \pm 0.1$  E

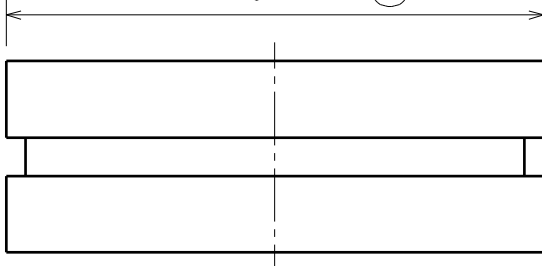


### Erreur courante



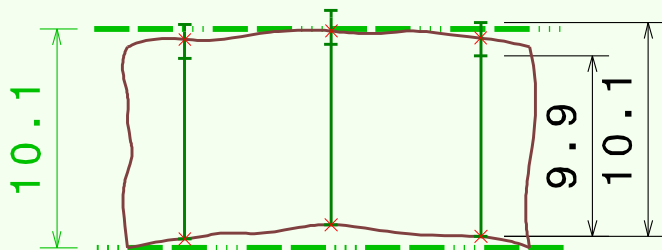
Sans le modificateur CT le principe d'indépendance s'applique.

2 x  $\phi 70 \pm 0.1$  E CT

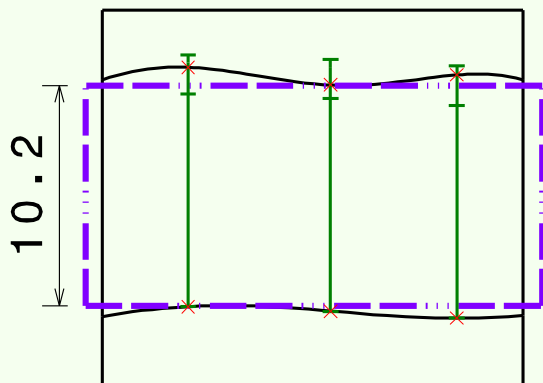


### Entité dimensionnelle

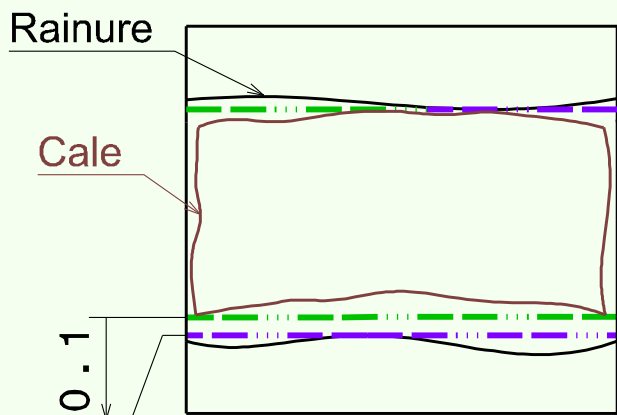
**Tolérance Commune CT** : plusieurs entités dimensionnelles séparées considérées comme une entité dimensionnelle unique à laquelle une tolérance commune est appliquée.



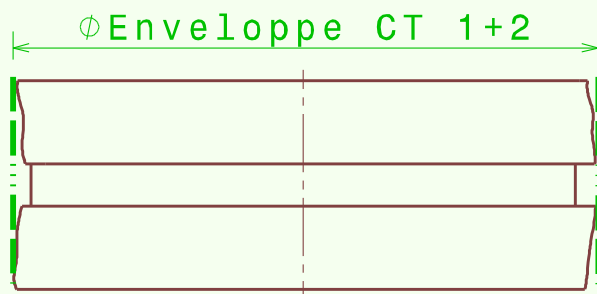
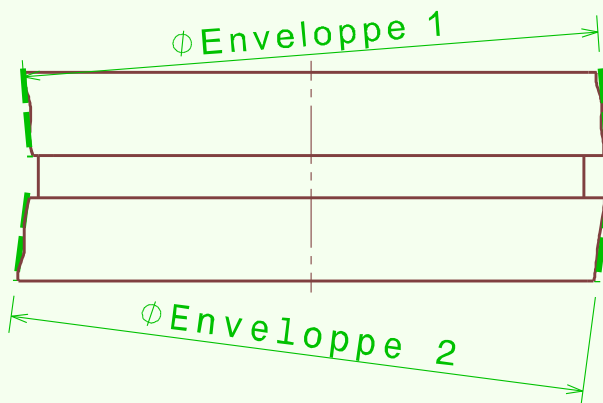
La dimension de l'enveloppe de la cale est de 10.1.

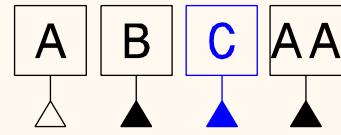
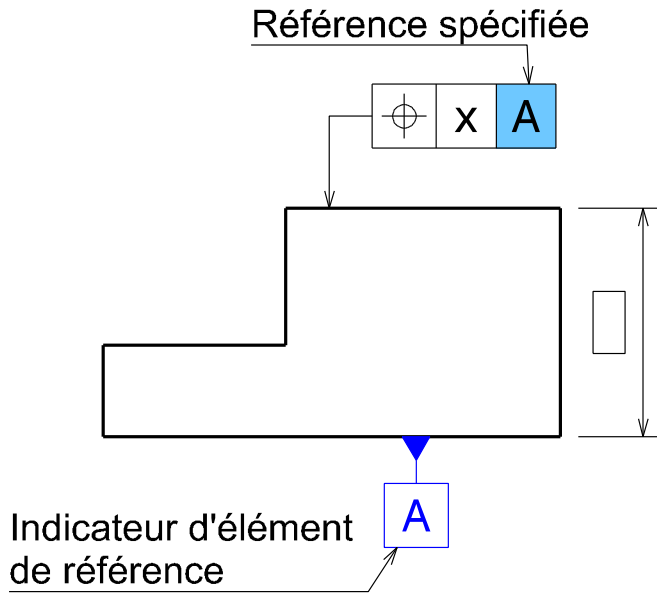
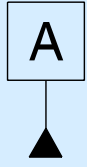


La dimension de l'enveloppe de la rainure est de 10.2.



**Résultat :** la fonction assemblage de la cale dans la rainure est assurée avec un jeu mini de 0.1.



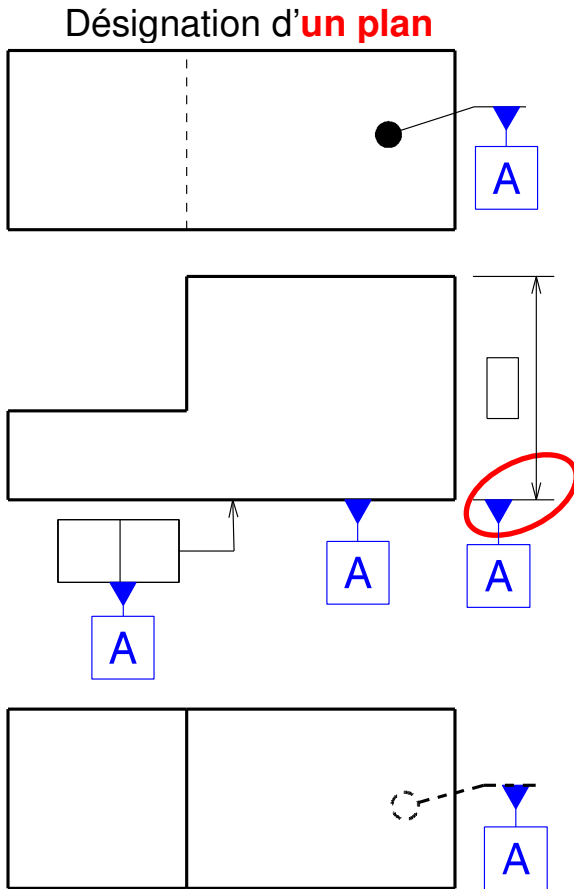


**Élément de référence :**

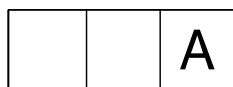
Élément réel que l'on utilise pour établir une référence spécifiée.

**Référence spécifiée :**

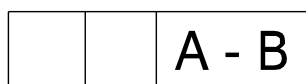
Point, droite, plan (un ou plusieurs éléments de situation) d'un ou de plusieurs éléments associés, utilisés pour définir la position ou l'orientation d'une zone de tolérance



Le triangle identificateur est **séparé** de la ligne de cote

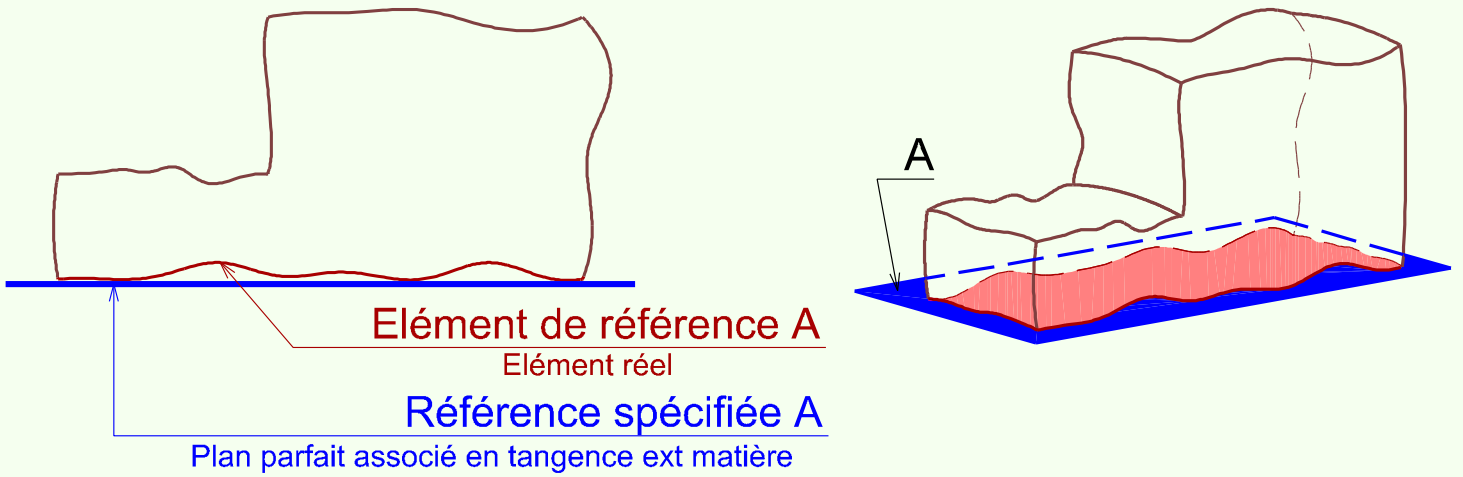


Référence spécifiée Simple



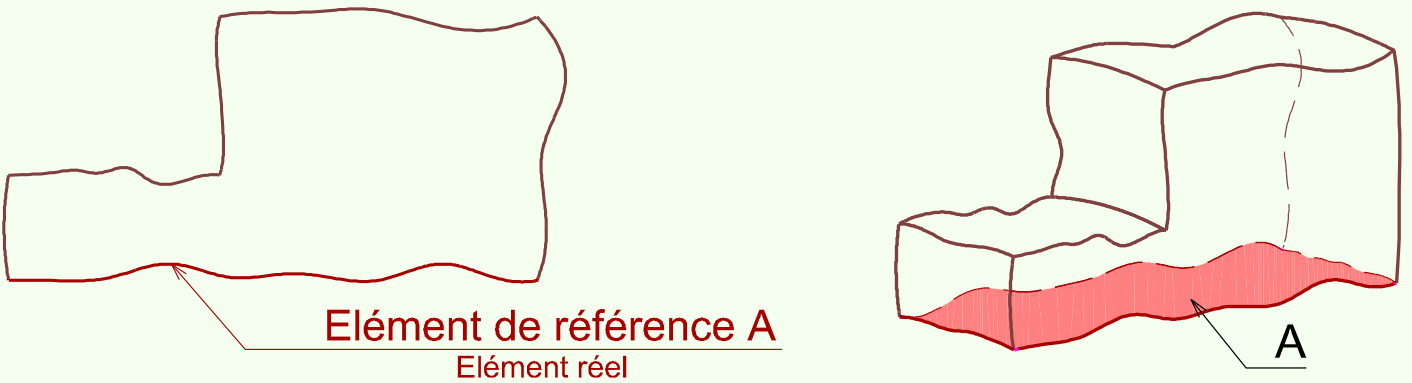
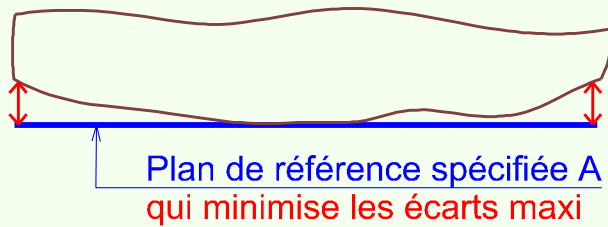
Référence spécifiée Commune

On distingue plusieurs

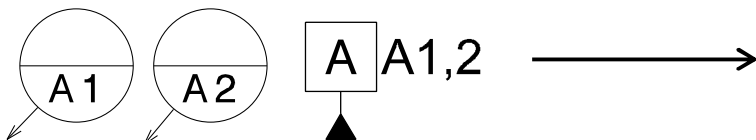


**Le critère d'association** utilisé par défaut pour les références spécifiées, est fondé sur le principe qui consiste à simuler le contact entre la surface ayant une forme parfaite et la surface réelle.

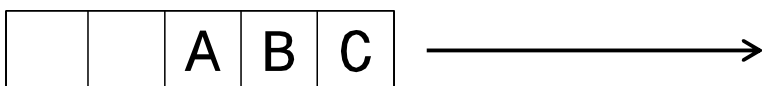
**L'élément associé** est tangent extérieur à la matière. Lorsque le résultat de ce processus n'est pas unique, l'élément associé à prendre en compte est celui qui réduit au minimum la distance maximale entre l'élément associé et l'élément réel :



types de références :



Références Partielles

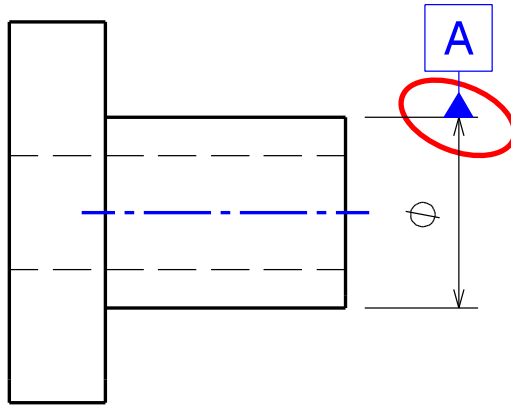


Système de références spécifiées

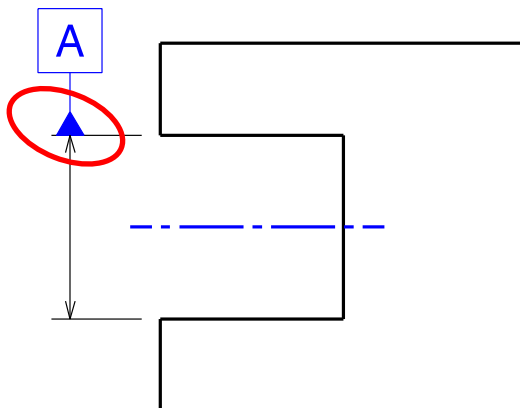
A

**Référence spécifiée simple :**

Référence spécifiée établie à partir d'un élément de référence d'une surface considérée seule ou d'une entité dimensionnelle.

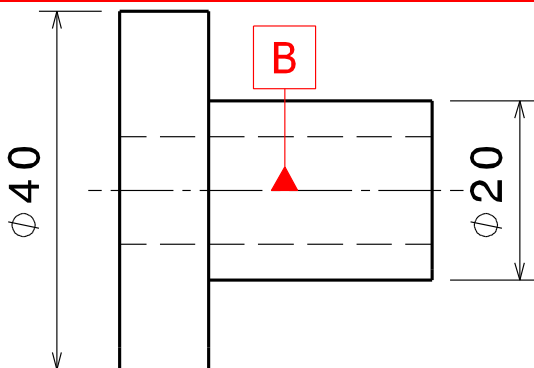
Désignation de **l'axe d'un cylindre**

Le triangle identificateur est **dans le prolongement** de la ligne de cote

Désignation d'un **plan médian**

Le triangle identificateur est **dans le prolongement** de la ligne de cote

## Erreurs fréquentes

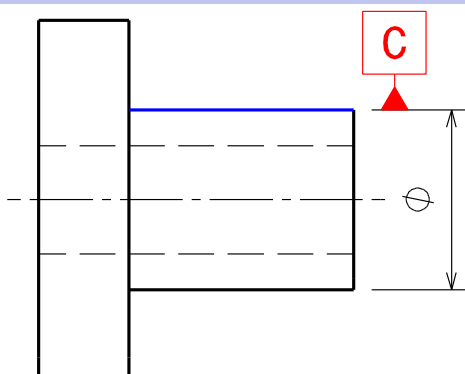
**Écriture interdite :**

Axe du Ø20 ?

Axe du Ø40 ?

Axe commun des deux ?

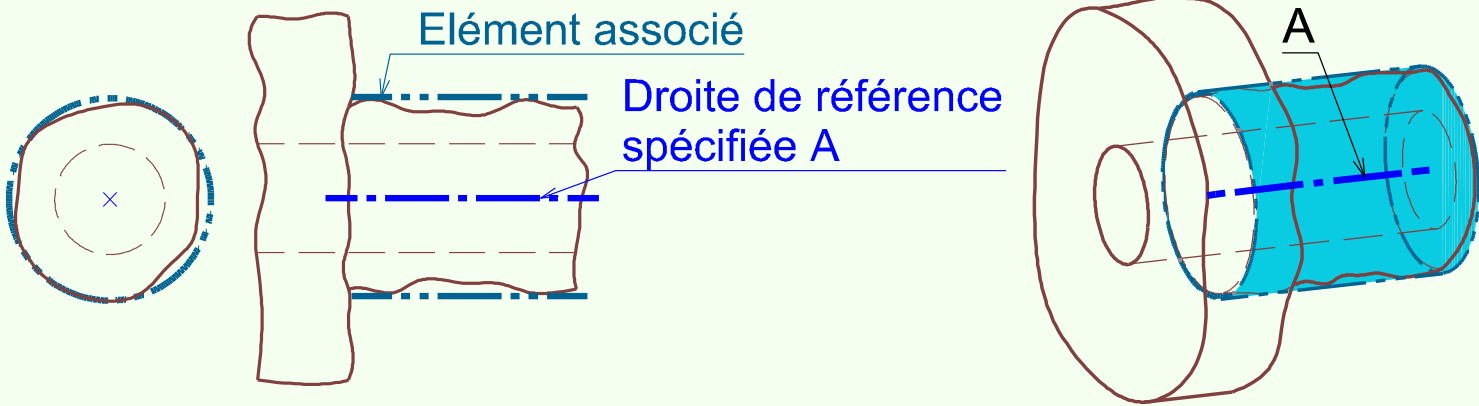
Axe du cylindre intérieur ?

**Erreur courante :**

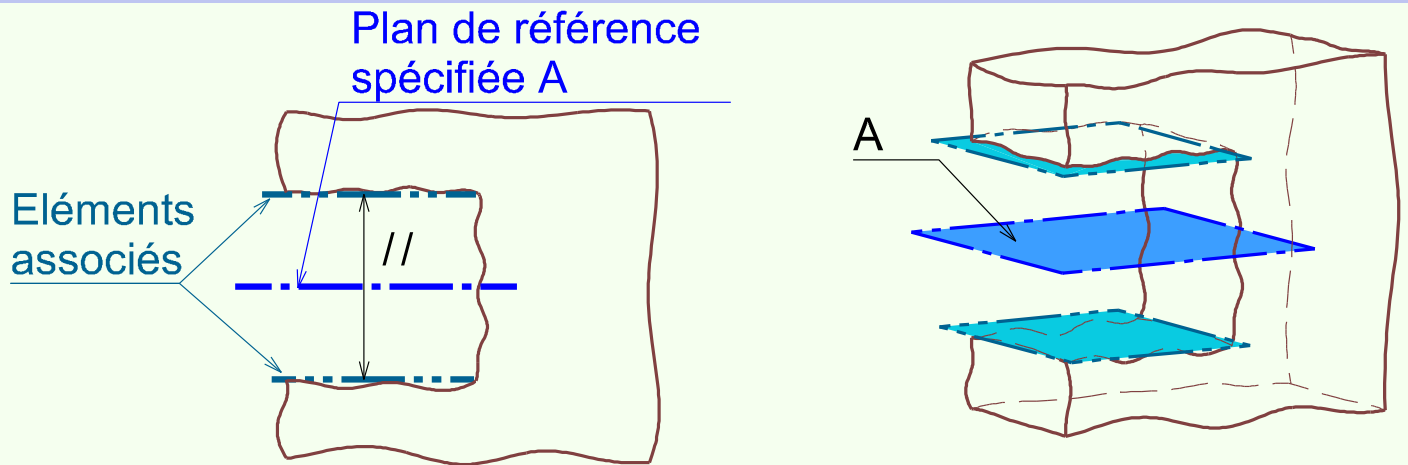
Ici la référence C, n'indique pas l'axe du cylindre mais pourrait désigner la **ligne génératrice** du cylindre



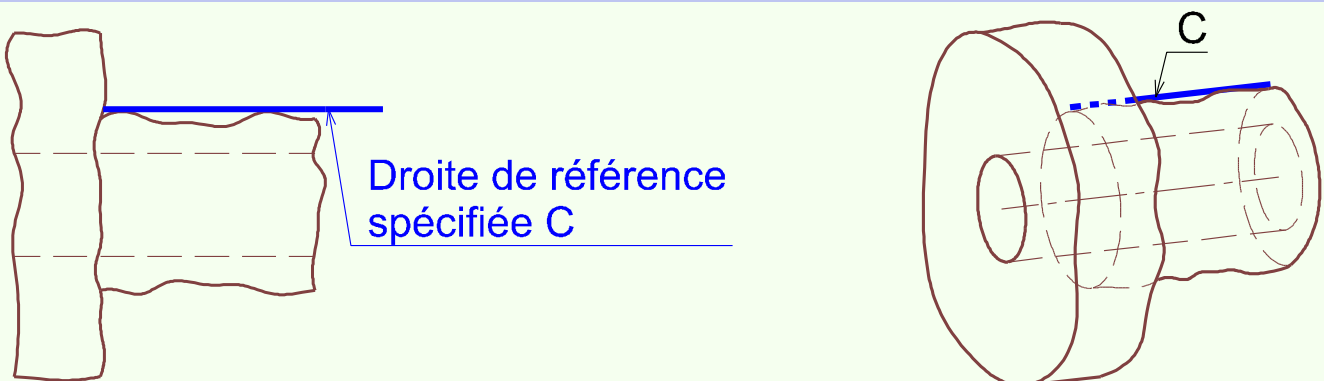
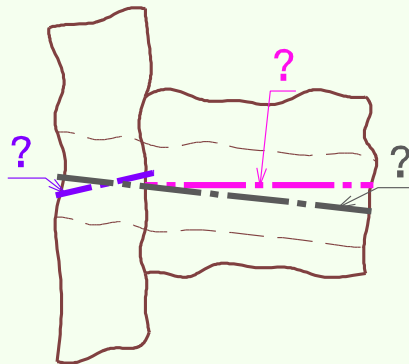
Une seule case et lettre dans la section des références spécifiées



Elément associé = plus petit cylindre circonscrit



Éléments associés = 2 plans parallèles maximum inscrits

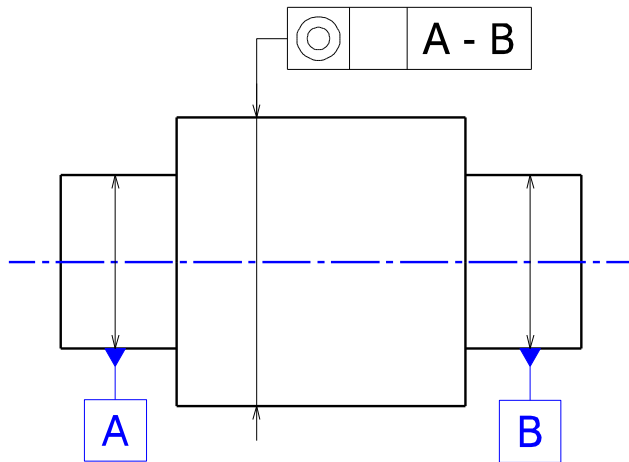


A - B

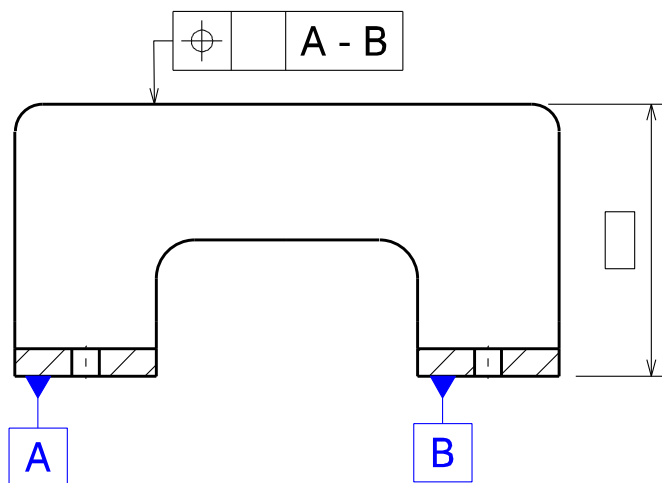
Référence spécifiée commune

**Référence spécifiée commune :**

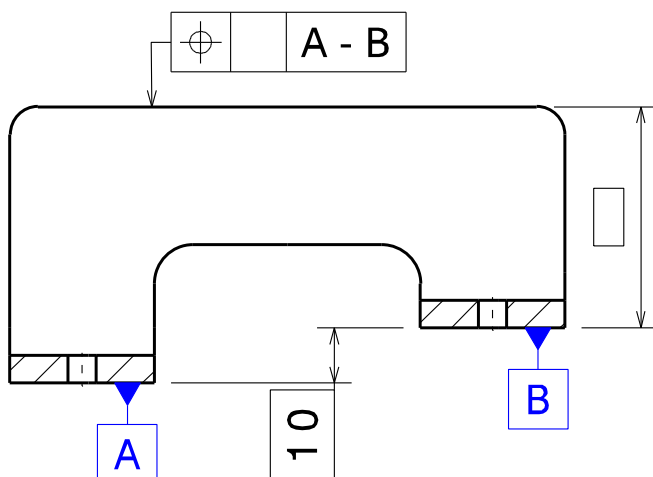
Référence spécifiée établie à partir d'au moins deux éléments de référence considérés simultanément



Référence spécifiée commune à partir de **deux axes de cylindres** théoriquement coaxiaux.



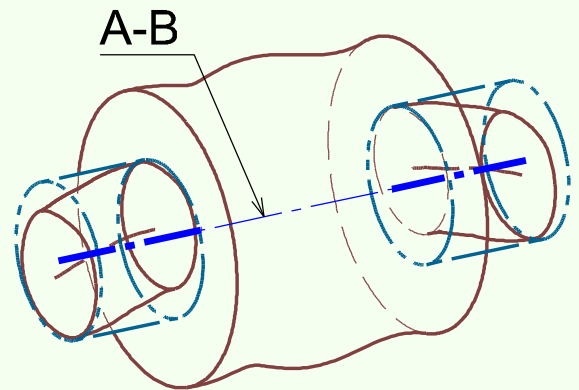
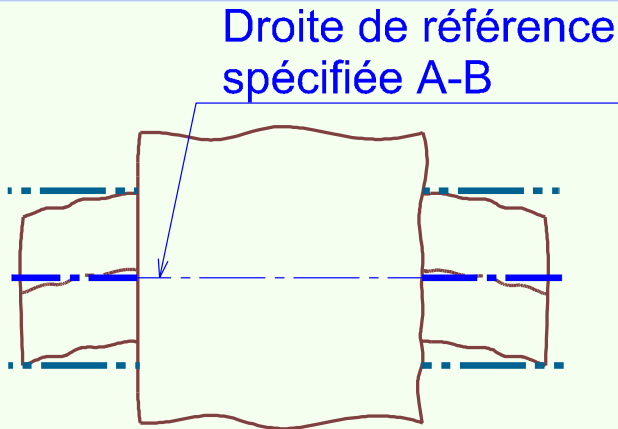
Référence spécifiée commune à partir de **deux plans coplanaires**.



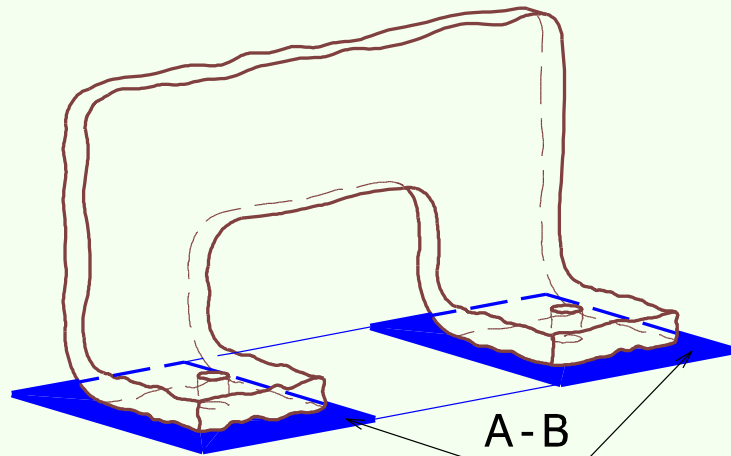
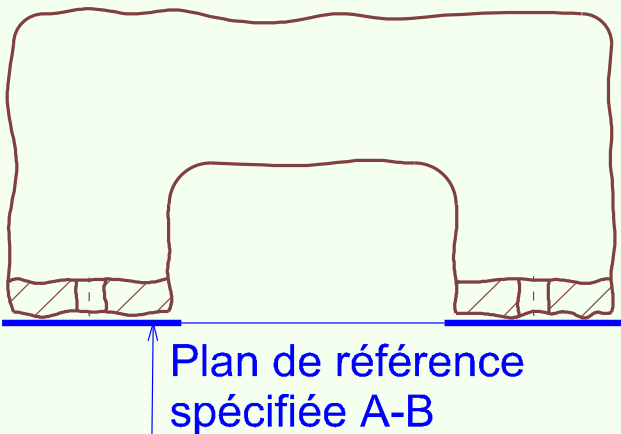
Référence spécifiée commune à partir de **deux plans décalés**.

**Au moins deux lettres espacées par un tiret dans la section des références spécifiées.**

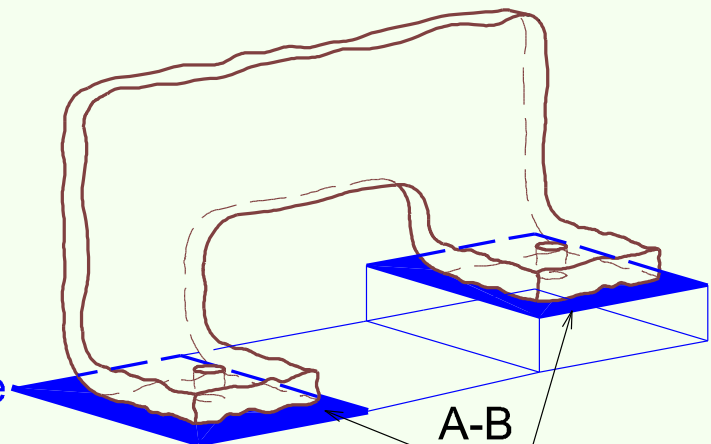
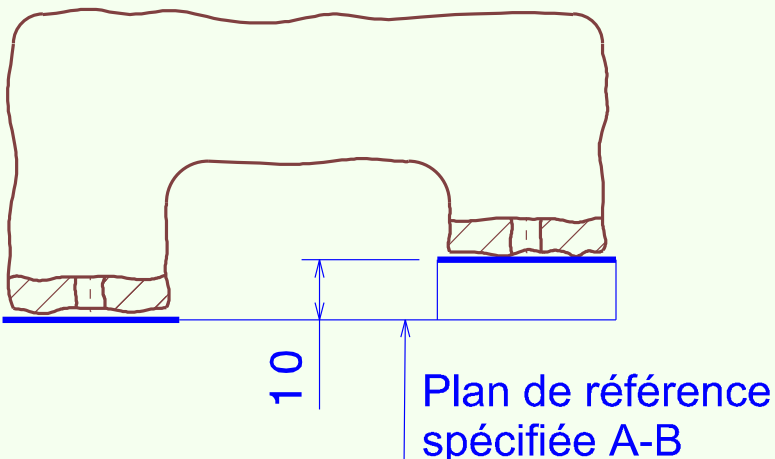
- Il peut y avoir plus de deux lettres et leur ordre ne change pas la signification,
- L'association est établie simultanément,
- Elles sont en position et en orientation théoriques exactes (reliées par des TED sauf implicites).



2 cylindres parfaitement coaxiaux circonscrits aux surfaces cylindriques réelles.  
Les éléments sont associés simultanément

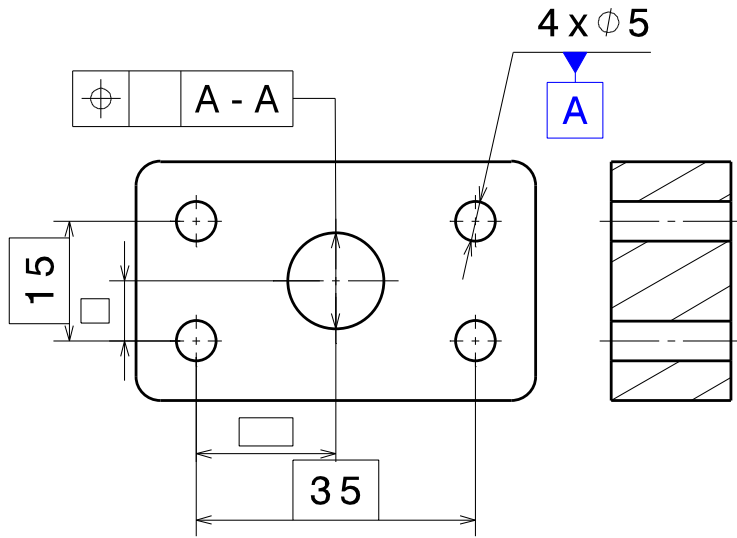
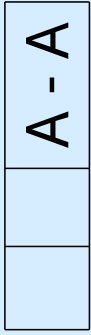


2 plans tangents extérieur matière parfaitement alignés.  
Les éléments sont associés simultanément



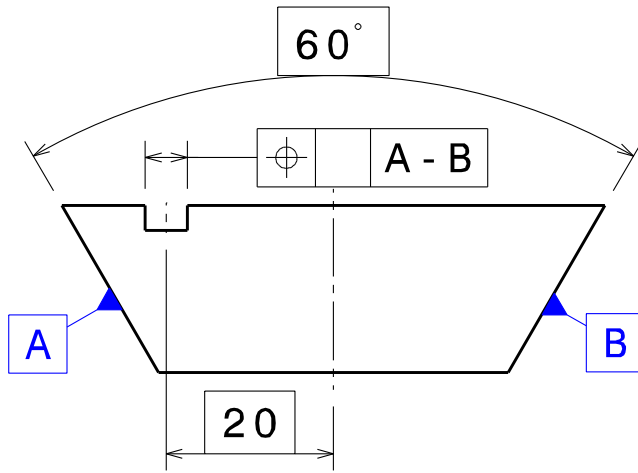
2 plans tangents extérieur matière parfaitement décalés de 10mm.  
Les éléments sont associés simultanément

Référence spécifiée commune

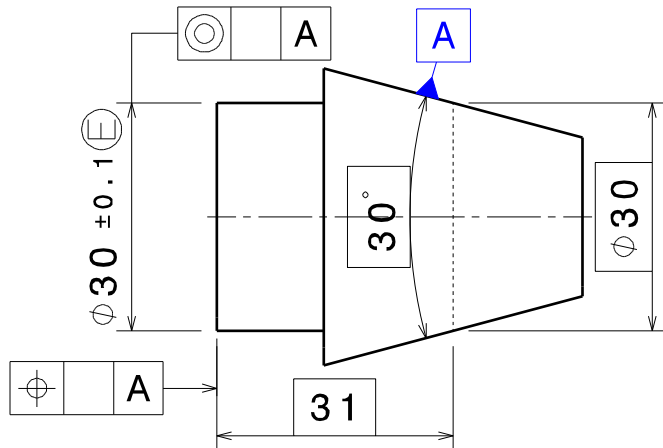


Référence spécifiée commune à partir d'axes de cylindres non coaxiaux.

Référence spé. Cône

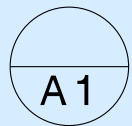


Référence spécifiée commune à partir de deux plans orientés à 60°.

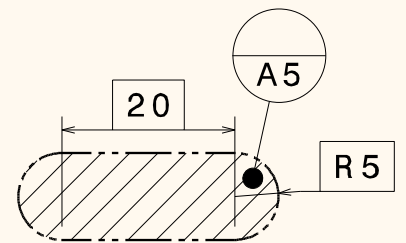
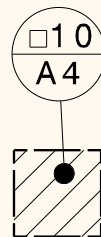
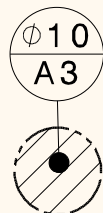
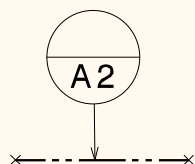
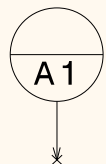


Référence spécifiée à partir d'un cône

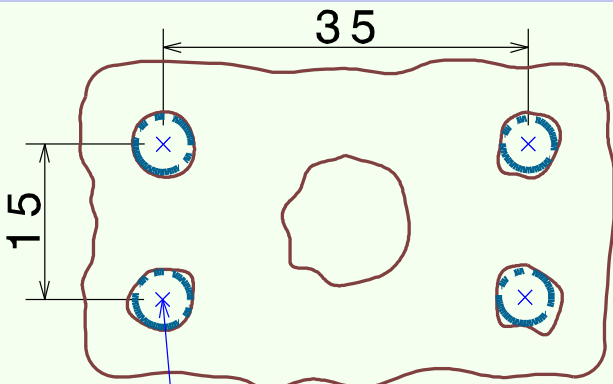
Référence partielle



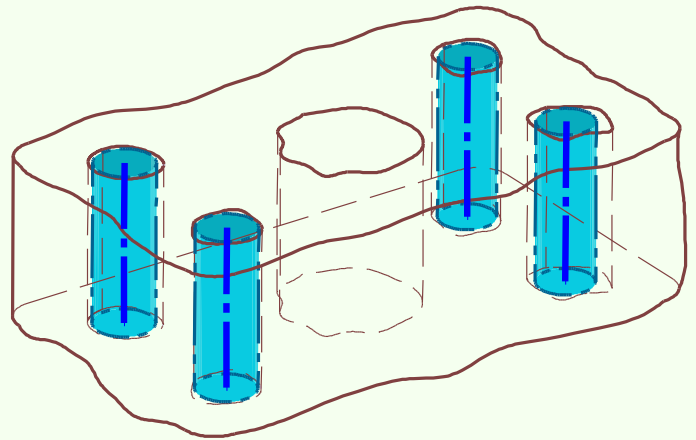
Référence partielle :



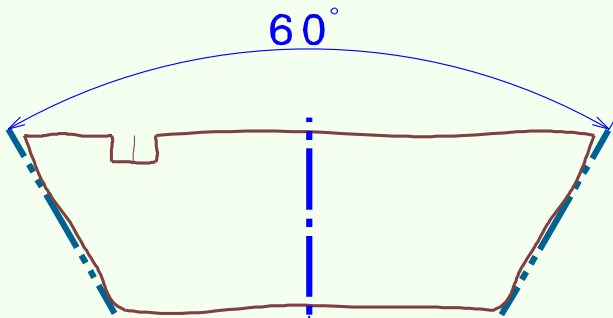
Partie d'un élément de référence qui peut être nominalement un point, une portion de ligne ou une zone surfacique.



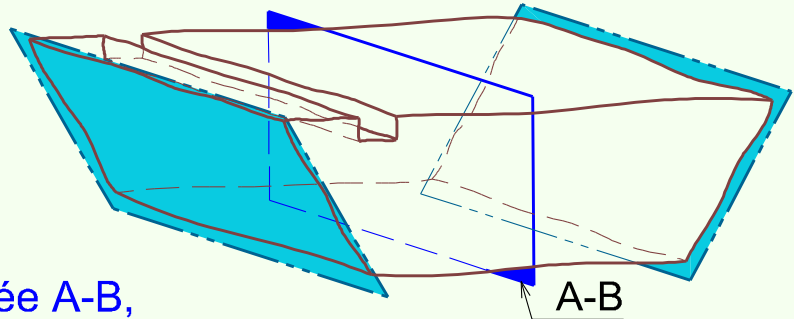
Référence spécifiée A-A  
issue des 4 axes



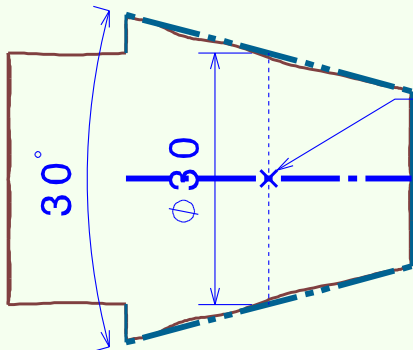
Axes des quatre cylindres les plus gros possibles en position théorique exacte.  
Les éléments sont associés simultanément.



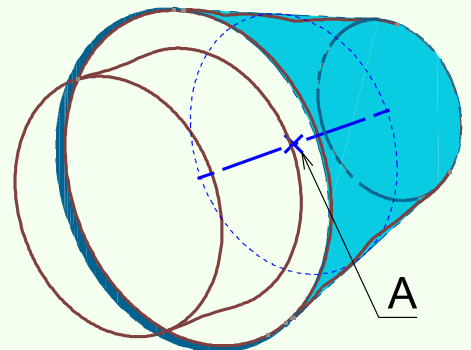
Référence spécifiée A-B,  
issue des 2 plans + droite d'intersection (non représentée)



2 plans tangents extérieur matière parfaitement inclinés de 60°  
Les éléments sont associés simultanément



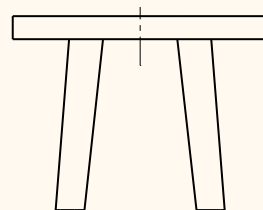
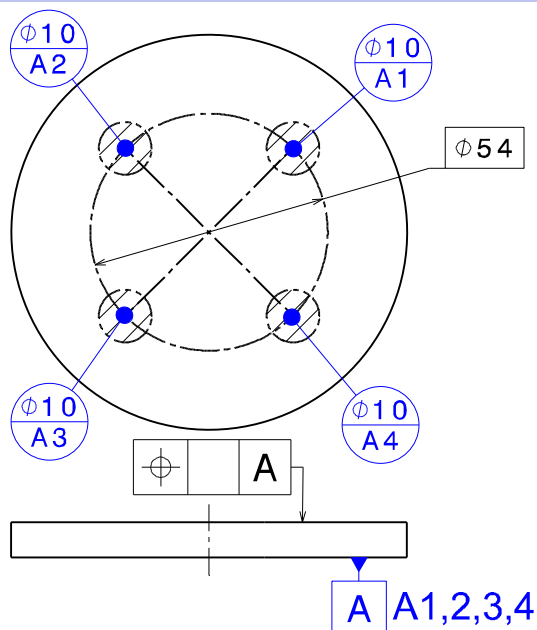
Référence spécifiée A  
issue du cône de 30°  
(Axe + Point)



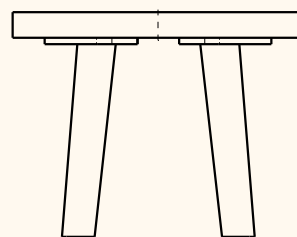
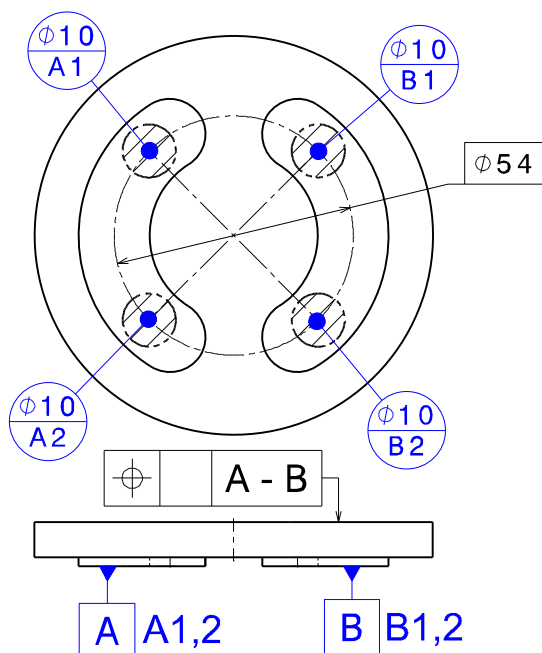
Elément associé = cône d'angle de 30° qui minimise l'écart maxi.  
La référence spécifiée est l'axe et le point du plan de jauge (sommet du cône si non défini)

**Lorsque l'on utilise une (des) portion(s) d'une même surface de référence  
et non pas toute la surface.  
Les références partielles sont en position théorique exacte.  
A utiliser pour simuler les contacts fonctionnels réels entre les pièces**

A1

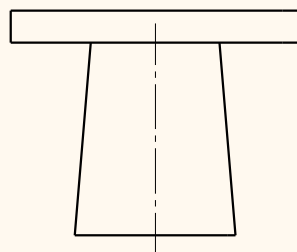
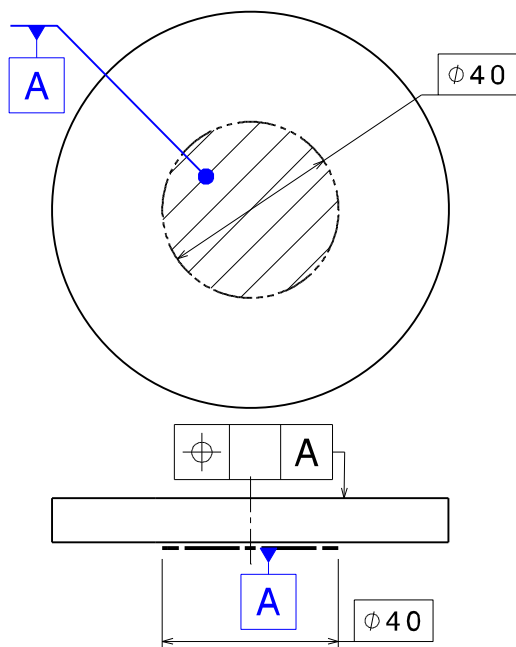


Si une référence spécifiée simple est établie à partir de références partielles n'appartenant qu'à **une seule surface**, l'identifiant d'élément de référence simple identifiant la surface doit alors être répété à proximité de l'indicateur d'élément de référence, suivi de la liste des numéros (séparés par des virgules) identifiant les références partielles.

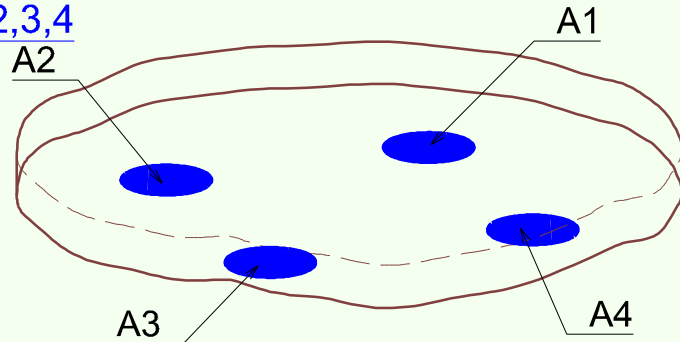
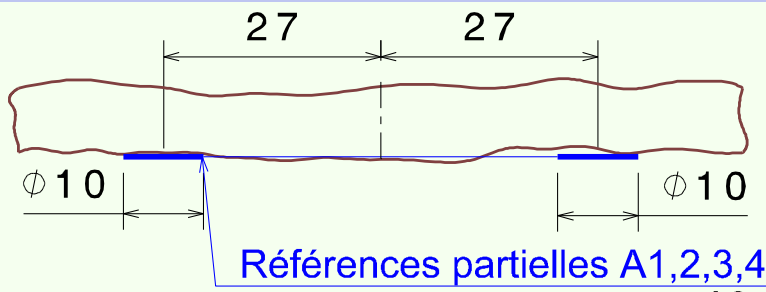


Si la référence spécifiée est établie à partir de références partielles appartenant à **plusieurs surfaces** alors l'identifiant d'élément de référence est **différent** pour chaque surface.

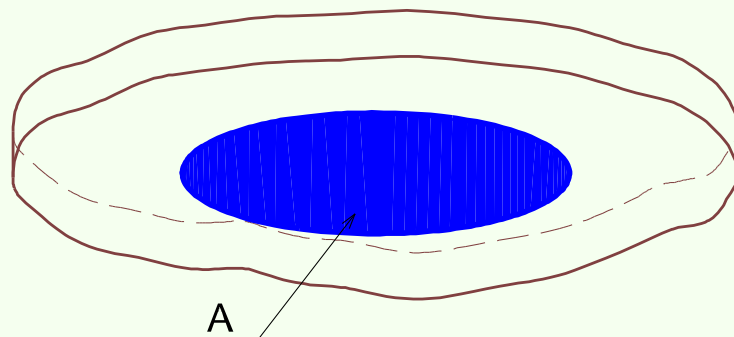
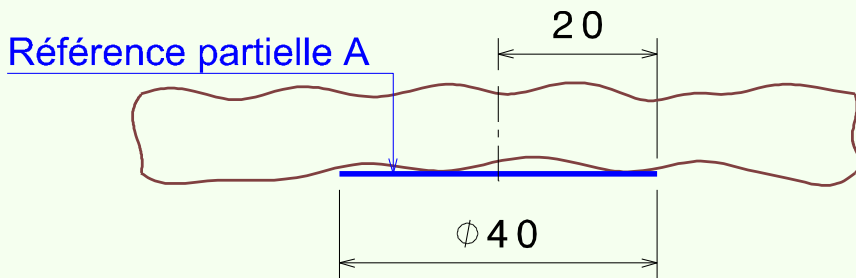
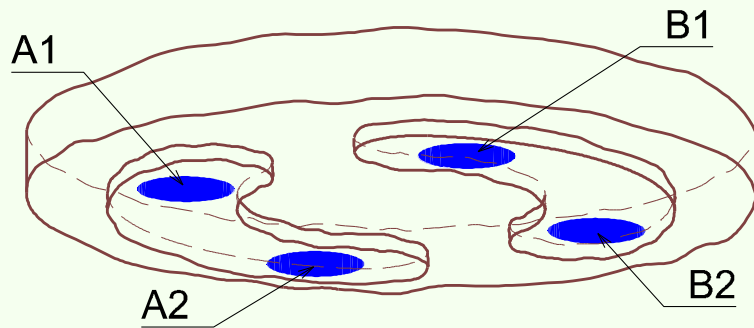
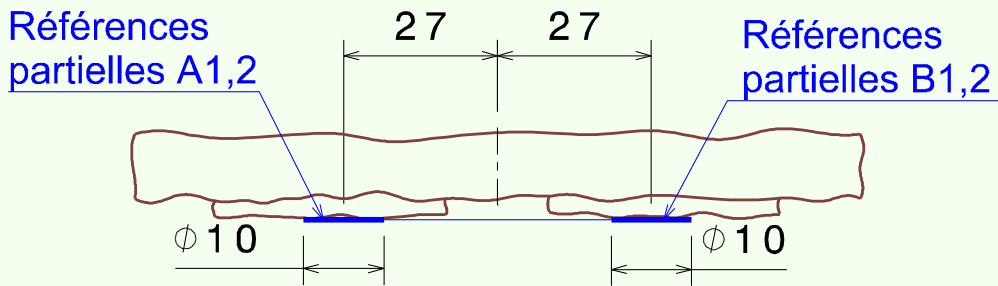
Nota : Une lettre différente pour chaque surface



Dans le cas **d'une seule référence** partielle, il est permis de **simplifier** l'indication en plaçant l'indicateur d'élément de référence directement sur la zone (deux écritures possibles)



Les références partielles sont en position théorique exacte

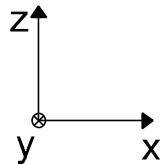
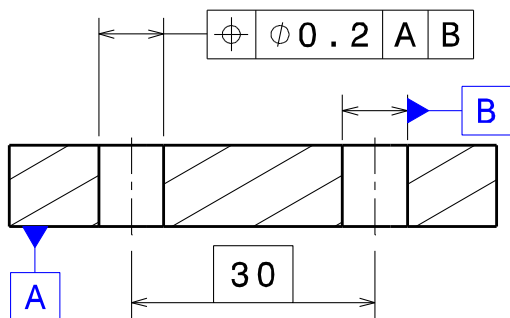


## Système de références spécifiées :

Un système de références spécifiées est constitué d'une liste ordonnée de deux ou trois références spécifiées simples ou communes.

Il représente les interfaces fonctionnelles parfaites des pièces.

C  
B  
A

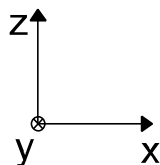
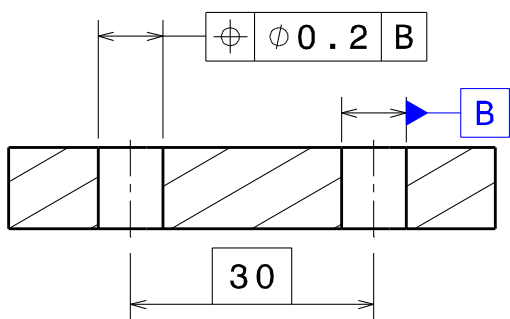


**Le système de références spécifiées est :**

**A** : référence spécifiée primaire

**B** : référence spécifiée secondaire

	Tx	Ty	Tz	Rx	Ry	Rz
A			X	X	X	
B	X	X				

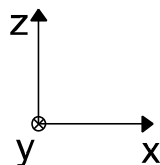
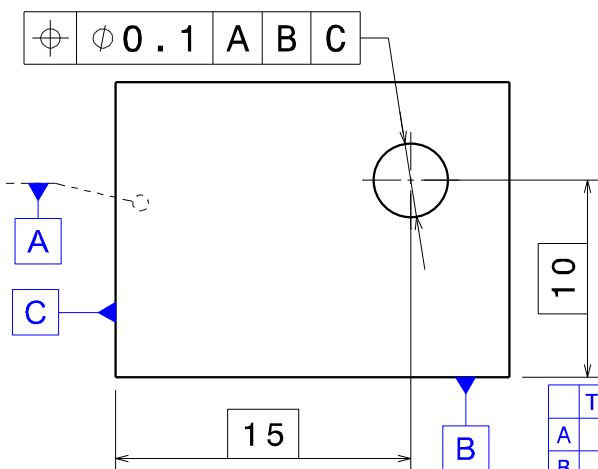


## Erreur courante



Si la référence primaire A n'est pas spécifiée

	Tx	Ty	Tz	Rx	Ry	Rz
B	X	X		X	X	



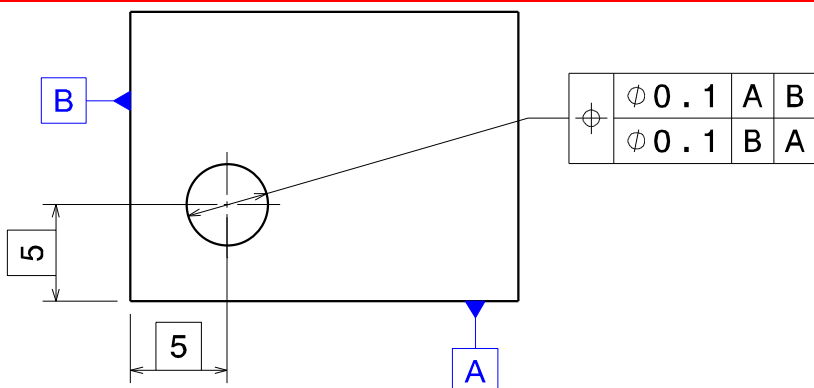
**Le système de références spécifiées est :**

**A** : référence spécifiée primaire

**B** : référence spécifiée secondaire

**C** : référence spécifiée tertiaire

	Tx	Ty	Tz	Rx	Ry	Rz
A		X		X		X
B			X		X	
C	X					



## Erreur courante



Changer l'ordre du système de références, modifie les résultats de la mesure



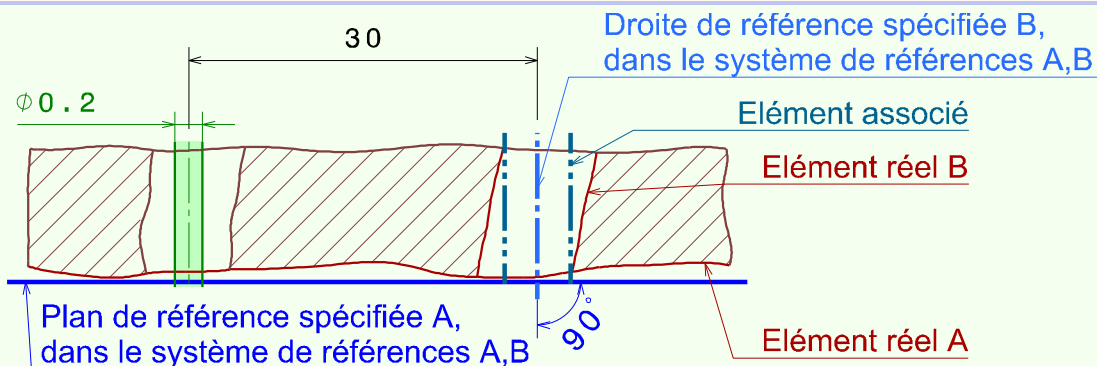
		A	B	C
--	--	---	---	---

**Au moins de 2 ou 3 références spécifiées (2 à 3 cases)**

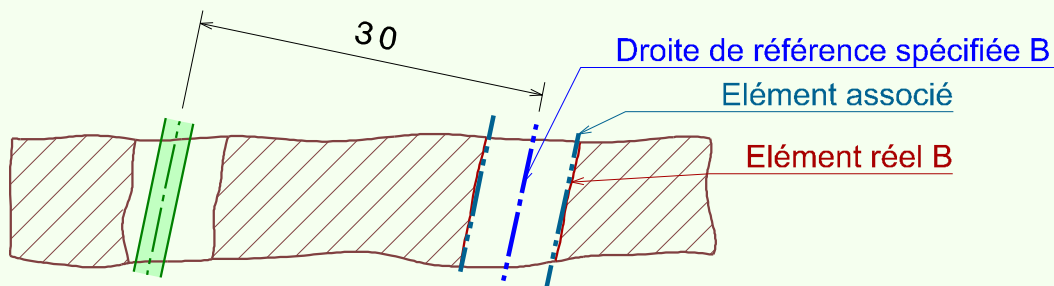
**Règles implicites dans un système de références spécifiées :**

B, la référence spécifiée secondaire est en orientation théorique exacte par rapport à A

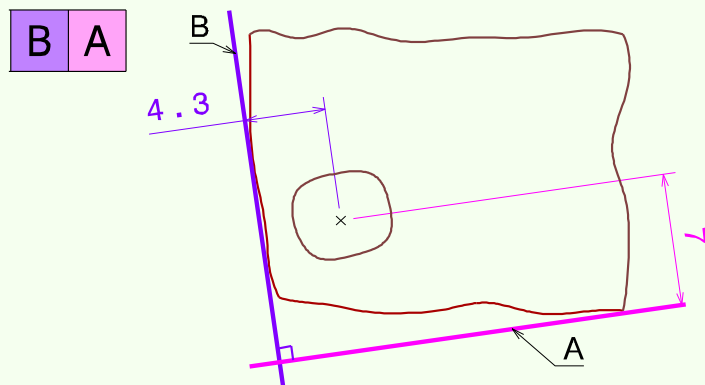
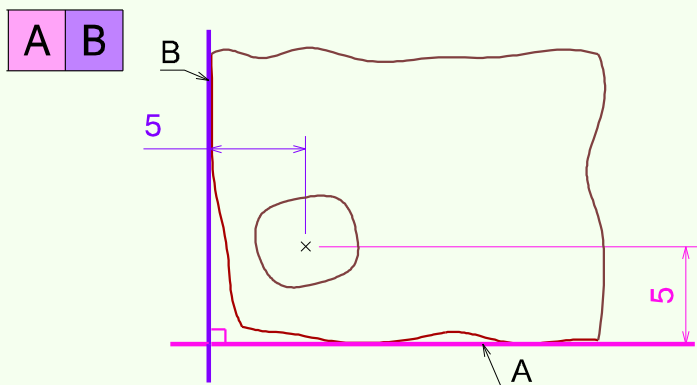
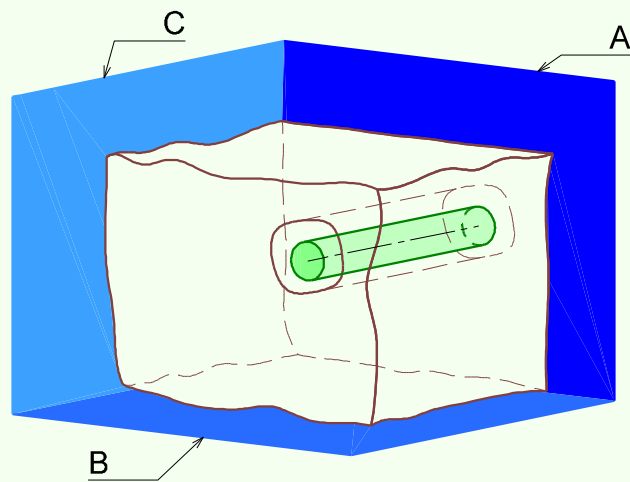
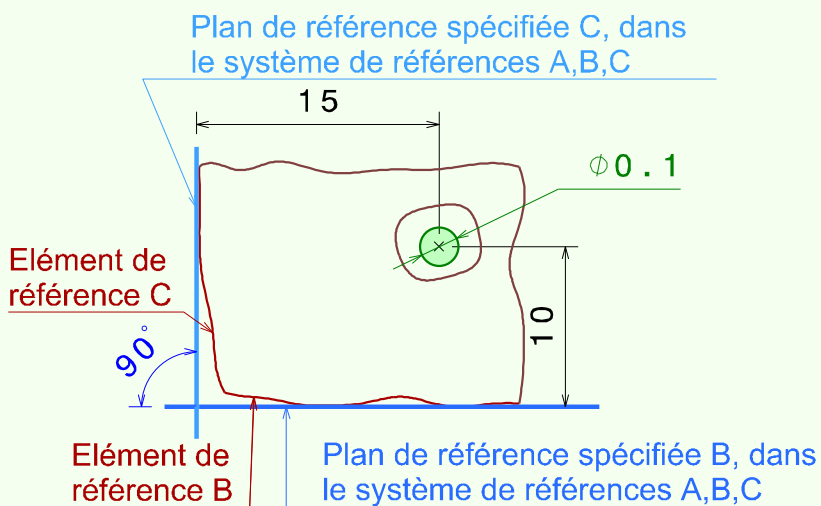
C, la référence spécifiée tertiaire est en orientation théorique exacte par rapport à A et B.



Élément associé : cylindre inscrit de  $\phi$  maximal dont l'axe est **perpendiculaire** au plan de référence spécifiée A



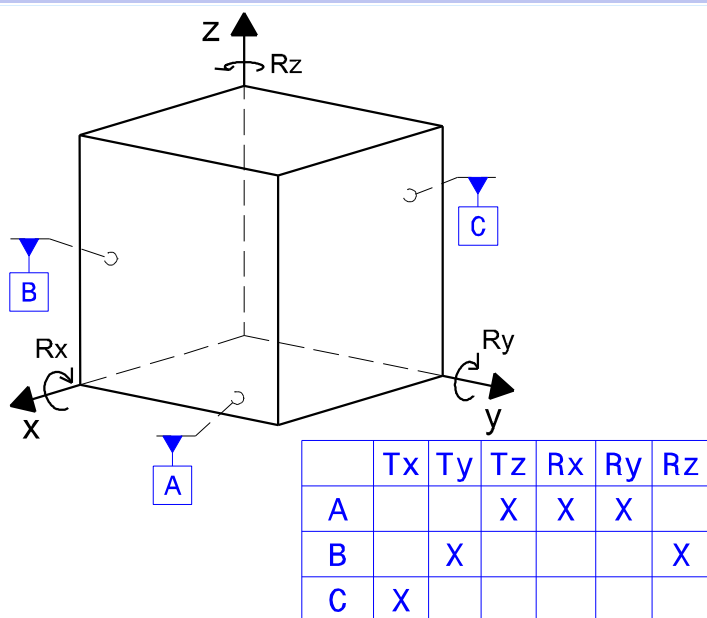
Élément associé : cylindre inscrit de  $\phi$  maximal



Le **système de références principal** représente l'environnement parfait qui a donné la **position finale** de la pièce dans l'espace pendant son **fonctionnement**. L'environnement peut être :

- L'interface parfaite sur laquelle la pièce est en contact,
- Un moyen d'assemblage.

Il va servir de repère ou d'origine pour tolérer des éléments, permettre d'orienter la gamme de fabrication, de dégauchir la pièce en métrologie et de définir la position et/ou l'orientation d'une zone de tolérance.



Système de références  $\boxed{A} \boxed{B} \boxed{C}$  :

La référence A bloque : la translation suivant  $T_z$ , et les rotations  $R_x$  et  $R_y$   
= 3 points de contact théorique

La référence B bloque : la translation suivant  $T_y$ , et la rotation  $R_z$ ,  
= 2 points de contact théorique

La référence C bloque : la translation suivant  $T_x$ .

= 1 point de contact théorique

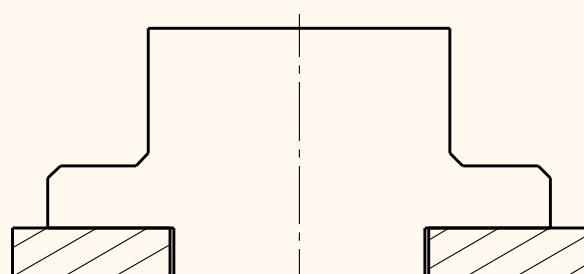
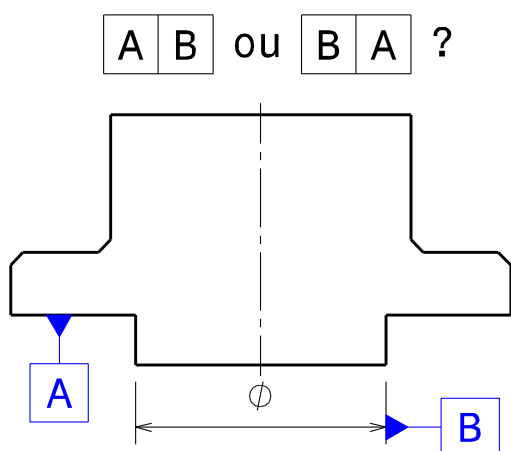
### Le repère géométrique :

L'orientation du repère doit être commune à une même équipe projet et est propre au secteur d'activité.

Idéalement, l'axe Z est orienté vers le haut (opposé au sens de la gravité).

### Les efforts :

L'ordre des références du système de références principal peut dépendre des efforts exercés sur la pièce **une fois celle-ci assemblée**. Il est nécessaire de connaître la méthode d'assemblage pour le déterminer.



Lorsque la pièce est serrée sur une référence de type plan, il est fréquent que cette référence soit la primaire

## Isostatisme :

Un solide a 6 degrés de liberté :

- 3 translations suivant  $T_x, T_y, T_z$
- 3 rotations suivant  $R_x, R_y, R_z$ .

Les références qui composent le système de références principal sont données par les surfaces de contact avec son interface fonctionnelle et/ou un moyen d'assemblage.



S'il est spécifié sur un plan un système

A B C ou D-E F G ,

on est généralement censé **retrouver uniquement** des spécifications du type :

A B C

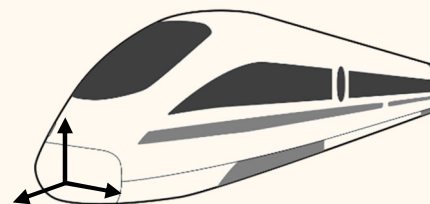
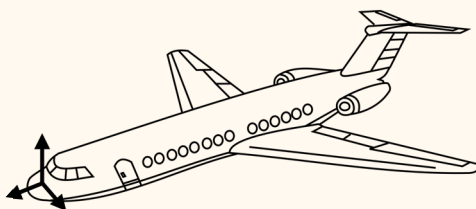
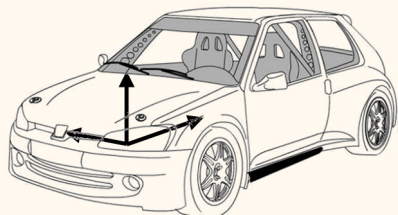
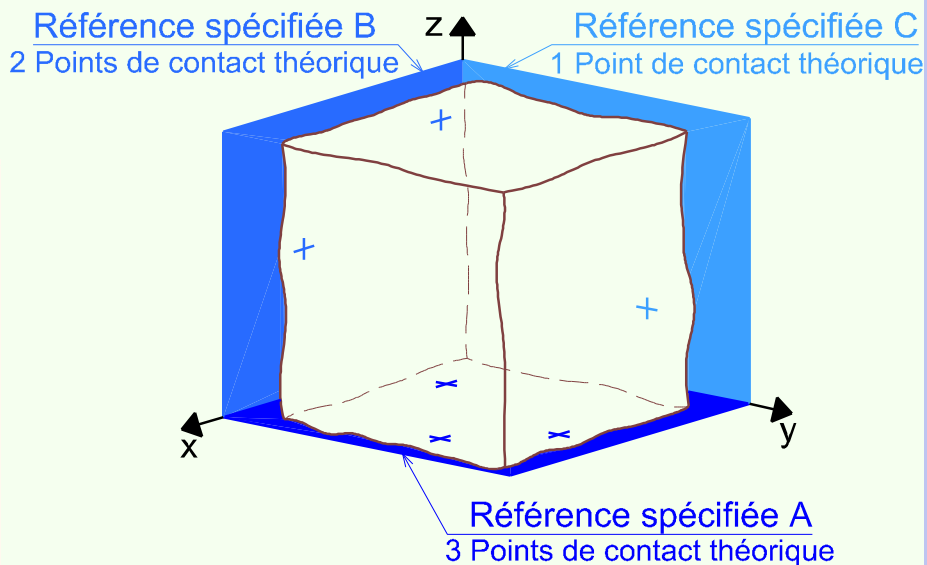
D-E F G

A B

D-E F

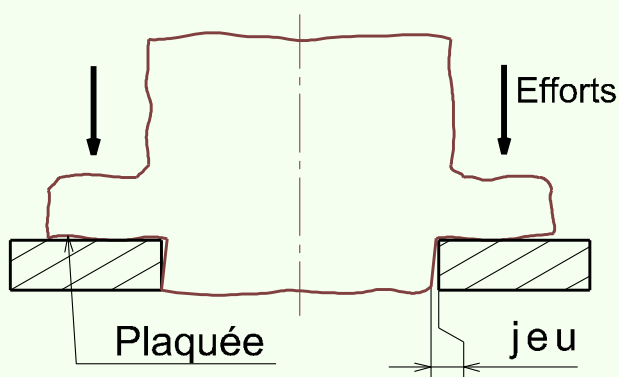
A

D-E

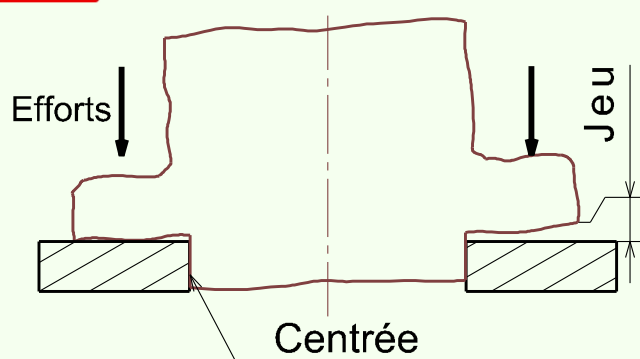


Ce n'est pas l'ordre de passage des éléments au moment du montage qui détermine le système de références mais bien la position de la pièce une fois celle-ci assemblée.

Isostatisme Correct A B



Isostatisme Incorrect B A



**Zone de Tolérance :**

Portion d'espace de géométrie parfaite, devant contenir l'élément réel et dont les frontières dépendent de la caractéristique tolérancant :

- La **Forme**,
- L'**Orientation**,
- La **Position**,
- Le **Battement**

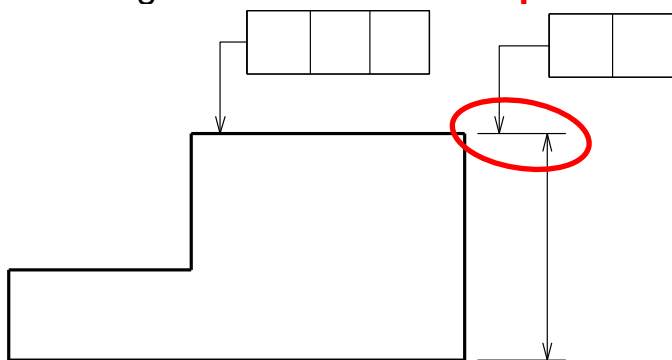
Une **tolérance géométrique** est exprimée sur un dessin par :

- Une flèche désignant l'élément tolérancé
- Un cadre de tolérance contenant les caractéristiques du tolérancement.

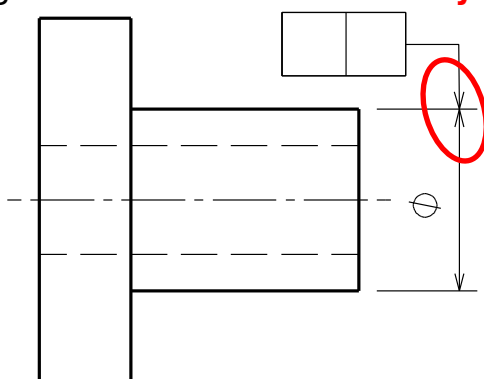
**Nota :** La valeur de la tolérance est en mm (jamais en degré).

Par défaut, la largeur de la **zone de tolérance** est symétrique et perpendiculaire à la géométrie spécifiée (ex : une localisation de 0.1 est équivalent à  $\pm 0.05$ ).

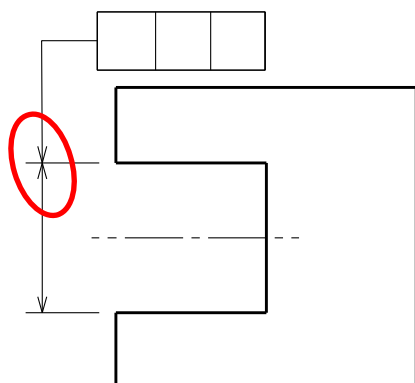
Si la valeur de la tolérance **n'est pas précédée du signe  $\emptyset$** , la direction de la largeur de la zone de tolérance peut être donnée par l'orientation de la ligne de repère (flèche) indiquée par une TED (ou utiliser un indicateur de plan d'orientation).

Désignation d'**une surface plane**

La ligne d'attache est séparée de la ligne de cote.

Désignation de **l'axe réel d'un cylindre**

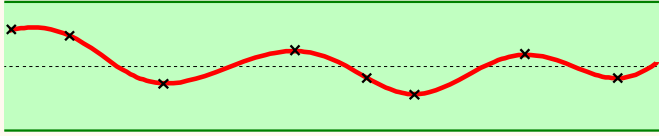
La ligne d'attache est dans le prolongement de la ligne de cote.

Désignation de la **surface médiane extraite**

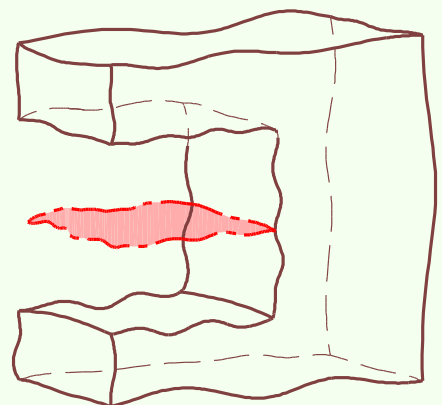
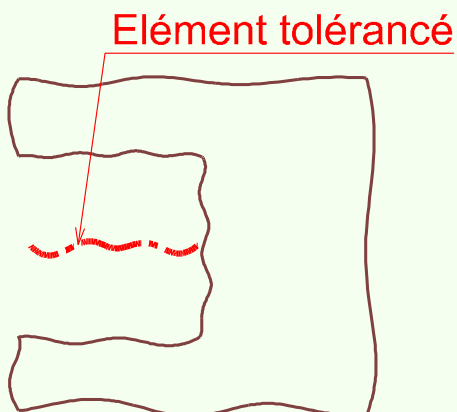
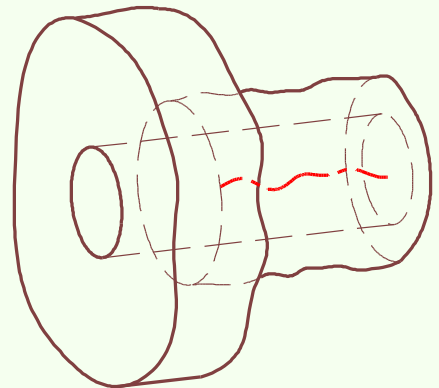
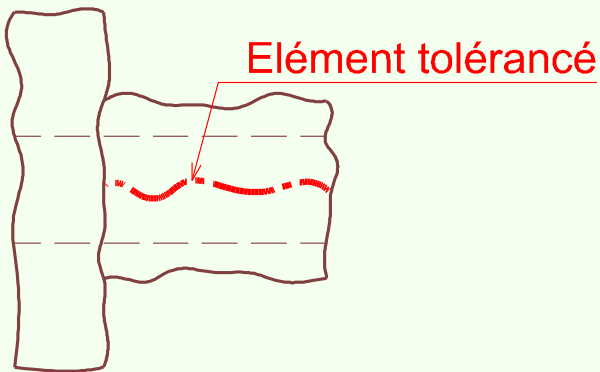
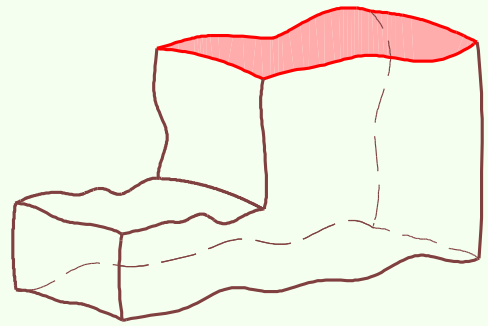
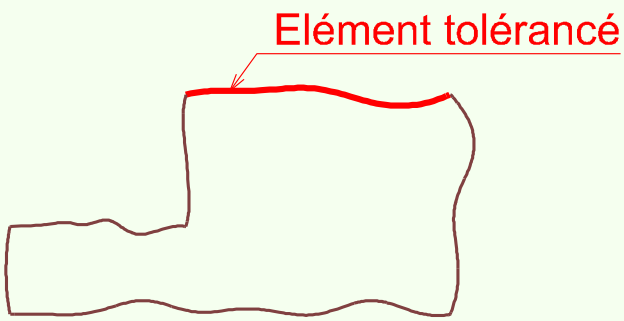
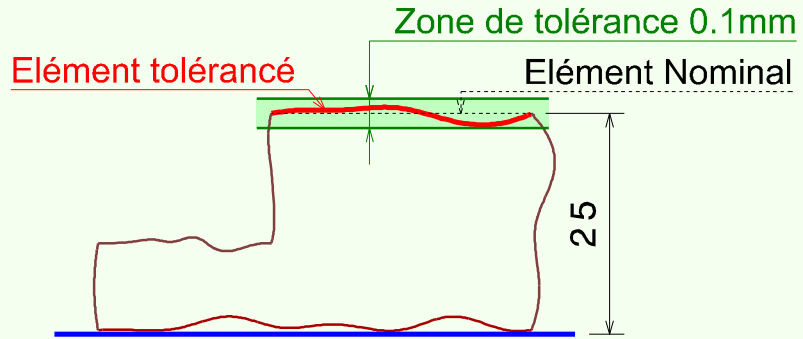
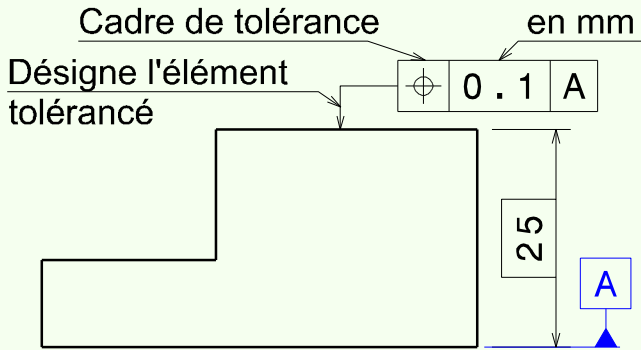
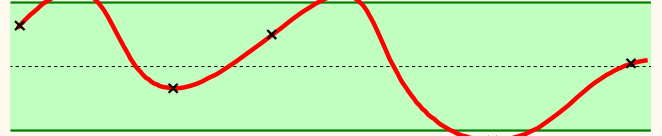
La ligne d'attache est dans le prolongement de la ligne de cote.

L'**élément tolérancé** est conforme à la spécification si tous ses points sont à l'intérieur de la zone de tolérance.

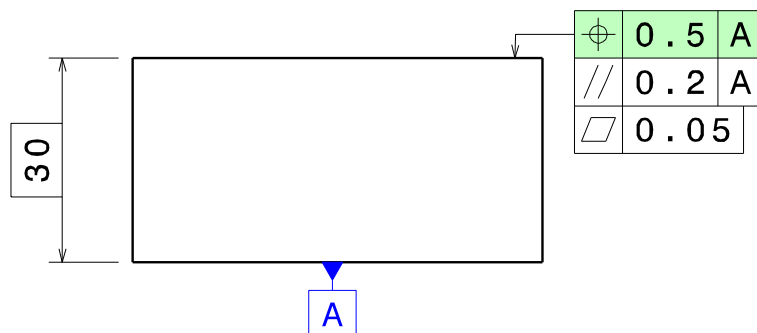
L'élément tolérancé est **conforme**



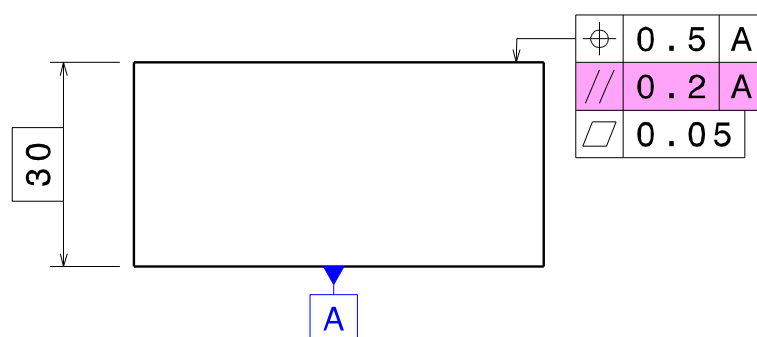
L'élément tolérancé n'est **pas conforme**



La position inclut l'orientation qui inclut la forme.



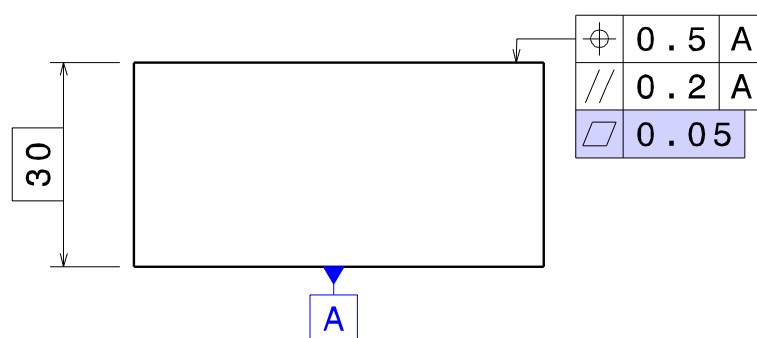
La **zone de tolérance de position** est fixée par la TED de 30 mm par rapport à la référence spécifiée A.



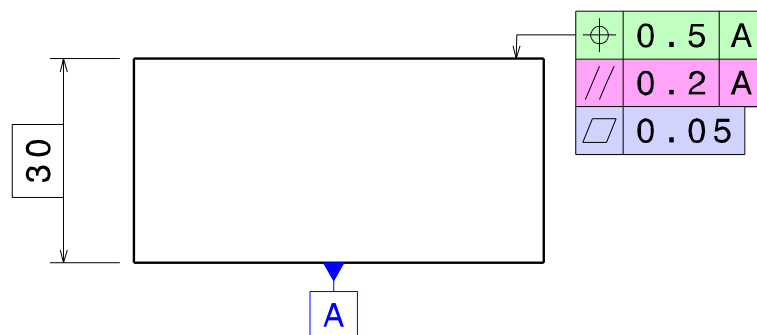
La **zone de tolérance d'orientation** est parallèle à la référence spécifiée A.



Cette zone n'est pas fixe par rapport à A.

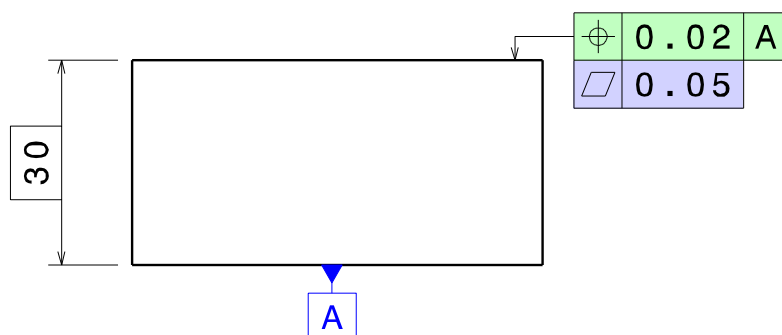


**Zone de tolérance de forme** qui s'adapte à la surface.



La **ZT de la localisation** inclut la **ZT du parallélisme** qui inclut la **ZT de la planéité**.

Nota : pour la même référence A

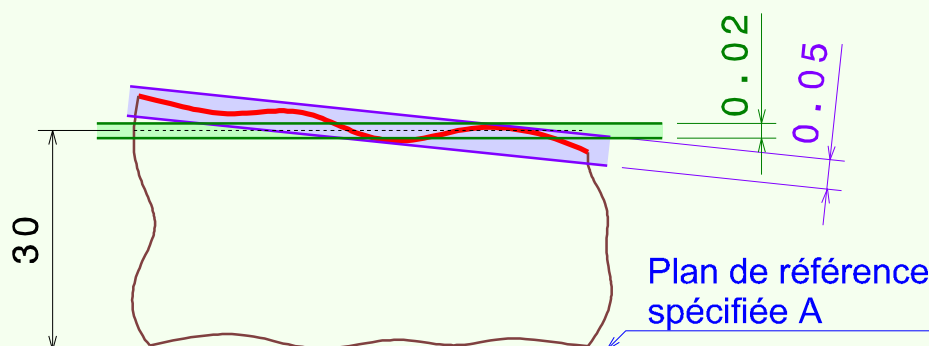
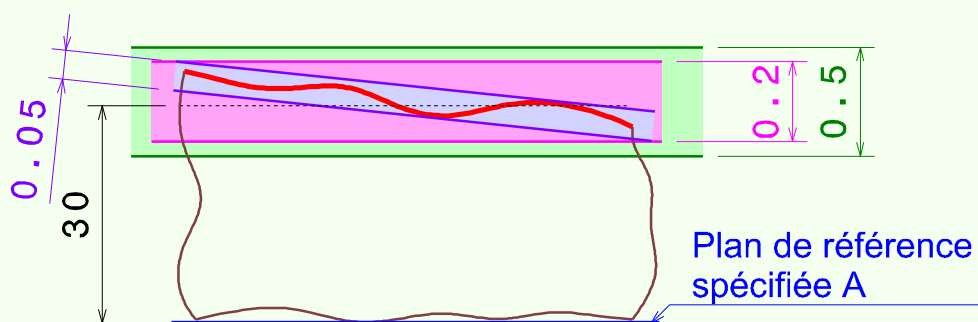
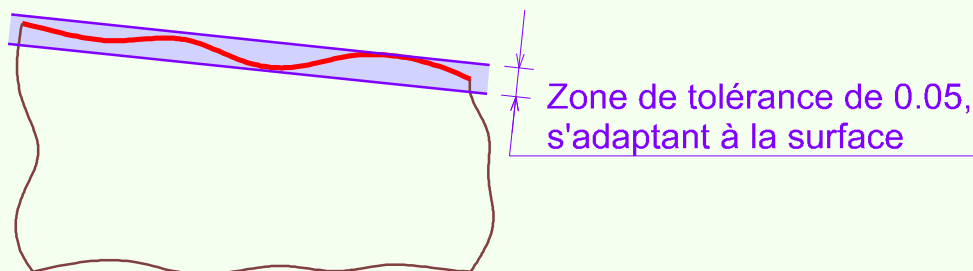
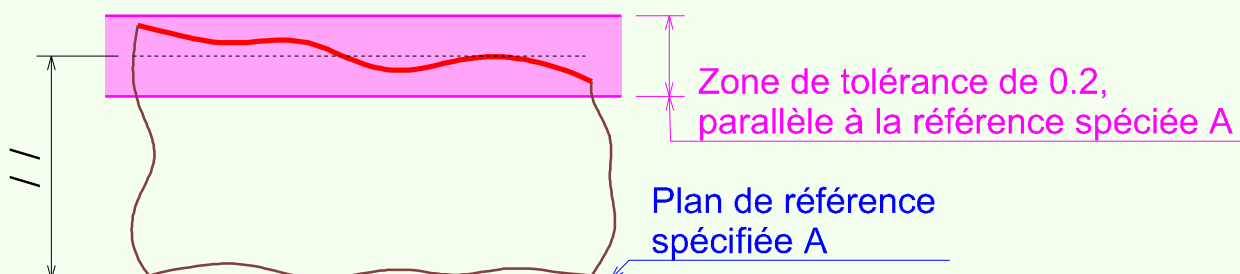
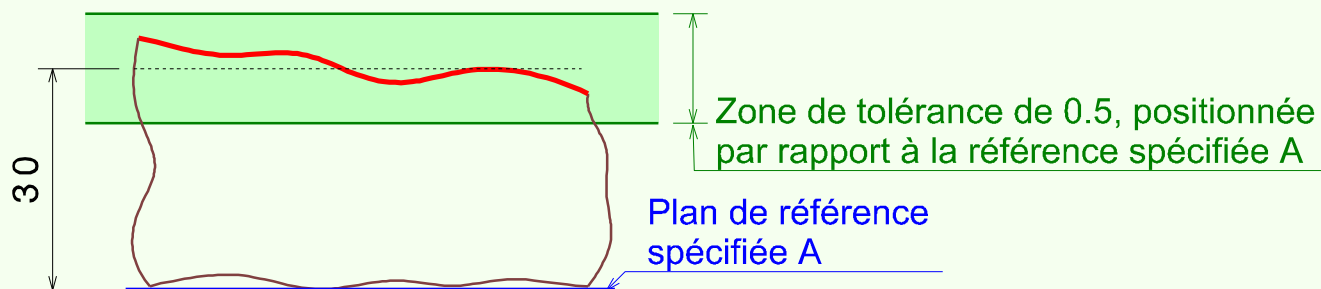


**Erreur courante**

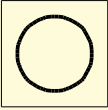


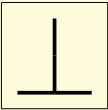
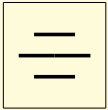
La tolérance de forme ne peut pas être supérieure à la tolérance de position.



**Nota : L'inclusion est appliquée dans le cas d'un même système de références spécifiées pour la position et l'orientation.**



## Tableau des symboles géométriques

Type	Cas général		Cas particulier	
Tolérances de Forme	Profil d'une ligne (Quelconque)		Rectitude	
			Circularité	
	Profil d'une surface (Quelconque)		Planéité	
			Cylindricité	
Tolérances d'Orientation	Inclinaison		Parallélisme	
	Profil d'une ligne Profil d'une surface (avec référence)	 	Perpendicularité	
Tolérances de Position	Localisation Point, ligne droite, surface plane		Concentricité / Coaxialité	
	Profil d'une ligne Profil d'une surface (avec référence)	 	Symétrie	
Tolérances de Battement	Circulaire (simple)		Radial Axial Quelconque	
	Total (double)			



## Cas d'utilisation

A utiliser pour :

-**Limiter les déformations** lors d'un assemblage sur une référence primaire, étanchéité, ...

- Formes linéiques : lorsqu'il y a un **contact linéique** en référence primaire
- Formes surfaciques : lorsqu'il y a un **contact surfacique** en référence primaire

**Nota** : Si la référence primaire est une **référence commune**, il faut limiter son défaut de forme en **Zone Combinée** (zone commune).

-**Limiter un encombrement**, exemple :

- Un cylindre long dont le défaut de forme **ne peut pas** tenir dans l'IT dimensionnel +  $\textcircled{E}$ .  
Encombrement = Dimension maxi + Cylindricité
- Deux cylindres coaxiaux en référence primaire tolérancés en dimensionnel +  $\textcircled{E}$ .  
Encombrement = Dimension maxi enveloppe + Rectitude en Zone Combinée (CZ)

-**Diminuer l'incertitude** de mise en référence en métrologie.

-**Limiter l'effet de cumul** des défauts de forme.

S'applique pour des lignes nominalement droites et des surfaces nominalement planes.

A utiliser pour :

-Une **fonction assemblage en référence secondaire** :

ex. centrage court ( $\textcircled{\varnothing}_{\text{trou}_{\text{min}}} - \textcircled{\varnothing}_{\text{cyl}_{\text{max}}} > \perp_{\text{trou}} + \perp_{\text{cyl}}$ ), ...

**Nota** : Si la référence secondaire est une **zone commune**, il faut limiter son défaut d'orientation en **Zone Combinée** (zone commune).

-Limiter les **comportements non linéaires** (effet bras de levier) en restreignant la zone de tolérance de position.

A utiliser pour :

-Positionner les **références secondaire ou tertiaire** par rapport aux précédentes afin de satisfaire une fonction assemblage ou positionner un groupe d'éléments en référence primaire.

**Nota** : Si les références secondaire ou tertiaire sont en **zone commune**, il faut limiter leur défaut de position en **Zone Combinée** (zone commune).

-Positionner **les interfaces** d'autres pièces.

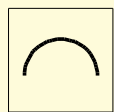
-**Limiter un encombrement** : ex. tolérances générales de profil surfacique par rapport au système de références principal.

S'applique lorsqu'il y a un **mouvement relatif de rotation** entre deux pièces.

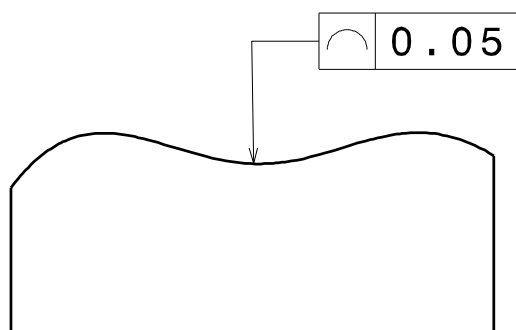
A utiliser pour :

-**Limiter les vibrations (balourds)** : l'alignement du centre de gravité sur l'axe de rotation (équilibrage statique) n'est pas suffisant. Il faut aligner un des axes principaux d'inertie sur l'axe de rotation (équilibrage dynamique) pour limiter un balourd. Ces axes principaux d'inertie sont facilement identifiables avec un logiciel de CAO.

-Assurer une **régularité de mouvement**.



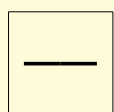
Profil d'une  
Ligne



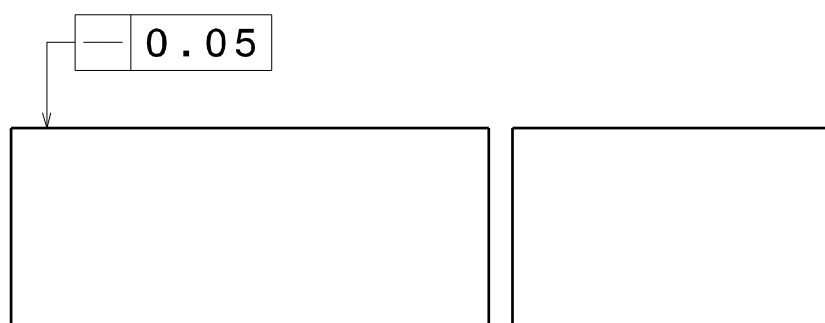
Elément Nominal : Voir 3D en cotes moyennes

**ET** : Toutes les **lignes** de la surface réelle, parallèles au plan de projection.

**ZT** : Dans chaque section  $P_i$ , une surface plane limitée par deux lignes enveloppes espacées par des cercles de diamètre 0.05, centrés sur l'élément nominal.

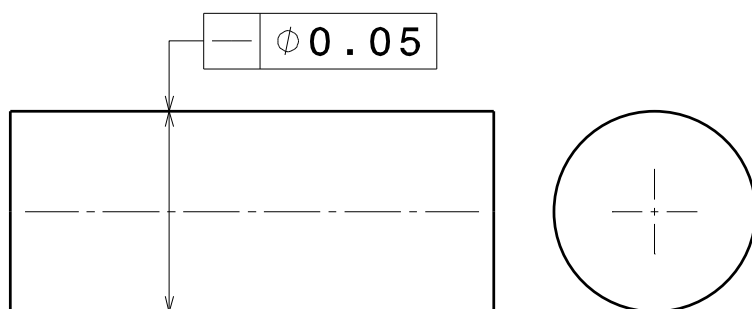


Rectitude



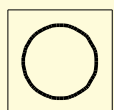
**ET** : Toutes les **lignes** nominalement droites de la surface réelle, parallèles au plan de projection.

**ZT** : Dans chaque section  $P_i$ , une surface plane limitée par deux droites parallèles, distantes de 0.05.

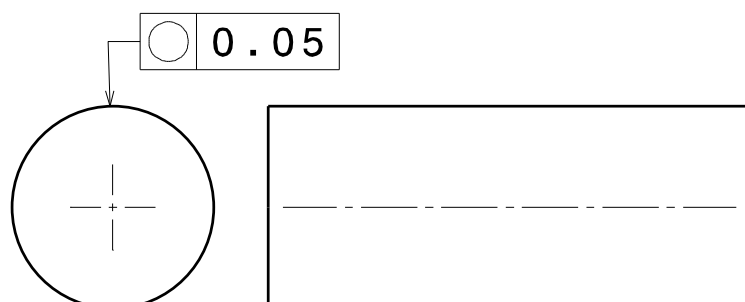


**ET** : Une **ligne** nominalement droite, axe extrait d'un cylindre.

**ZT** : Un volume limité par un cylindre de diamètre 0.05.



Circularité

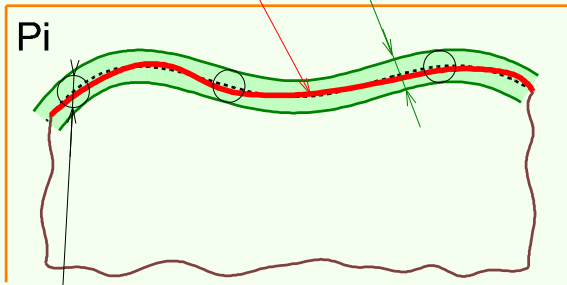


**ET** : Toutes les **lignes** nominalement circulaires des sections droites du cylindre.

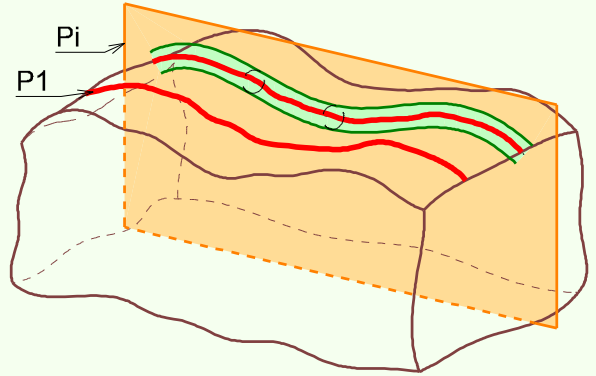
**ZT** : Dans chaque section  $P_i$ , une surface plane limitée par deux cercles concentriques, distants de 0.05.

Zone de Tolérance de 0.05

Élément Tolérancé

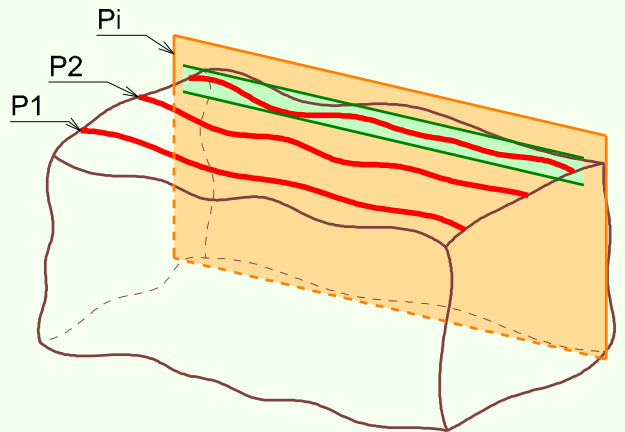
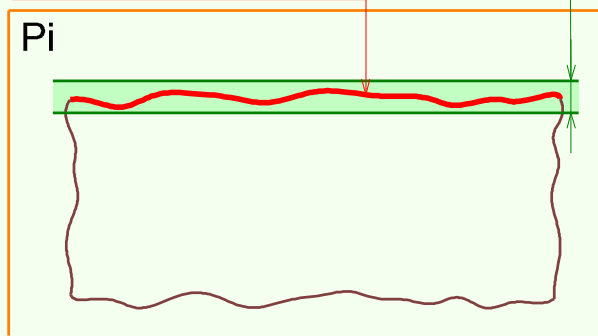


Cercle de  $\varnothing 0.05$ , centré sur un Élément Nominal



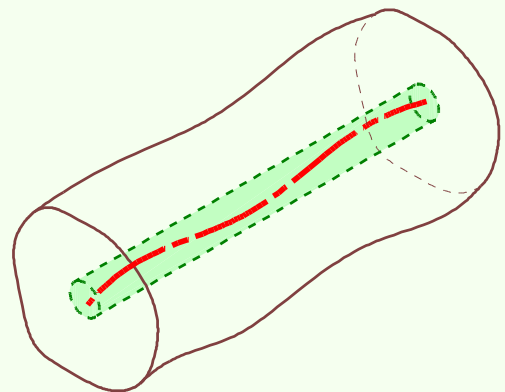
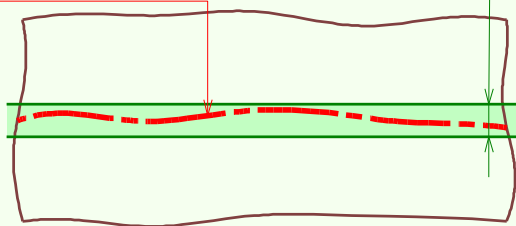
Zone de Tolérance de 0.05

Élément Tolérancé



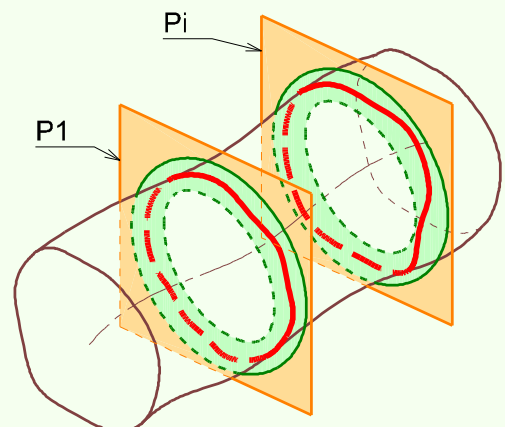
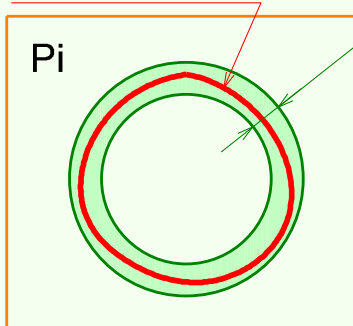
Zone de Tolérance de  $\varnothing 0.05$

Élément Tolérancé



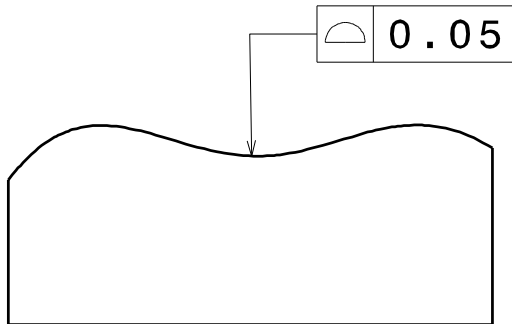
Zone de Tolérance de 0.05

Élément Tolérancé



D

Profil d'une surface

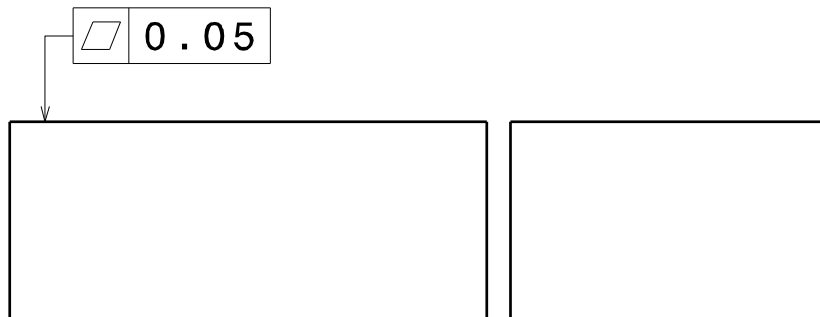


Élément Nominal : Voir 3D en cotes moyennes

**ET** : Une **surface**.**ZT** : Un volume limité par deux surfaces enveloppes espacées par des sphères de diamètre 0.05, centrées sur la surface nominale.

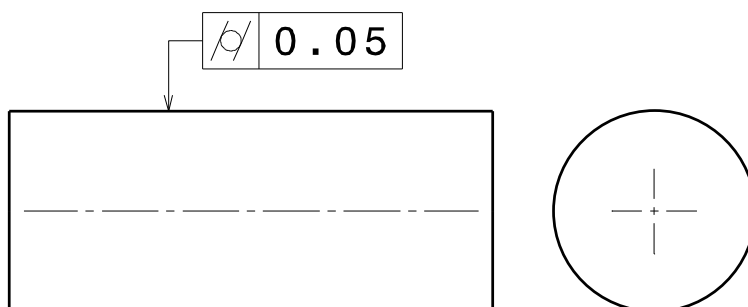
□

Planéité

**ET** : Une **surface** nominale plane.**ZT** : Un volume limité par deux plans parallèles distants de 0.05.

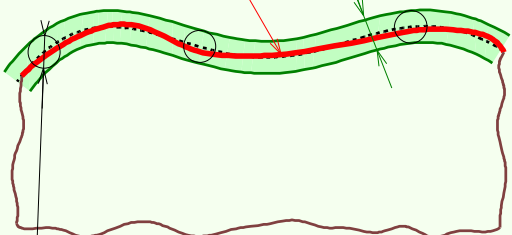
⊙

Cylindricité

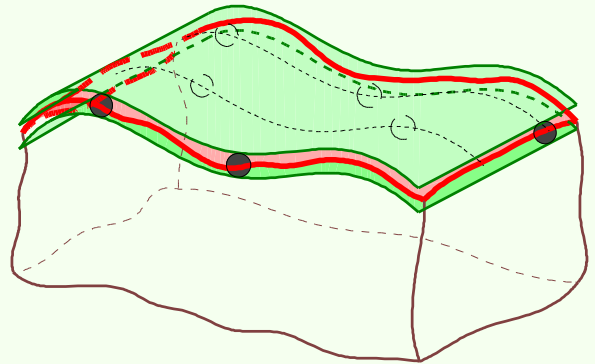
**ET** : Une **surface** nominale cylindrique.**ZT** : Un volume limité par deux cylindres coaxiaux, distants de 0.05.

Zone de Tolérance de 0.05

Élément Tolérancé

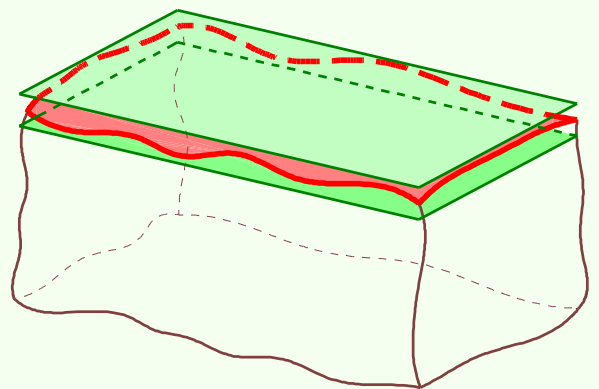
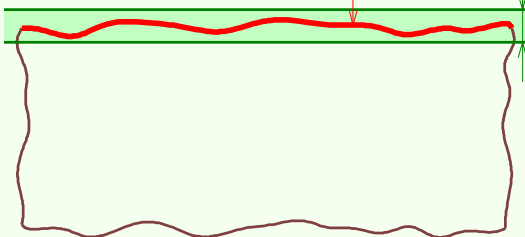


Sphère de  $\varnothing 0.05$ , centrée sur une Surface Nominale



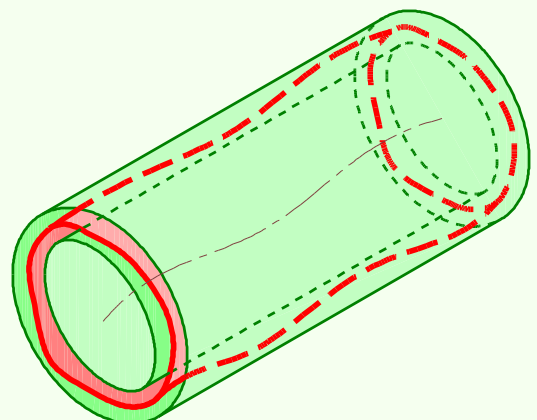
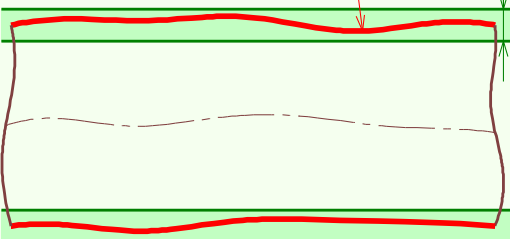
Zone de Tolérance de 0.05

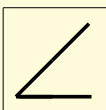
Élément Tolérancé



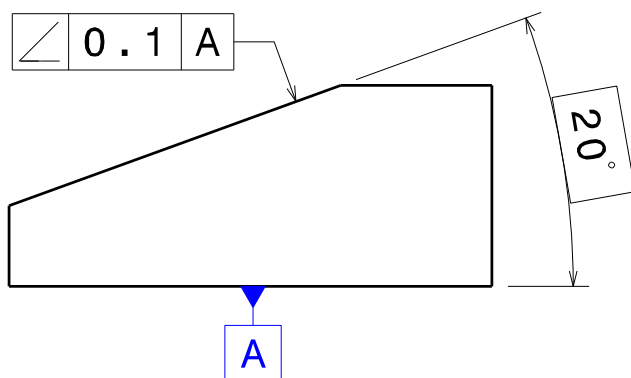
Zone de Tolérance de 0.05

Élément Tolérancé





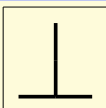
Inclinaison



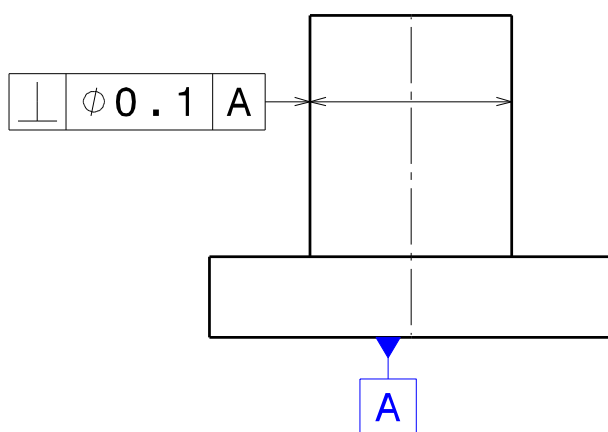
**ET** : Une **surface** nominale plane.

**ZT** : Un volume limité par deux plans parallèles distants de 0.1, orientés par rapport à la **référence** spécifiée A.

**RS** : A Référence Primaire.



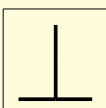
Perpendicularité



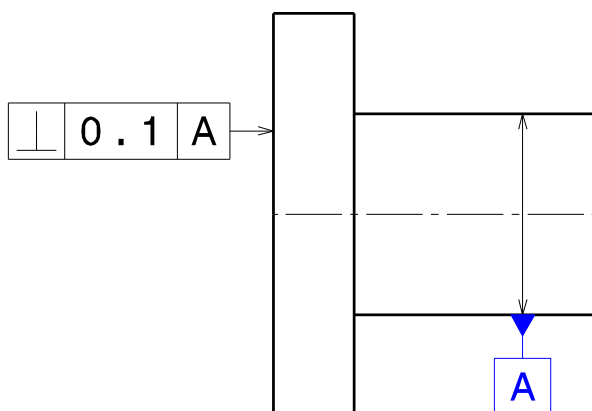
**ET** : Une **ligne** nominale droite, axe extrait d'un cylindre.

**ZT** : Un volume limité par un cylindre de diamètre 0.1, d'axe perpendiculaire à la **référence** spécifiée A.

**RS** : A Référence Primaire.



Perpendicularité

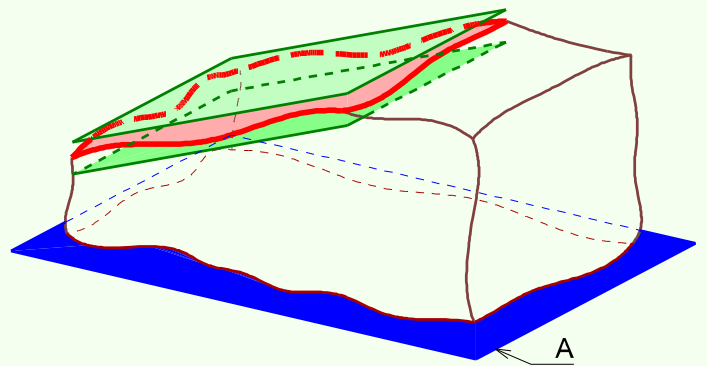
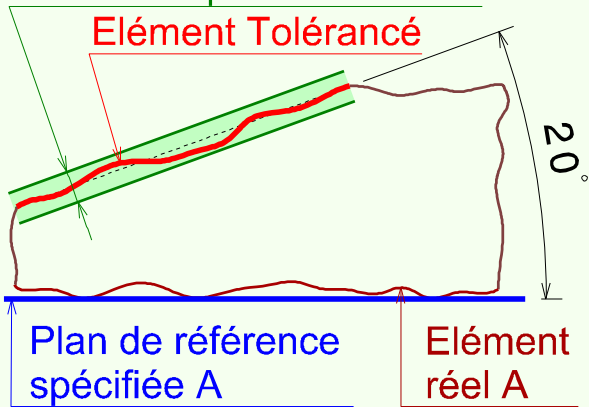


**ET** : Une **surface** nominale plane.

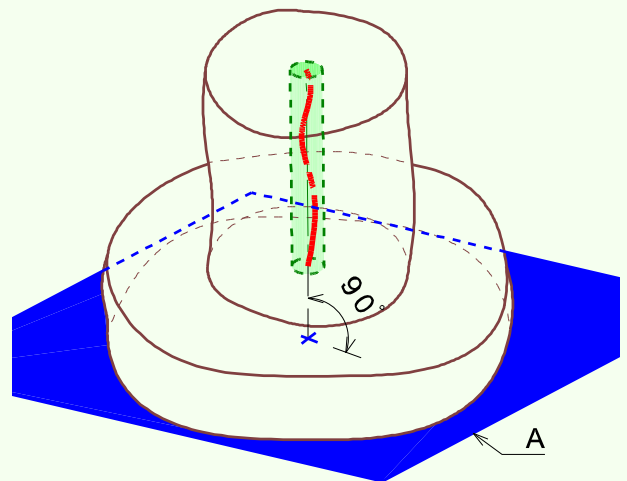
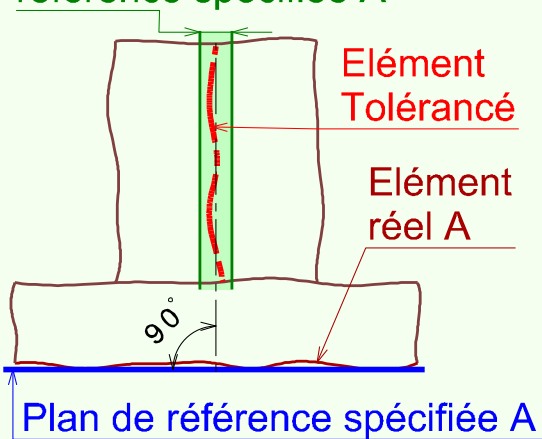
**ZT** : Un volume limité par deux plans parallèles distants de 0.1, perpendiculaires à la **référence** spécifiée A.

**RS** : A Référence Primaire.

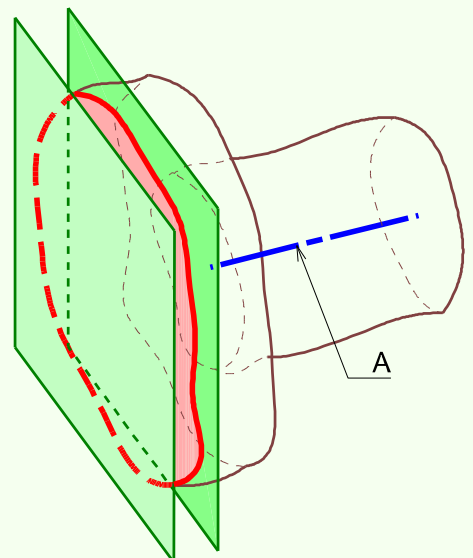
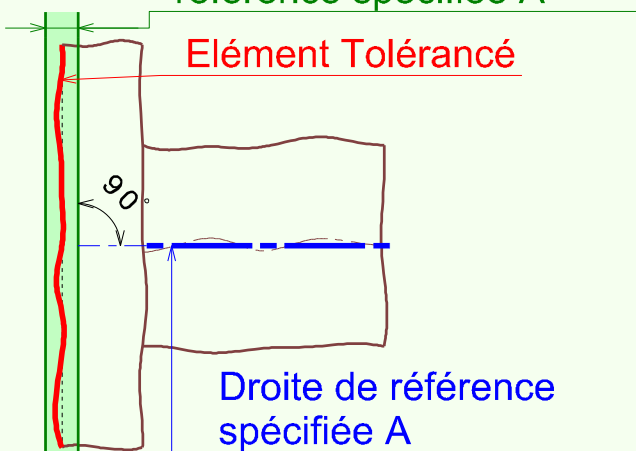
Zone de Tolérance de 0.1, orientée par rapport à la référence spécifiée A

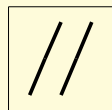


Zone de Tolérance de  $\varnothing 0.1$ , perpendiculaire à la référence spécifiée A

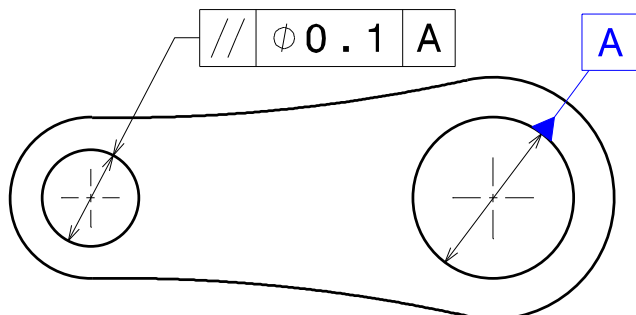


Zone de Tolérance de 0.1, perpendiculaire à la référence spécifiée A





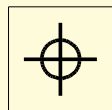
Parallélisme



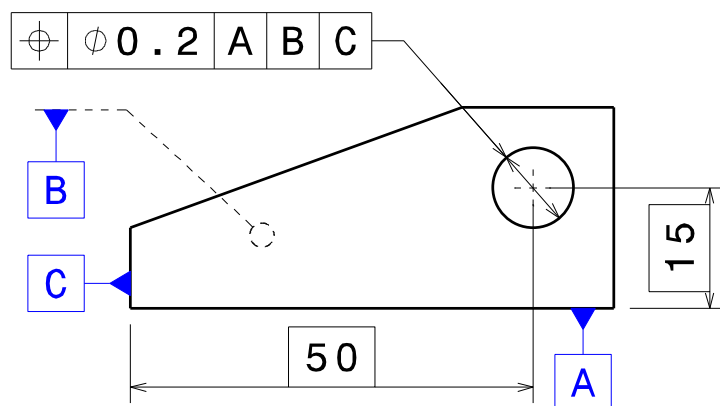
**ET** : Une **ligne** nominalement droite, axe extrait d'un trou.

**ZT** : Un volume limité par un cylindre de diamètre 0.1, d'axe parallèle à la **référence** spécifiée A.

**RS** : A Référence Primaire.



Localisation



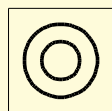
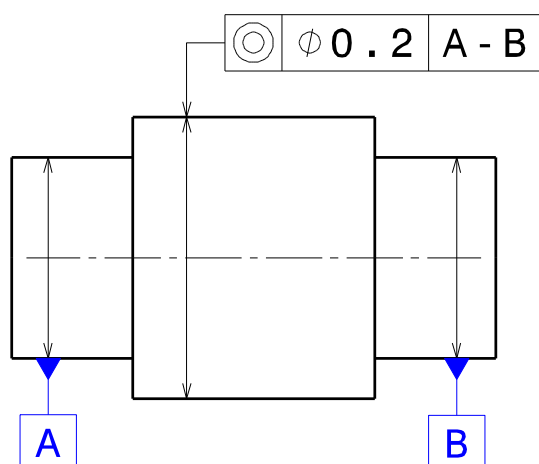
**ET** : Une **ligne** nominalement droite, axe extrait du trou.

**ZT** : Un volume limité par un cylindre de diamètre 0.2, positionné par rapport au système de **références** spécifiées A, B et C.

**RS** : A Référence Primaire.

B Référence Secondaire.

C Référence Tertiaire.

Coaxialité /  
Concentricité

**ET** : Une **ligne** nominalement droite, axe extrait d'un cylindre.

**ZT** : Un volume limité par un cylindre de diamètre 0.2, centré sur la **référence** spécifiée A-B.

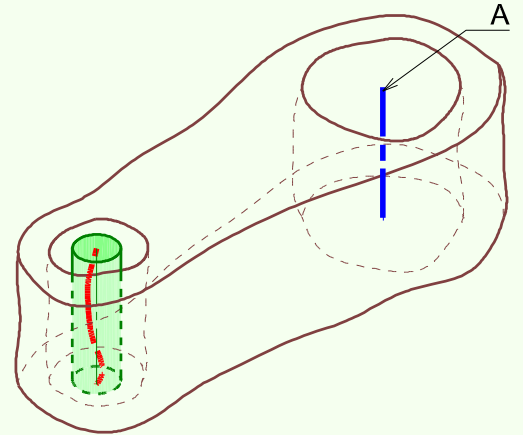
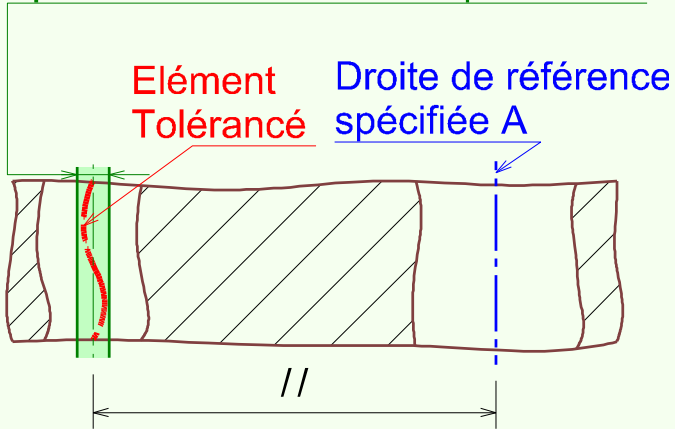
**RS** : A-B Référence Commune.

**Nota** :

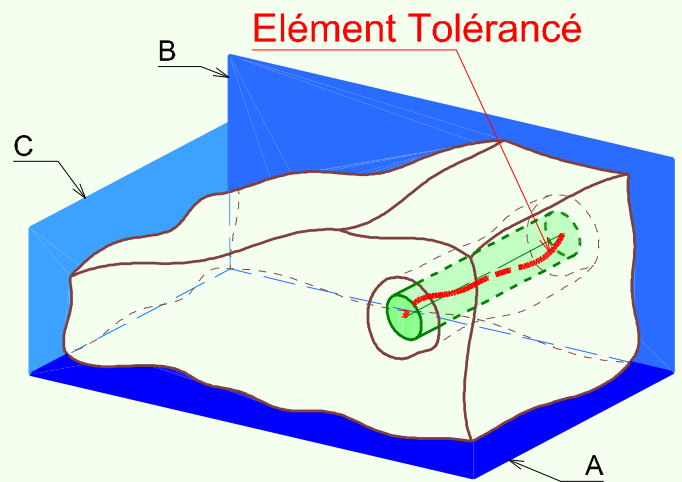
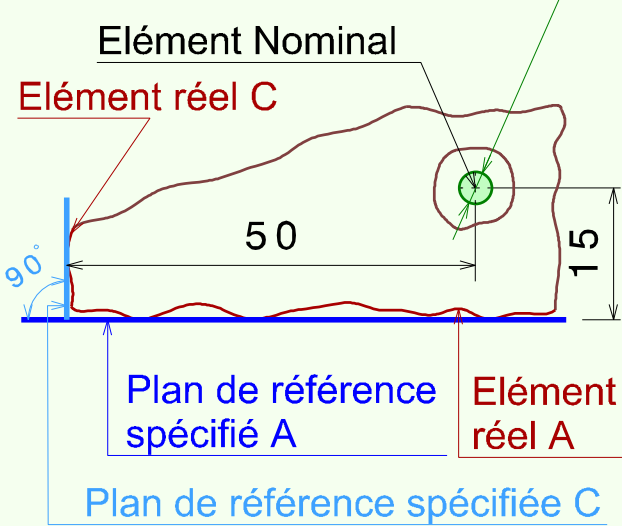
- Coaxialité pour aligner deux axes
- Concentricité pour aligner deux centres de cercles.



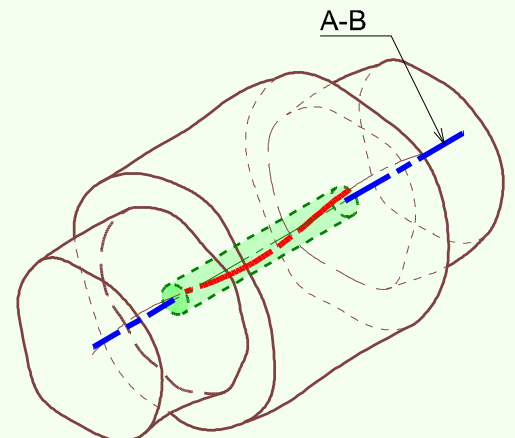
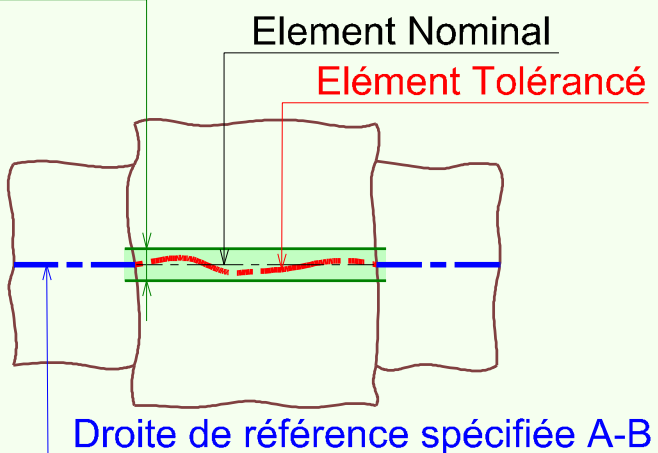
Zone de Tolérance de  $\varnothing 0.1$ ,  
parallèle à la référence spécifiée A

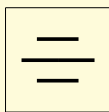


Zone de Tolérance de  $\varnothing 0.2$ ,  
positionnée par rapport au système  
de références spécifiées A,B,C

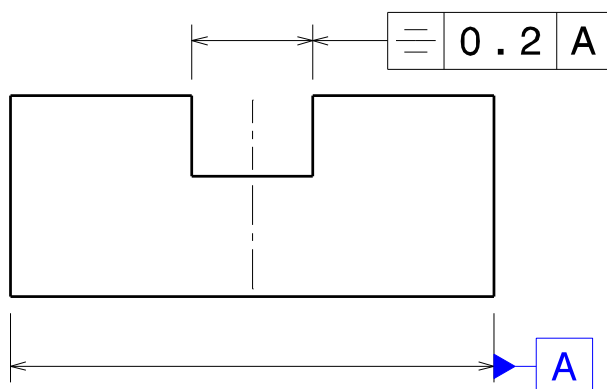


Zone de Tolérance de  $\varnothing 0.2$ , centrée sur  
la droite de référence spécifiée A-B





Symétrie

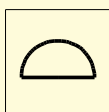


**ET** : Une **surface** médiane nominale plane extraite de la rainure.

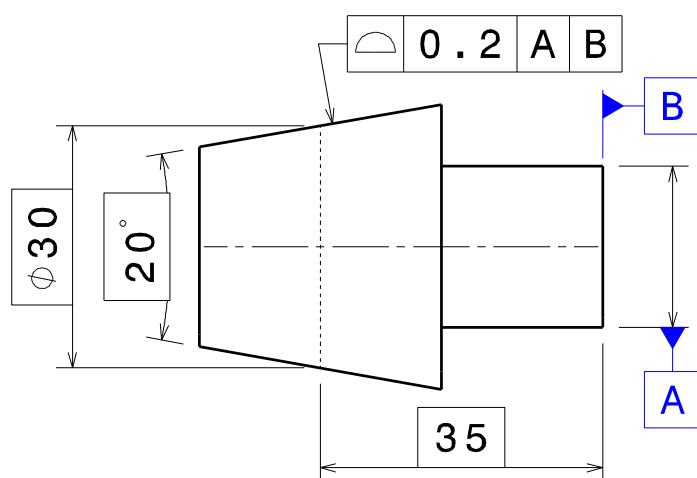
**ZT** : Un volume limité par deux plans parallèles distants de 0.2, disposés symétriquement par rapport à la **référence** spécifiée A.

**RS** : A Référence Primaire.

**Nota** : Pour aligner une surface plane, une ligne droite ou un point par rapport à un plan ou une droite.



Profil d'une surface avec référence(s)

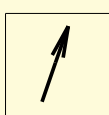


**ET** : Une **surface** nominale conique.

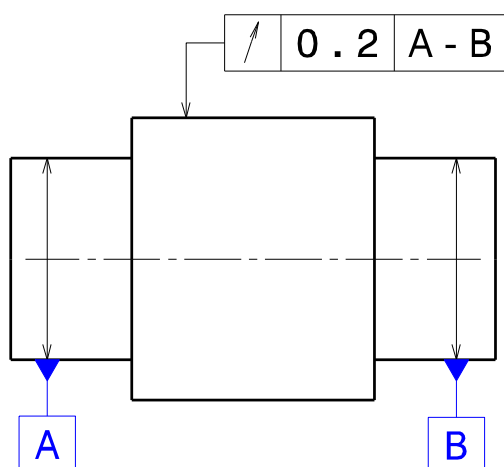
**ZT** : Un volume limité par deux surfaces enveloppes espacées par des sphères de diamètre 0.2 dont les centres parcourent la surface conique théorique positionnée par rapport au système de **références** spécifiées A et B.

**RS** : A Référence Primaire.

B Référence Secondaire.



Battement circulaire radial

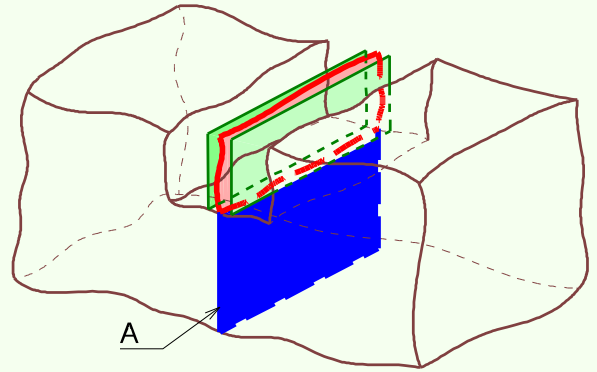
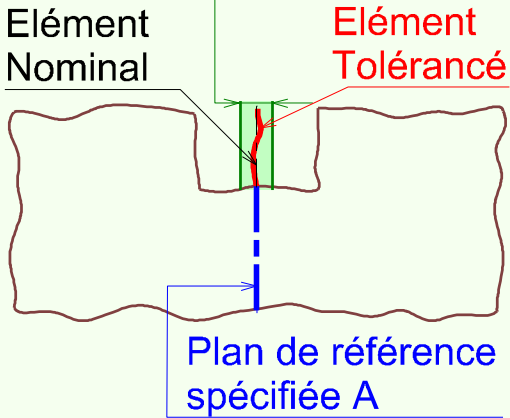


**ET** : Toutes les **lignes** nominale circulaires dans les plans perpendiculaires à la droite de référence.

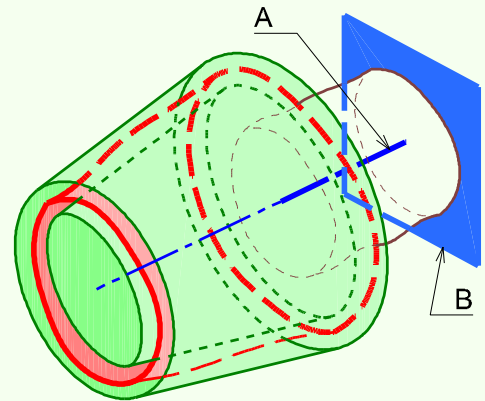
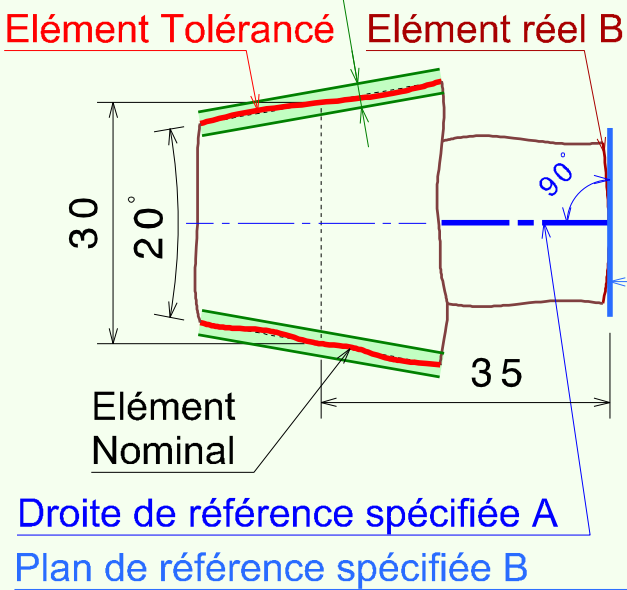
**ZT** : Dans chaque section  $P_i$ , une surface plane limitée par deux cercles concentriques distants de 0.2, centrés sur la **référence** spécifiée A-B.

**RS** : A-B Référence Primaire.

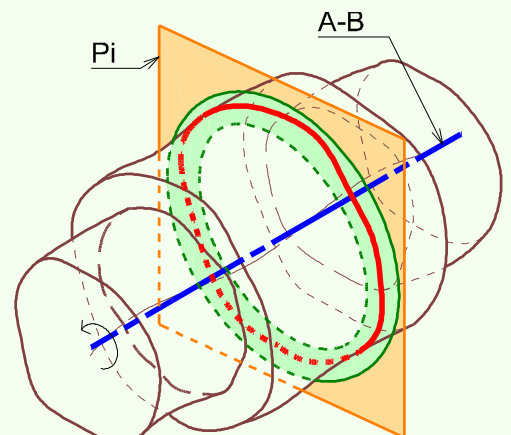
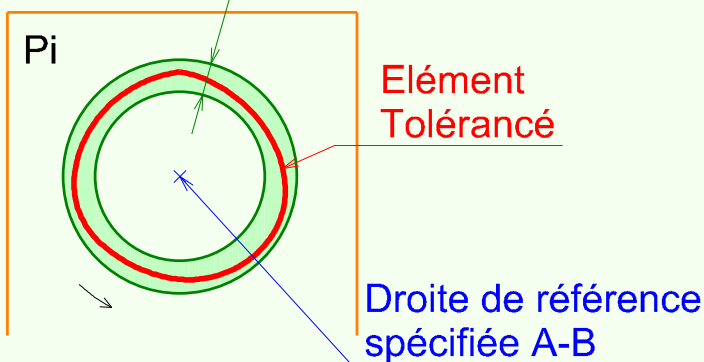
Zone de Tolérance de 0.2, alignée par rapport à la référence spécifiée A

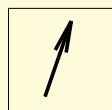


Zone de Tolérance de 0.2, positionnée par rapport au système de références spécifiées A, B

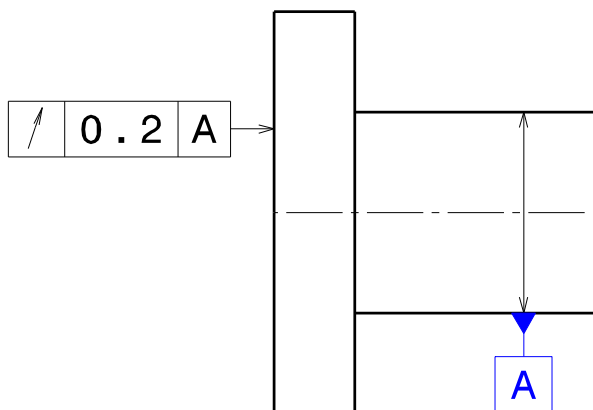


Zone de Tolérance de 0.2, centrée sur la référence spécifiée A-B





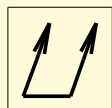
Battement  
circulaire axial



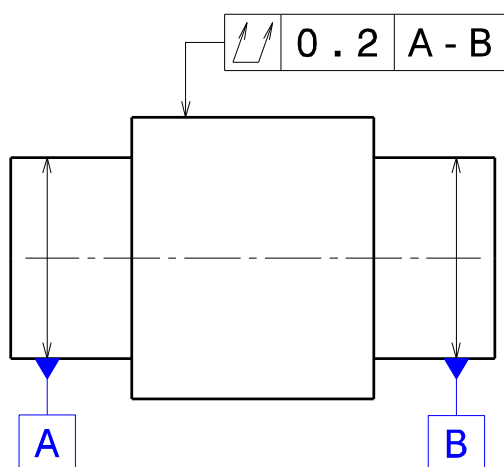
**ET** : Toutes les **lignes** nominalement circulaires d'intersection d'une surface nominalement plane et d'un cylindre parfait centré sur la droite de référence A.

**ZT** : Dans chaque section  $C_i$ , une surface cylindrique limitée par deux cercles distants axialement de 0.2, centrés sur la **référence** spécifiée A.

**RS** : A Référence Primaire.



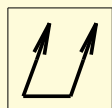
Battement  
total radial



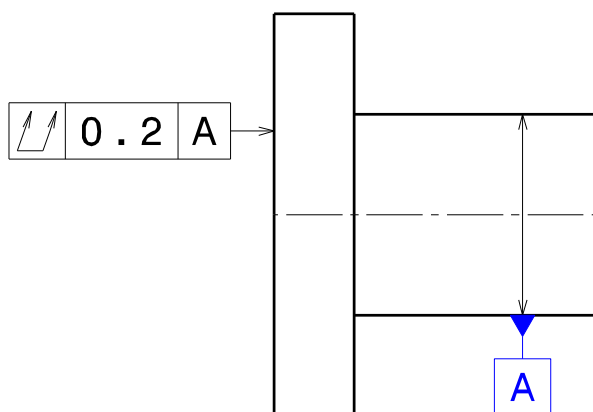
**ET** : Une **surface** nominalement cylindrique.

**ZT** : Un volume limité par deux cylindres coaxiaux distants de 0.2, centrés sur la **référence** spécifiée A-B.

**RS** : A-B Référence Primaire.



Battement  
total axial



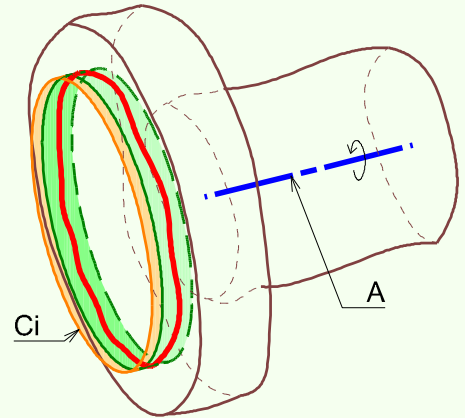
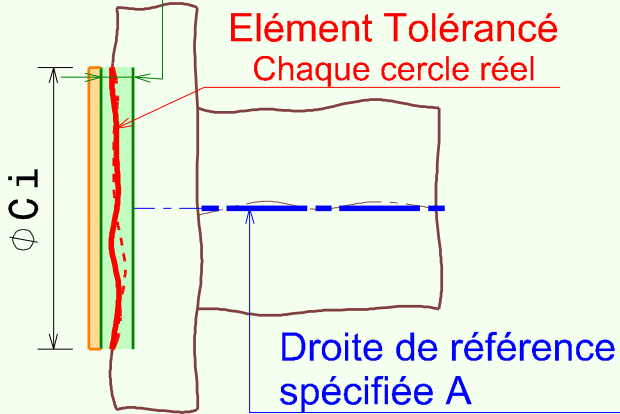
**ET** : Une **surface** nominalement plane.

**ZT** : Un volume limité par deux plans parallèles distants de 0.2, perpendiculaires à la **référence** spécifiée A.

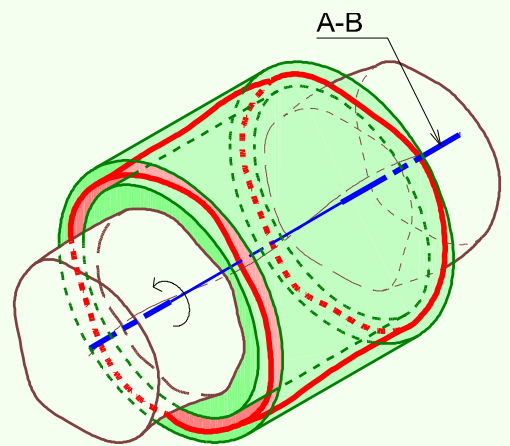
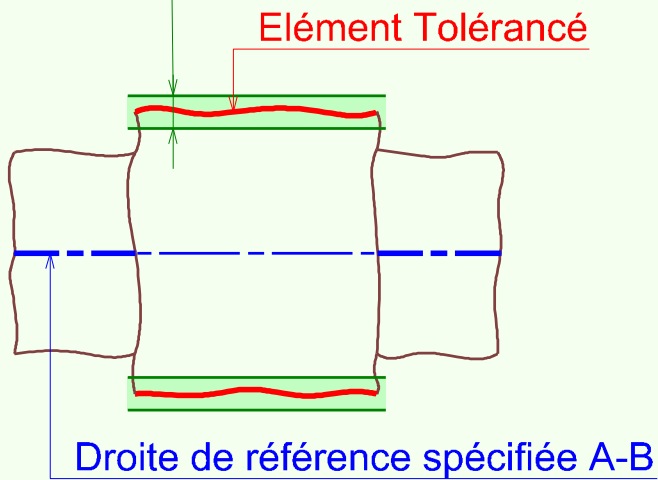
**RS** : A Référence Primaire.

**Nota** : Cette écriture est équivalente à une perpendicularité.

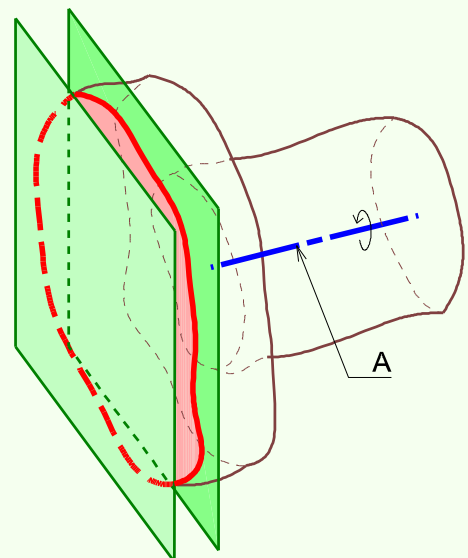
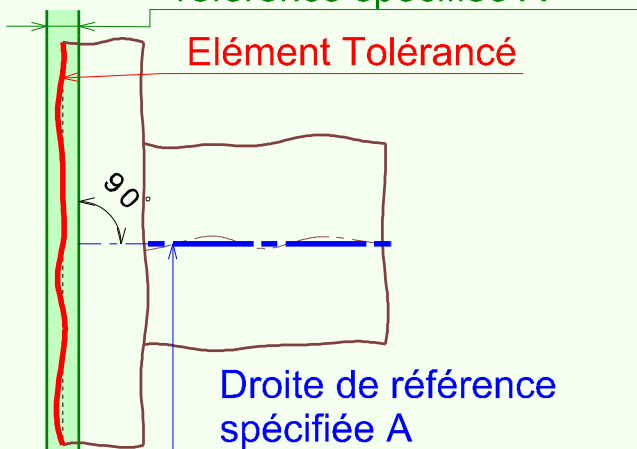
Zone de Tolérance de 0.2, centrée sur la référence spécifiée A



Zone de Tolérance de 0.2, centrée sur la droite de référence spécifiée A-B



Zone de Tolérance de 0.2, perpendiculaire à la référence spécifiée A

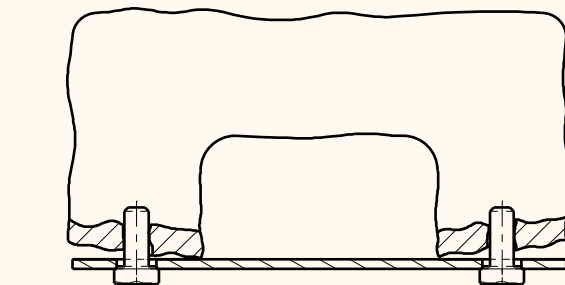
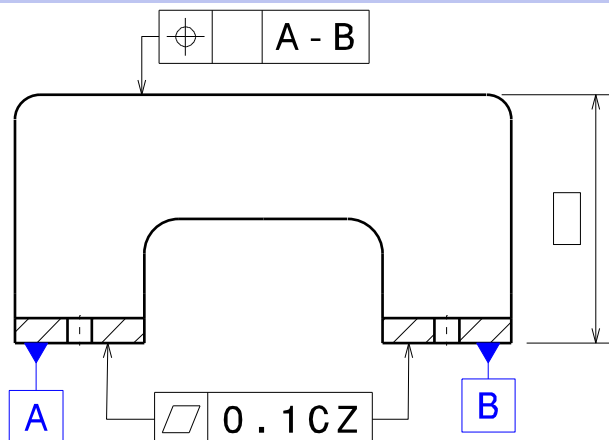


CZ

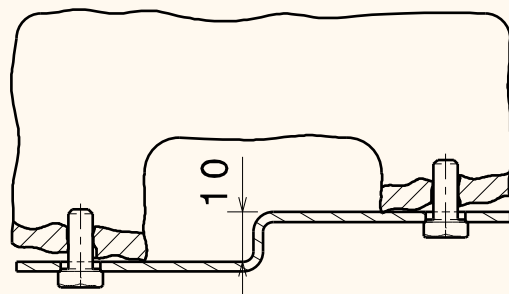
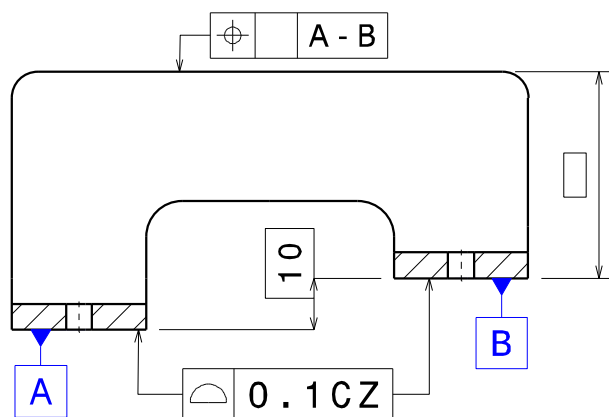
Planéité en Zone Combinée

**Zone Combinée :**

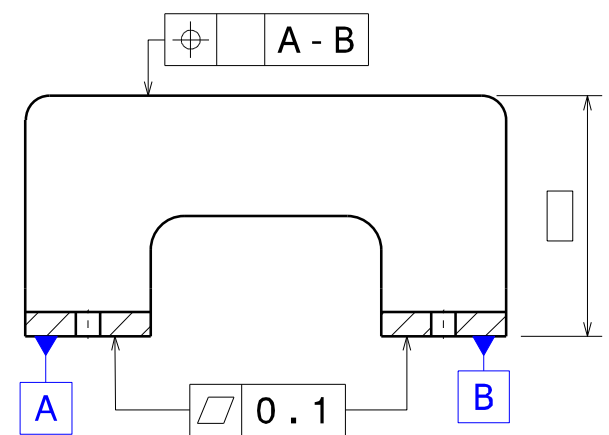
Lorsque plusieurs zones de tolérance combinées (contrôlées par le même indicateur de tolérance) sont appliquées simultanément à plusieurs éléments distincts (de façon non indépendante), l'exigence doit être indiquée par le symbole CZ pour « Zone Combinée ». Elles sont en position théorique exacte.



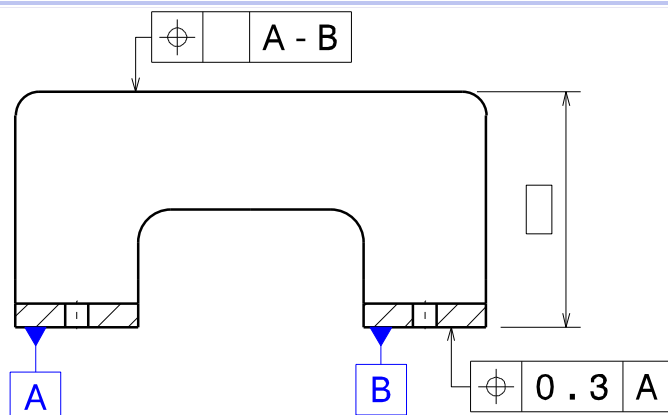
Avec le modificateur CZ le principe d'indépendance **ne s'applique plus**.



Le modificateur CZ s'applique aussi pour les plans décalés.

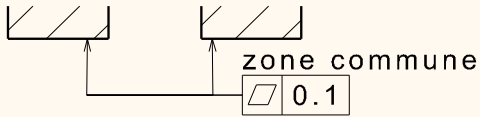
**Erreurs courantes**

Sans le modificateur CZ, le principe d'indépendance **s'applique**.

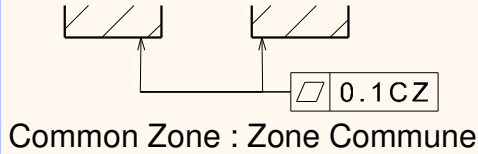


**Ne pas dissocier** une référence commune.  
Exemple : ne pas localiser B par rapport à A.

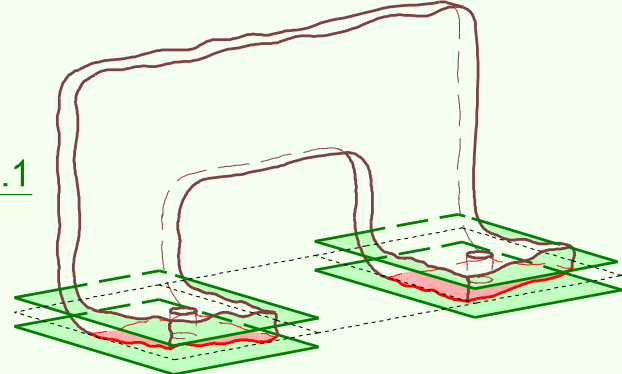
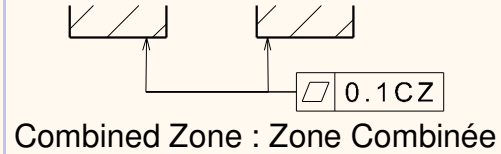
## ISO 1101 - 1983



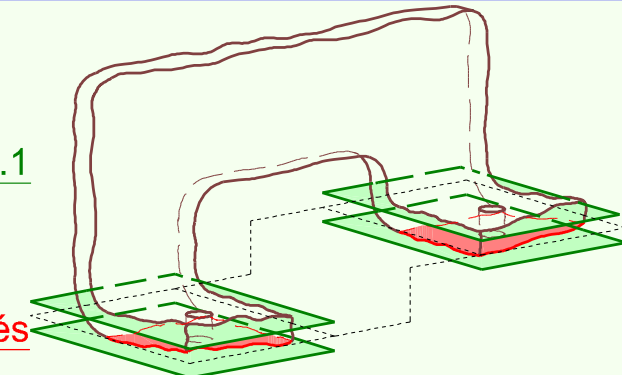
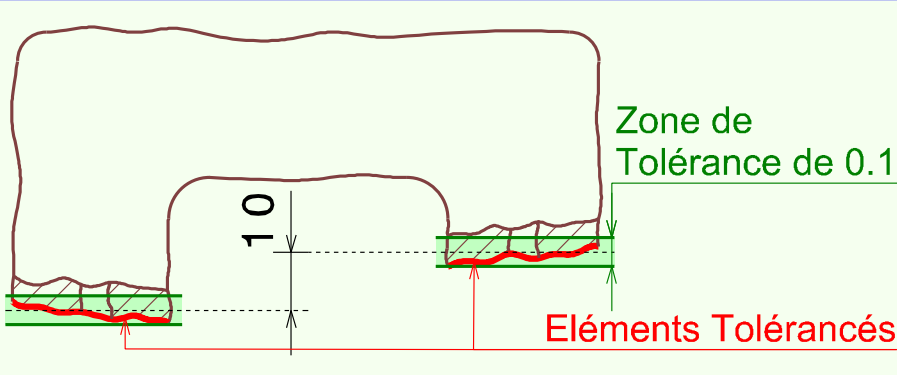
## ISO 1101 - 2001



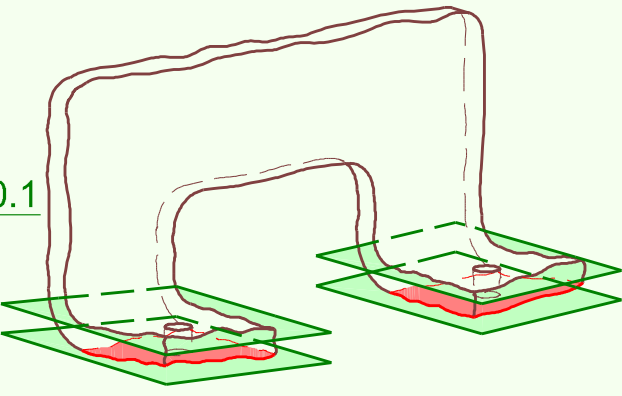
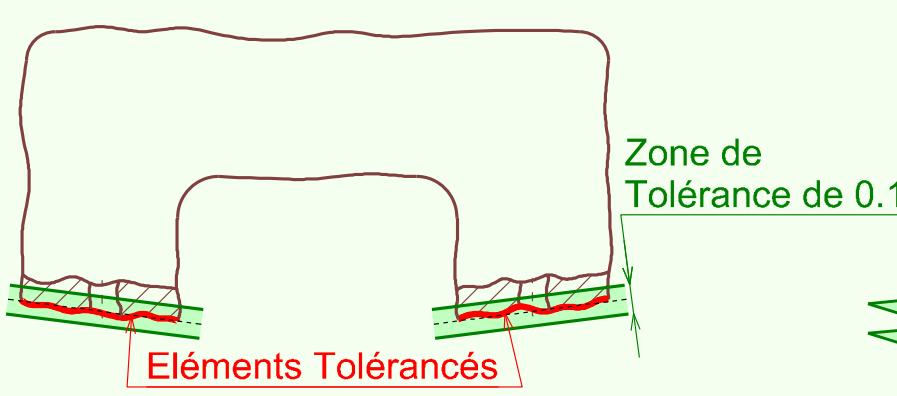
## ISO 1101 - 2017



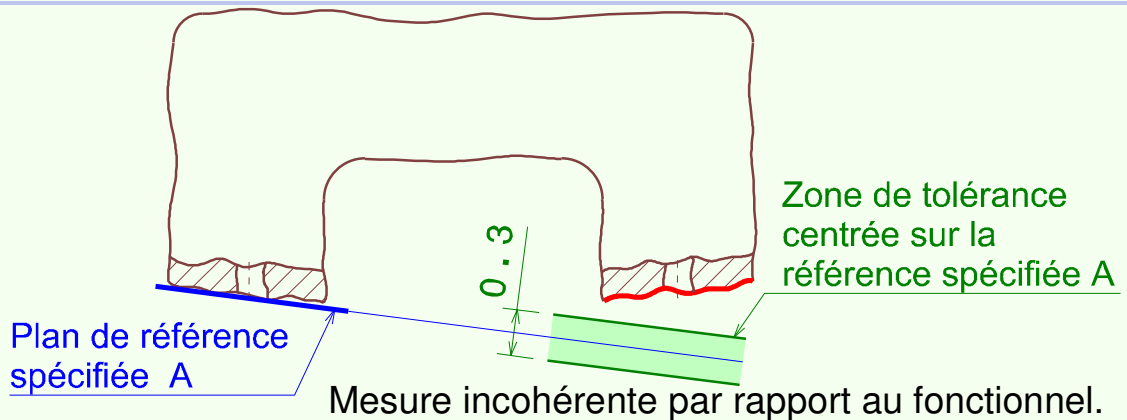
Les zones de tolérances sont parfaitement alignées.



Les zones de tolérances sont parfaitement parallèles et décalées de 10mm.

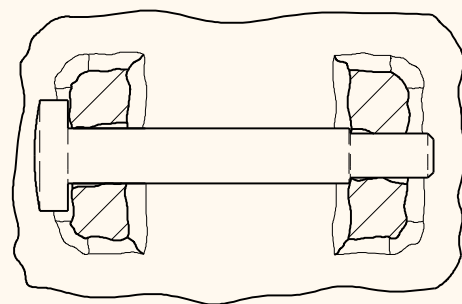
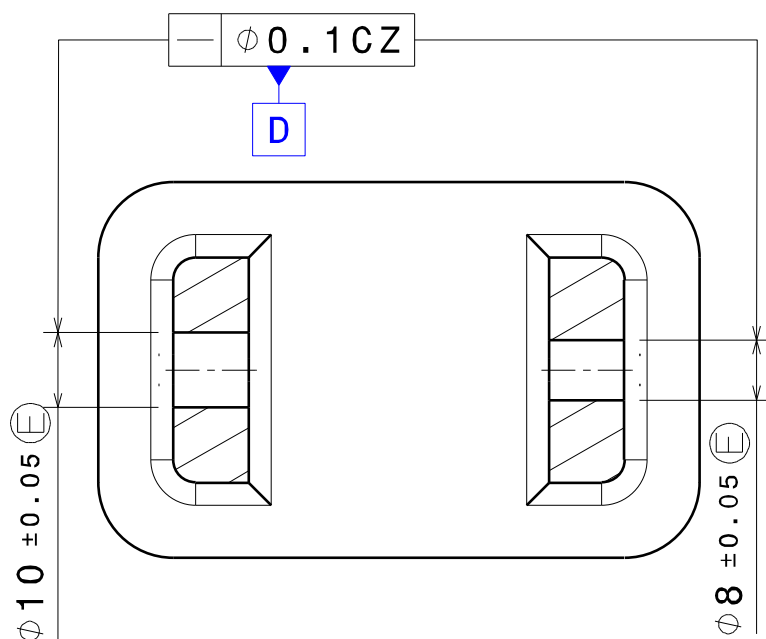


Les zones de tolérances sont indépendantes l'une de l'autre.



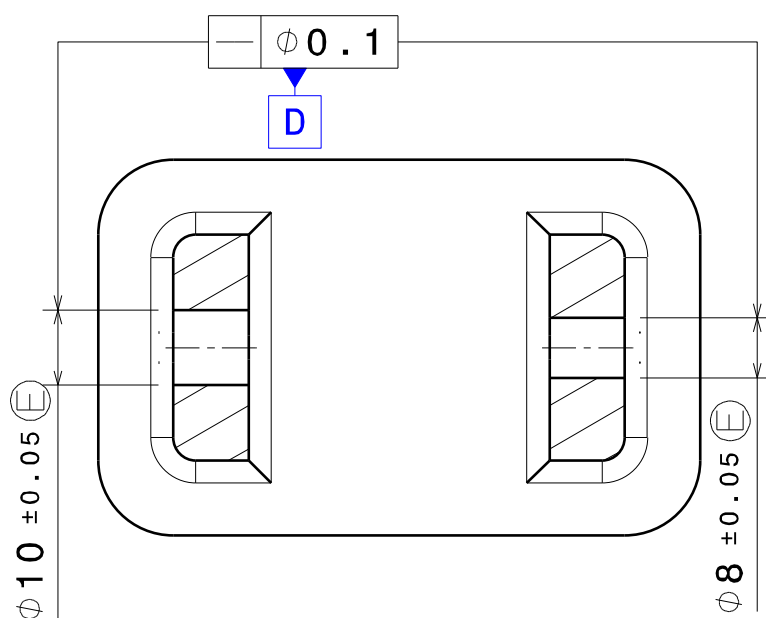
CZ

Rectitude en Zone Combinée



Avec le modificateur CZ le principe d'indépendance **ne s'applique plus.**

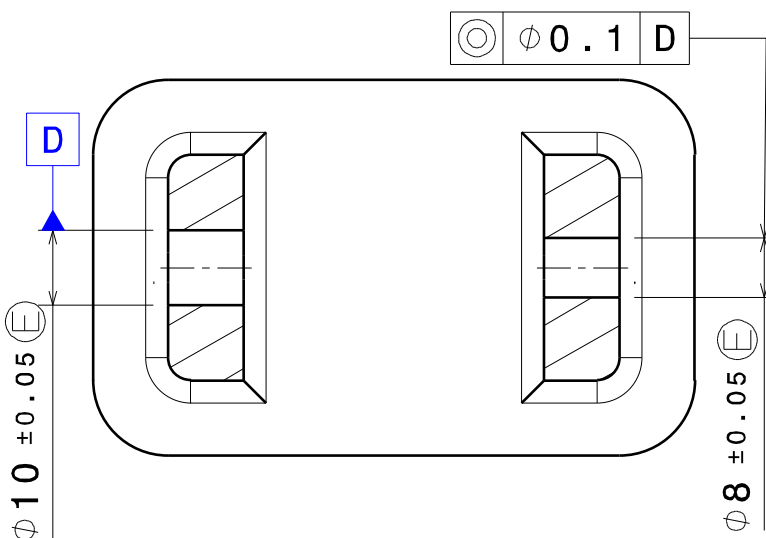
La référence spécifiée serait **D-D**.



**Erreurs courantes**

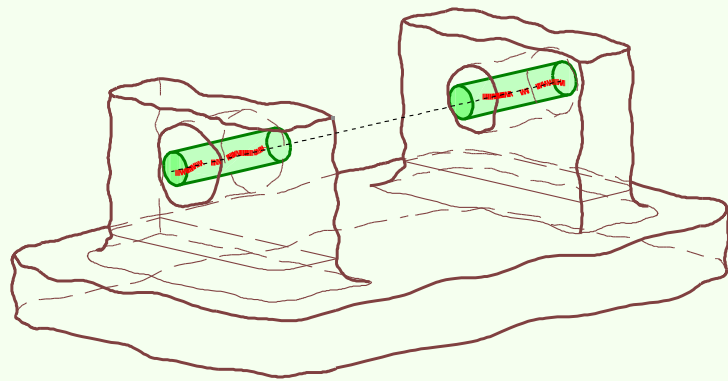
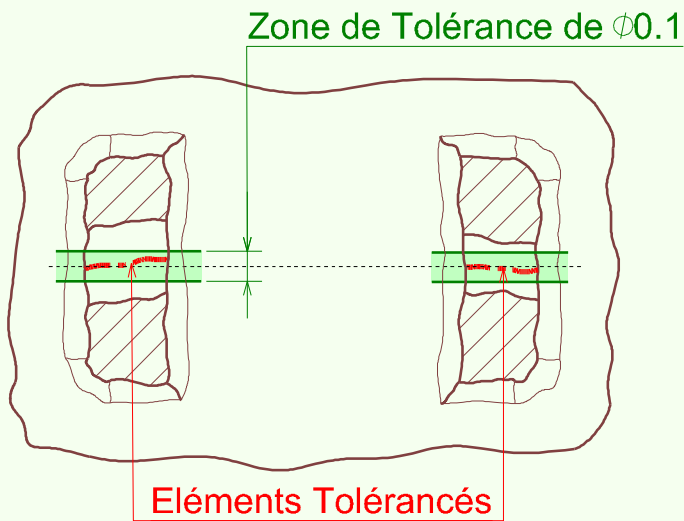


Sans le modificateur CZ, le principe d'indépendance **s'applique.**

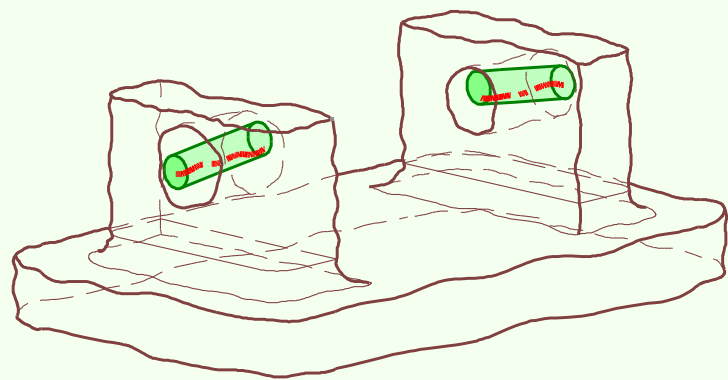
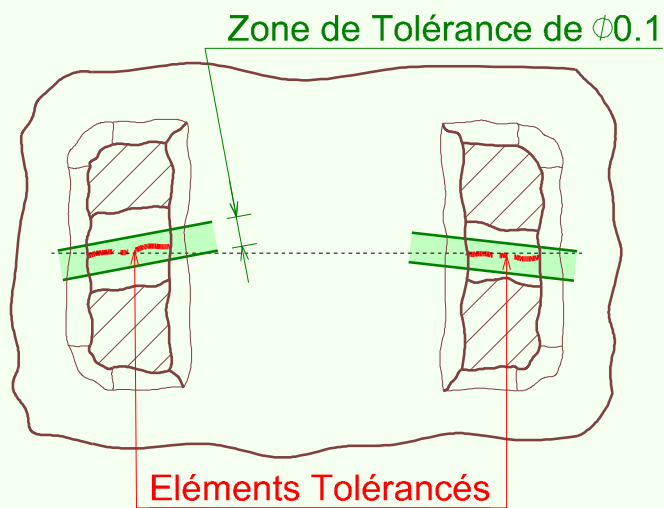


Ne pas dissocier une référence commune.

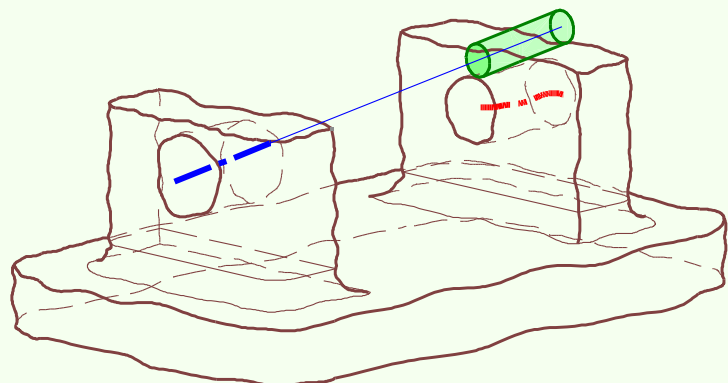
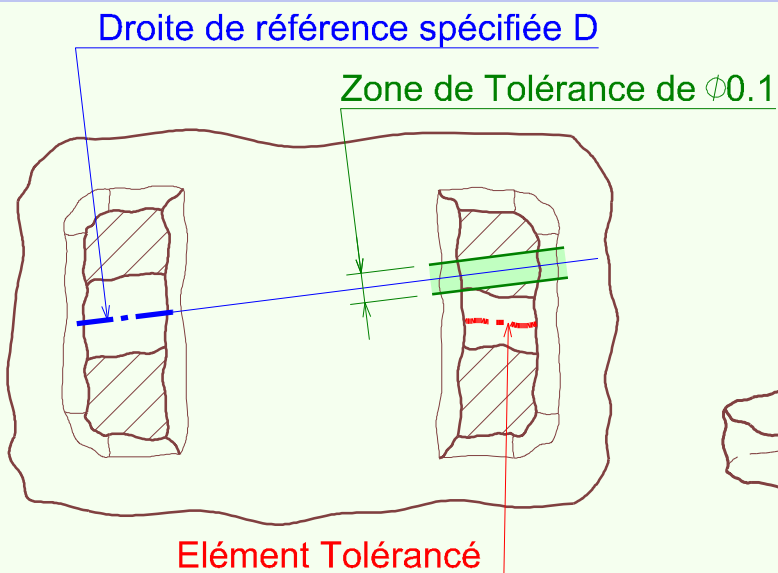




Les zones de tolérances sont parfaitement alignées.



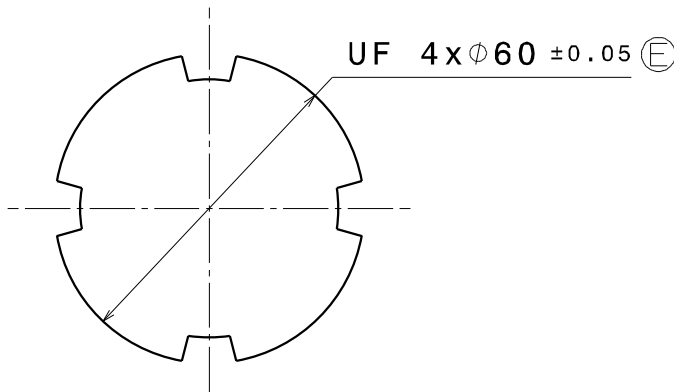
Les zones de tolérances sont indépendantes l'une de l'autre.



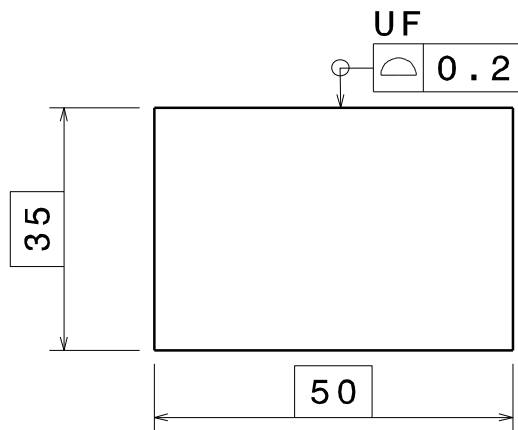
Mesure incohérente par rapport au fonctionnel.

UF

**Élément Unifié :**  
Le modificateur UF associe des éléments tolérancés en un élément simple.  
C'est un élément composé qui peut être continu ou non.

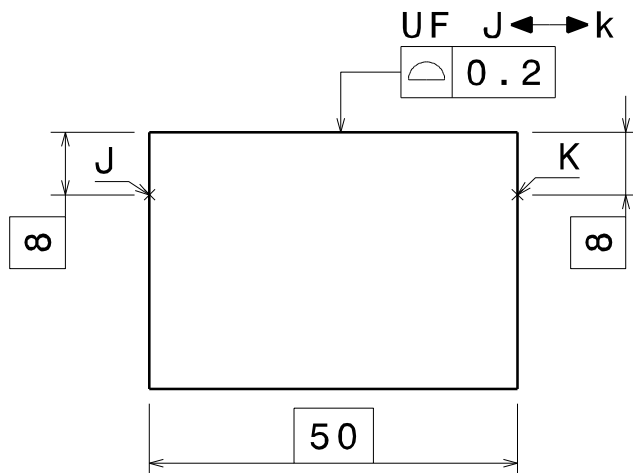


Pour une entité dimensionnelle unifiée, la taille doit être précédée par UF nx.



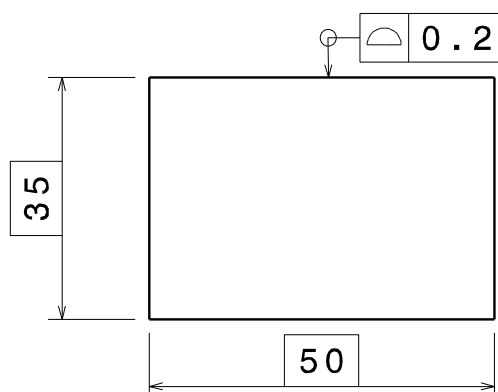
Le symbole « **tout autour** » indique que la spécification s'applique sur chaque élément du contour.

Le modificateur **UF** permet d'unir le contour fermé.



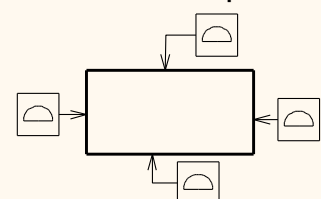
Le symbole « **entre** » doit être utilisé entre deux lettres majuscules qui définissent le début et la fin de l'élément tolérancé.

L'élément obtenu se compose de tous les segments ou zones entre le début et la fin des éléments, ou des parties d'éléments, identifiés.

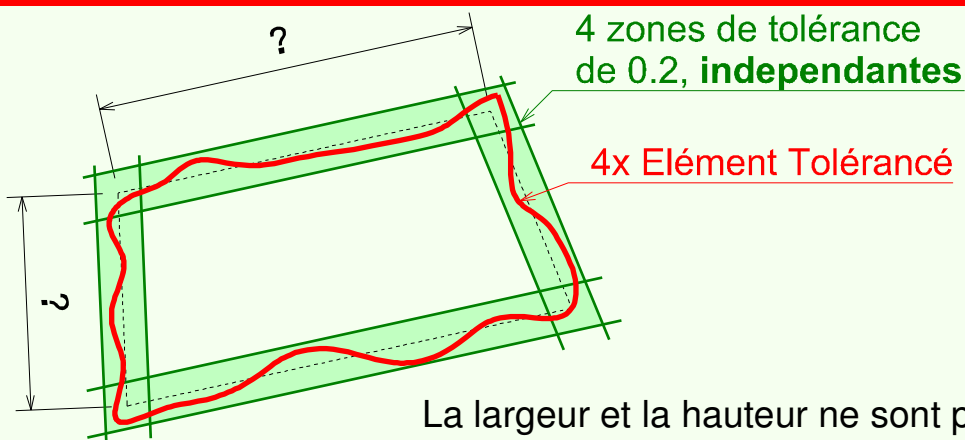
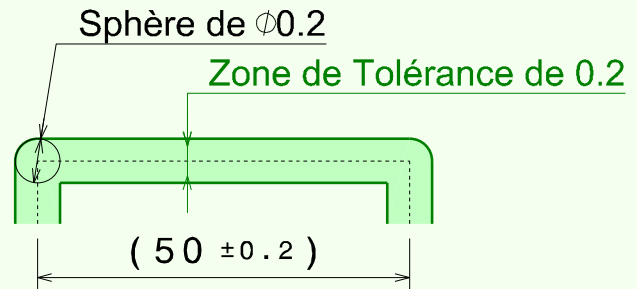
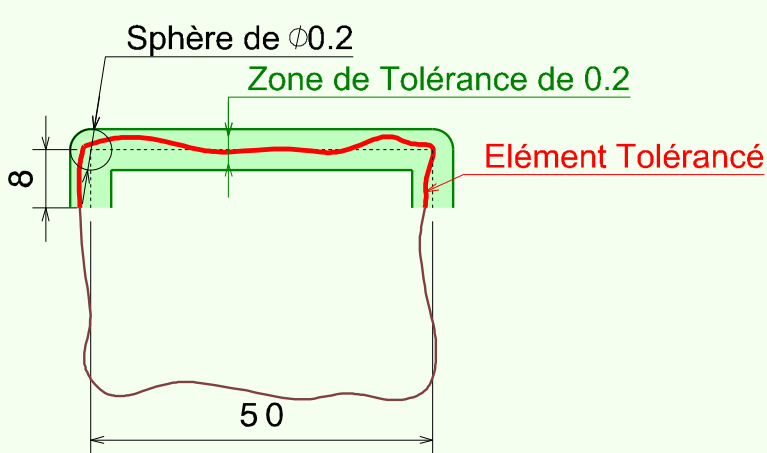
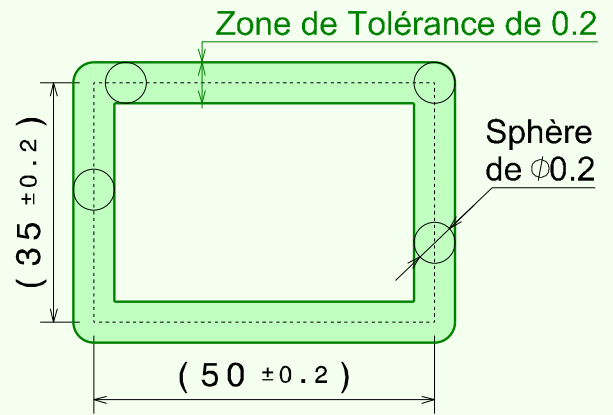
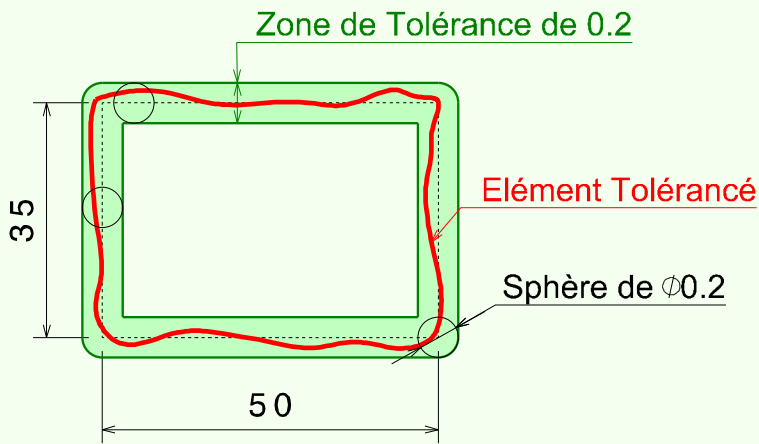
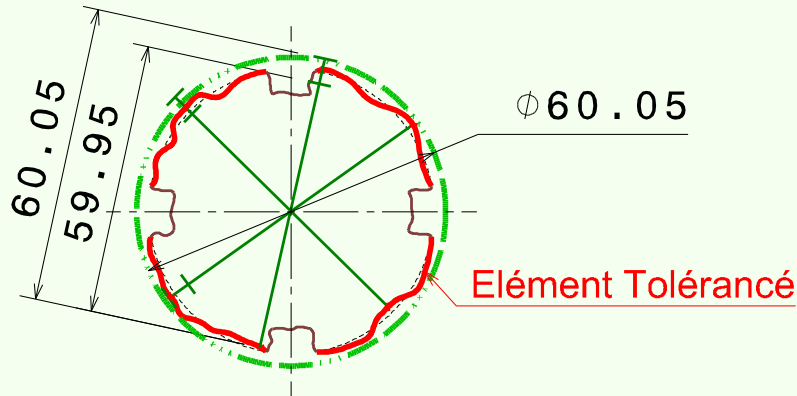


Sans le modificateur UF, le principe d'indépendance s'applique.

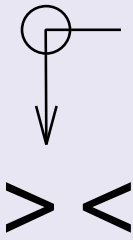
Cette écriture est équivalente à :



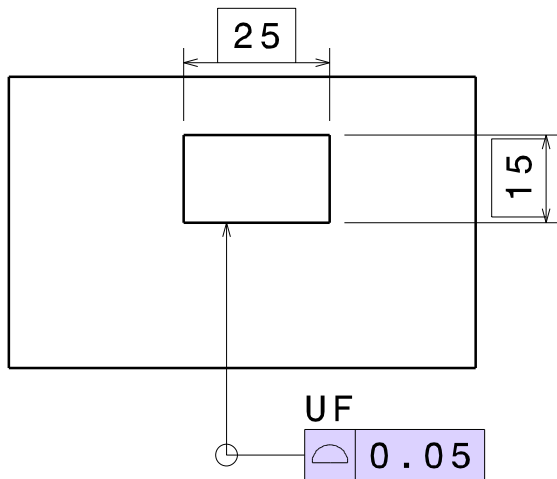
- Un élément unifié peut avoir un élément dérivé, par exemple un axe.
  - La zone de tolérance sera déterminée en faisant parcourir une sphère sur l'élément nominal.
- Il n'est pas applicable pour définir des éléments qui se composent de plusieurs éléments distincts. Par exemple, deux cylindres parallèles non coaxiaux ou coaxiaux avec des diamètres différents.



UF

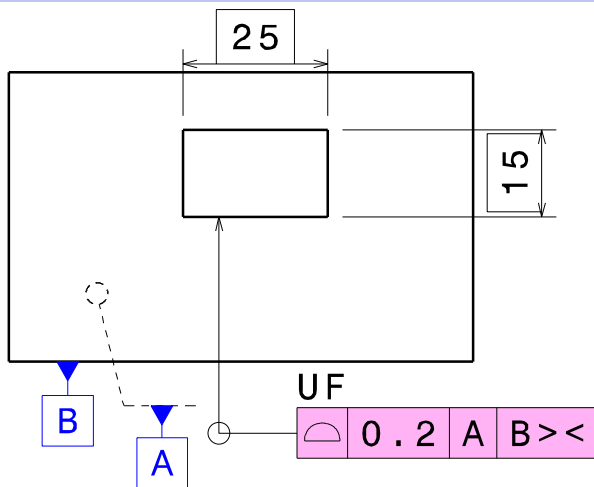


Élément Unifié, Tout autour, Orientation uniquement



### Application sur l'exemple d'un trou d'une fenêtre.

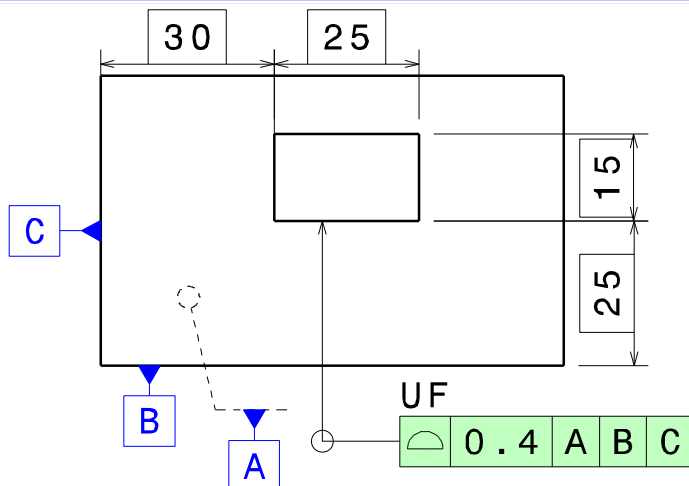
Avec ce tolérancement, le défaut de **forme** du profil est limité pour assurer l'assemblage de la fenêtre avec peu de jeu.



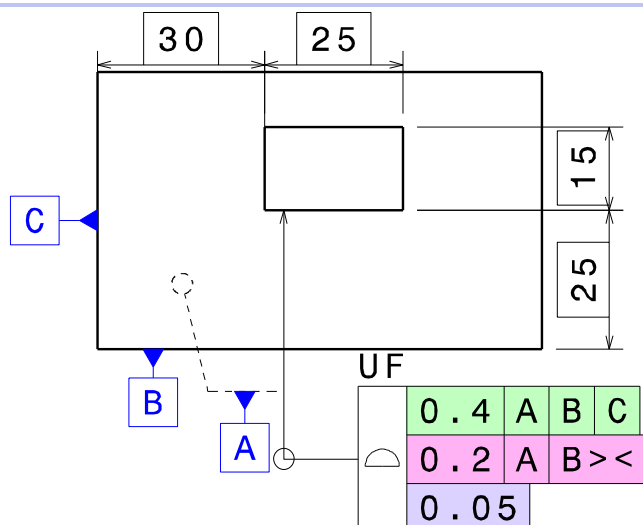
Avec ce tolérancement, il est possible d'**orienter** le trou de la fenêtre par rapport à la référence spécifiée B.

Le modificateur >< signifie : « **Contrainte d'orientation uniquement** ».

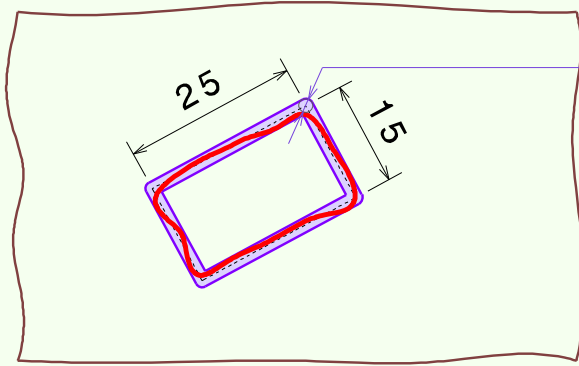
La référence spécifiée B n'est utilisée que pour l'orientation.



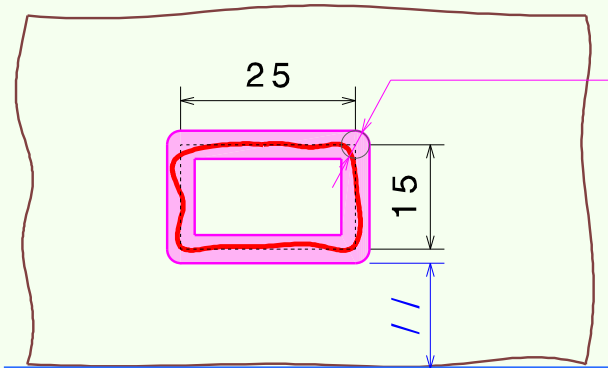
Avec ce tolérancement, il est possible de **positionner** correctement le trou de la fenêtre par rapport au système de références spécifiées A, B et C.



On retrouve la logique d'**inclusion** des tolérances géométriques, à savoir :  
la tolérance de **position** inclut  
la tolérance d'**orientation**  
qui inclut  
la tolérance de **forme**.



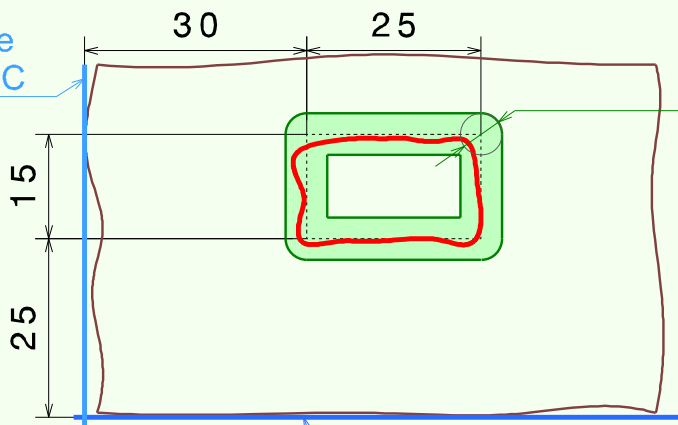
Zone de tolérance de 0.05  
**Flottante**



Zone de tolérance de 0.2  
**Orientée par rapport à B**

Référence spécifiée B

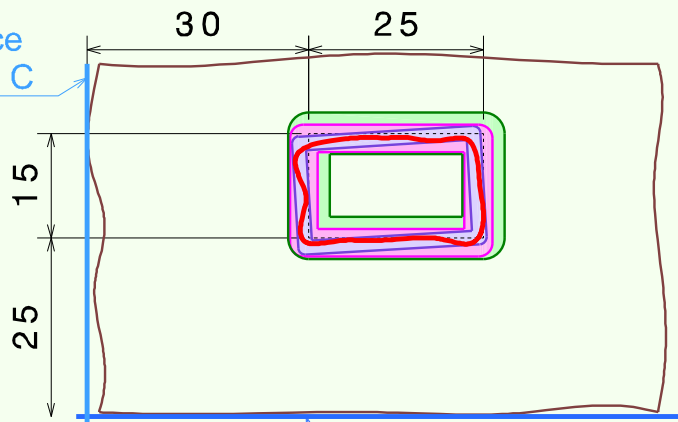
Référence spécifiée C



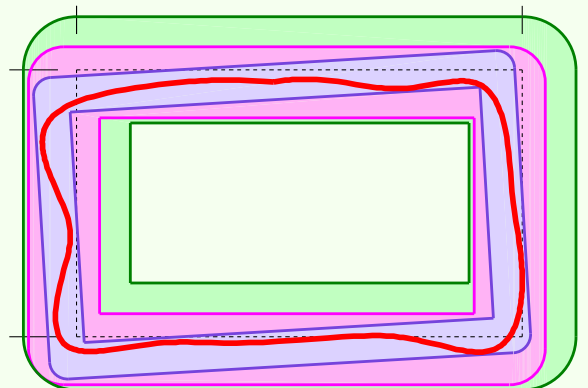
Zone de tolérance de 0.4  
**Positionnée par rapport au système de références A,B,C**

Référence spécifiée B

Référence spécifiée C

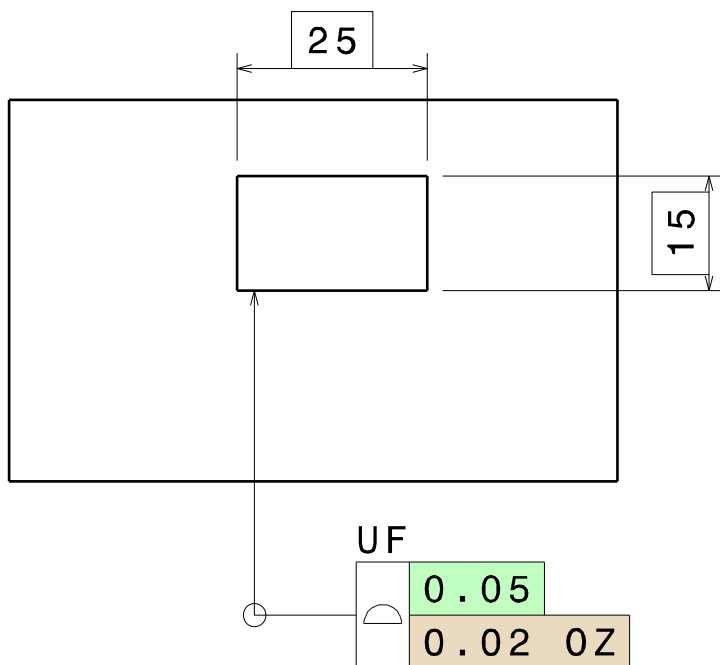


Référence spécifiée B



OZ

Offset non spécifié de la zone de tolérance



Pour les profils de plus de 180°, afin de restreindre le **défaut de forme sans fixer la taille**, il faut spécifier le modificateur OZ « **Offset Zone** » : offset non spécifié de la zone de tolérance.

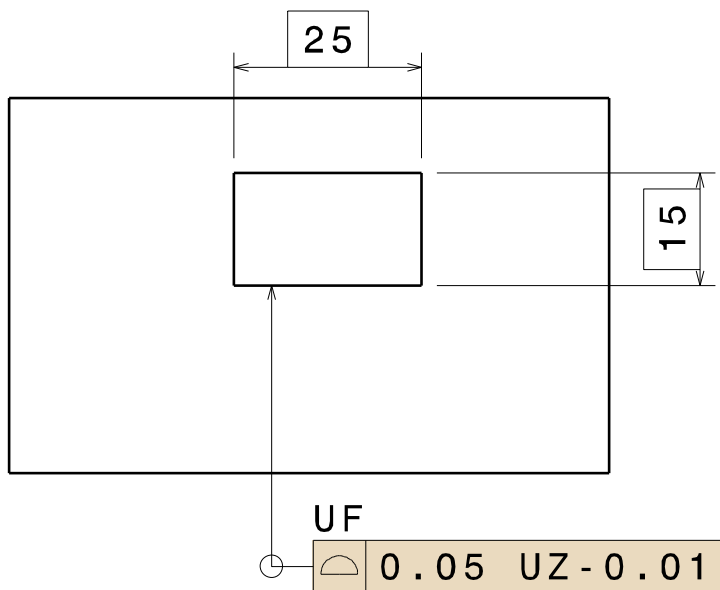
Celui-ci permet de décaler le profil nominal d'une valeur constante quelconque.



Sans le modificateur OZ, la taille est fixée pour les formes supérieures à 180°.

UZ

Offset spécifié de la zone de tolérance



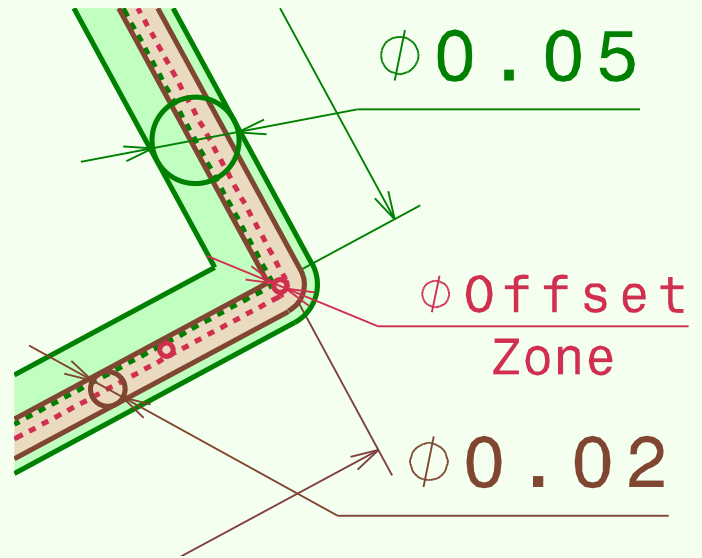
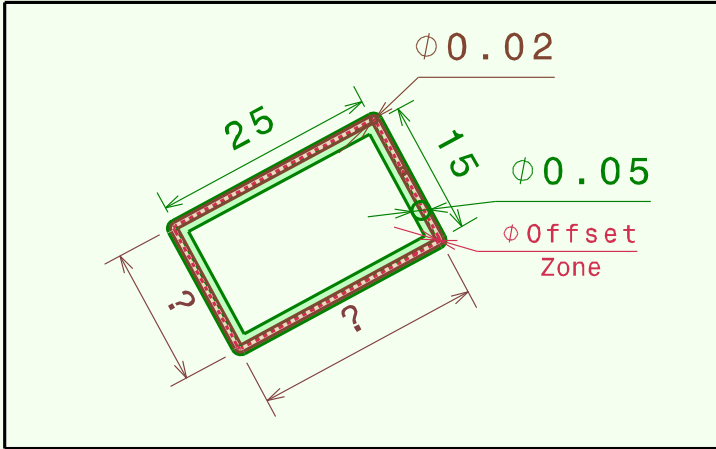
Pour décaler le profil nominal d'une valeur fixe, il faut spécifier le modificateur UZ : offset spécifié de la zone de tolérance.

Celui-ci permet de décaler le profil nominal d'une valeur constante spécifiée. Si la valeur est :

- Négative : décalage à l'intérieur de la matière.
- Positive : décalage à l'extérieur de la matière.

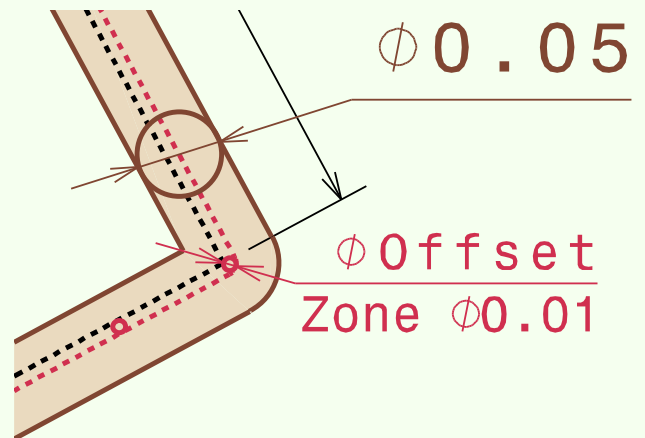
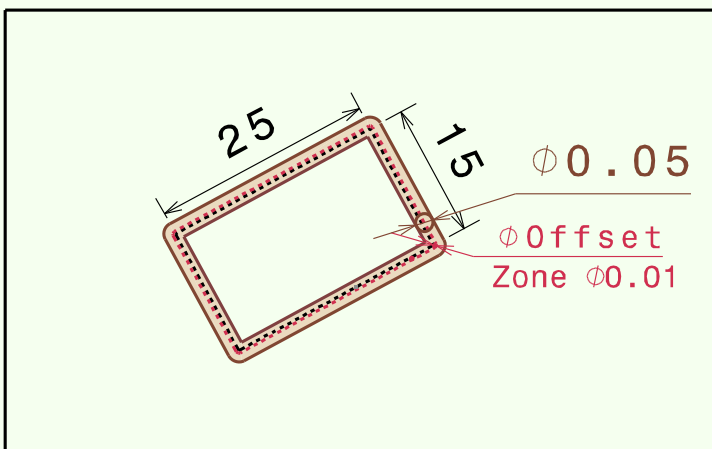


Le modèle numérique 3D ne sera pas centré sur la zone de tolérance.



La zone de tolérance de 0.02mm est construite à partir du profil nominal décalé d'une valeur constante quelconque.

**Utilité :** OZ permet de limiter le défaut de forme sans fixer la taille pour les éléments > 180°.

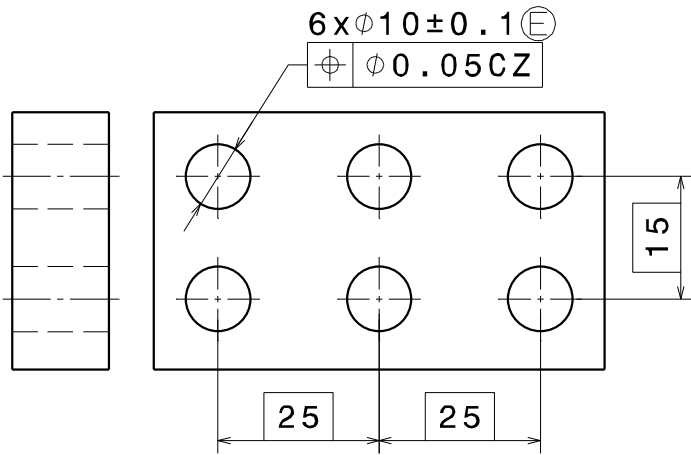


La zone de tolérance de 0.05mm est construite à partir du profil nominal décalé d'une valeur constante de 0.01mm à l'intérieur de la matière.

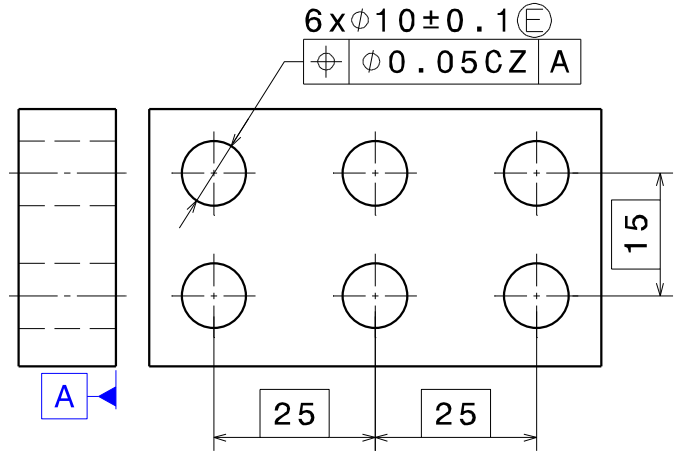
**Utilité :** UZ permet de tenir compte des revêtements, surépaisseur...

# Localisation de groupe

## Localisation des trous entre eux

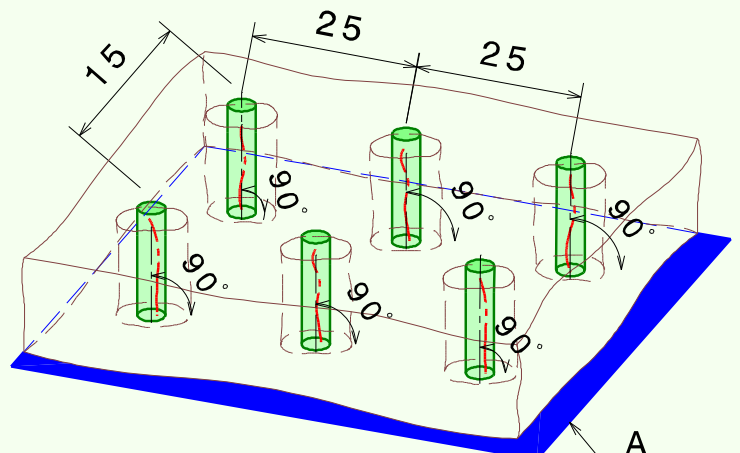
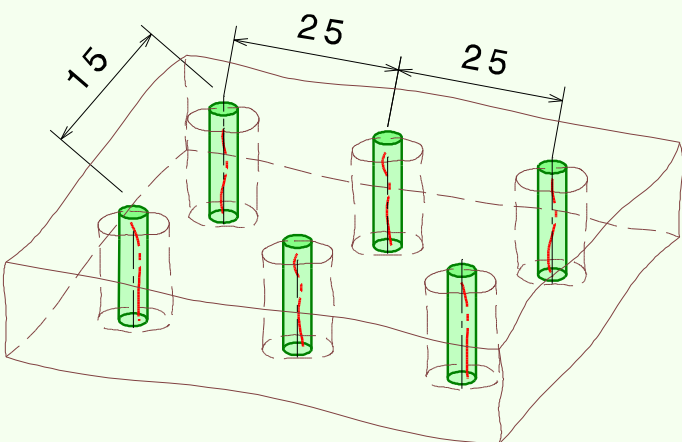
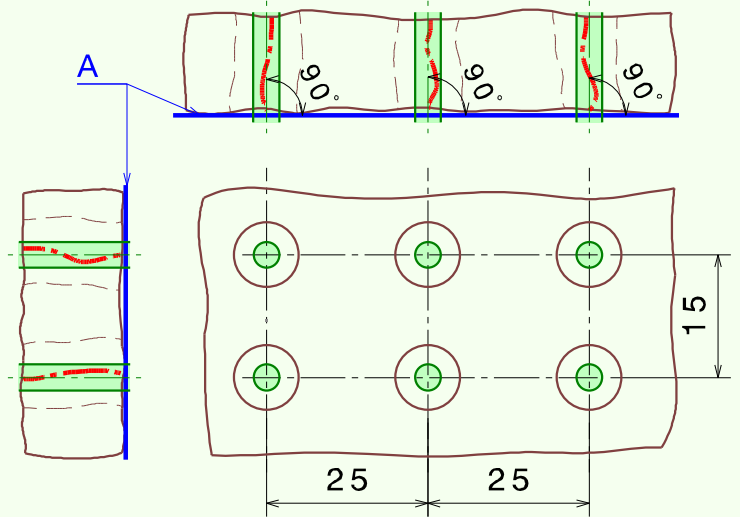
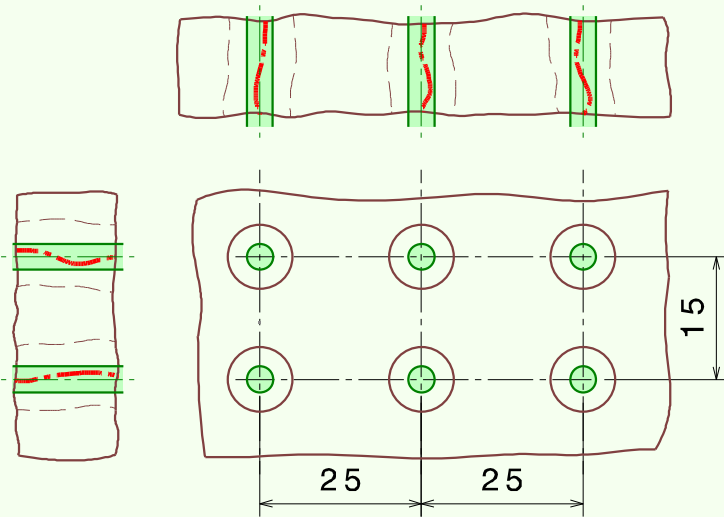


## Localisation des trous entre eux et par rapport à un plan de référence



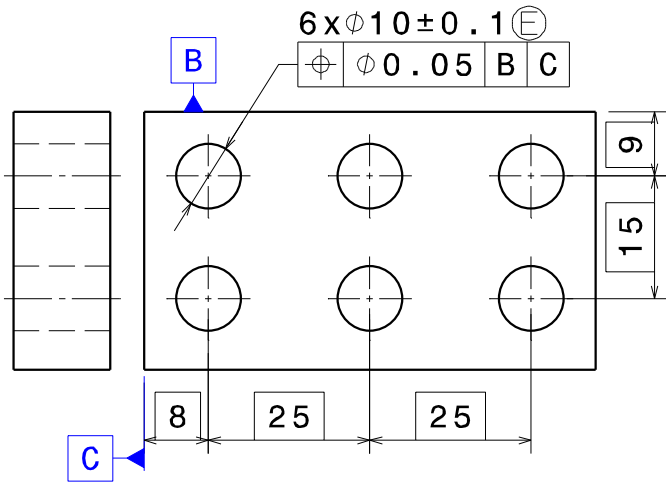
Groupe **flottant** composé des 6 zones de tolérance parfaitement espacées de 15 et 25 mm sans contrainte externe.

Groupe **flottant** composé des 6 zones de tolérance parfaitement espacées de 15 et 25 mm et **perpendiculaires** au plan A.

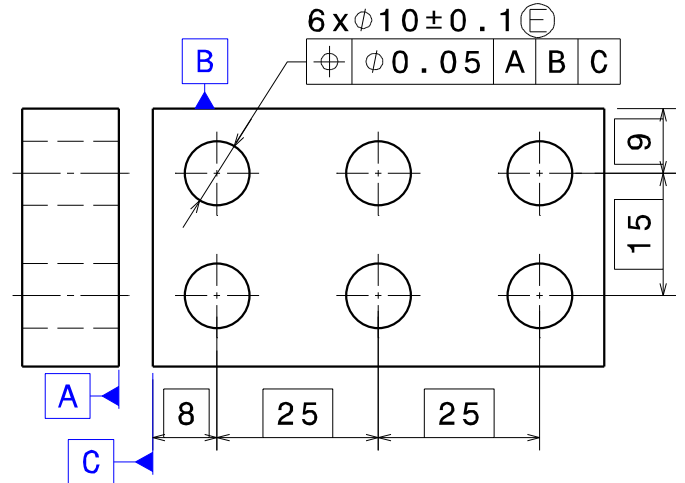




Localisation des trous entre eux et par rapport à un dièdre de référence

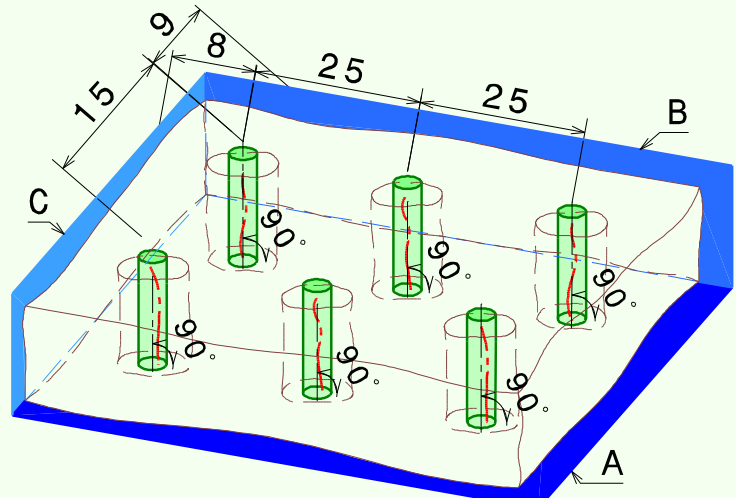
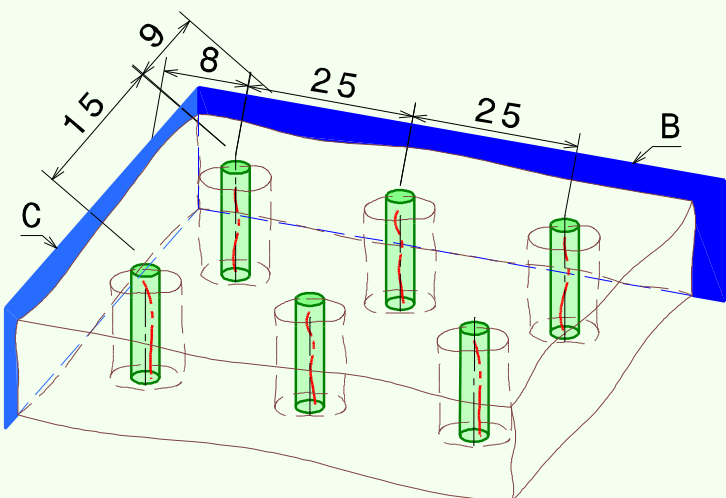
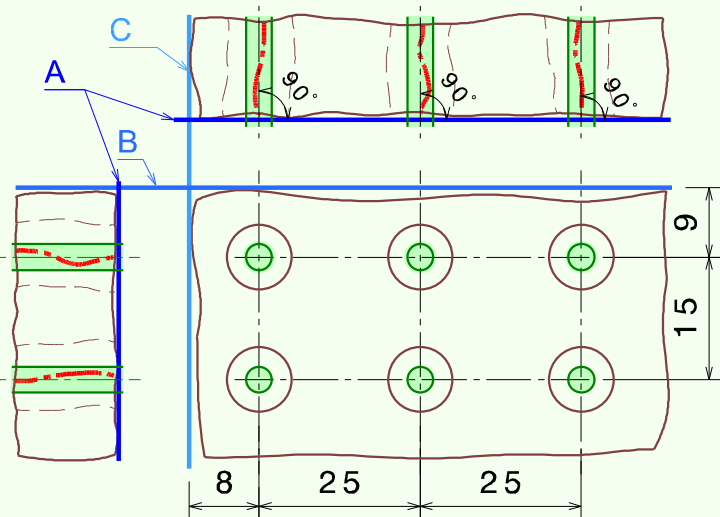
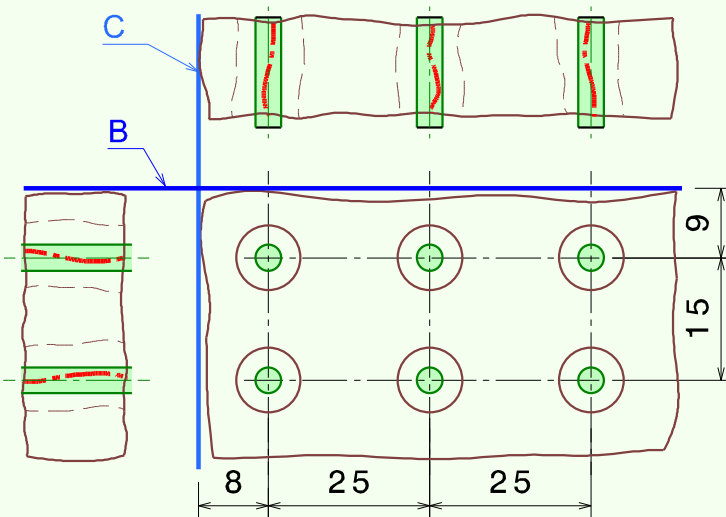


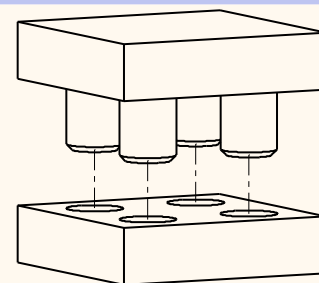
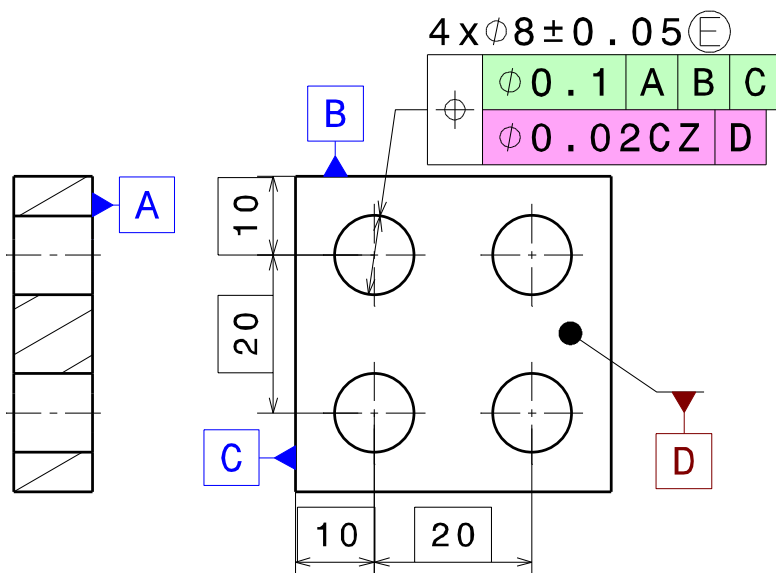
Localisation des trous entre eux et par rapport à un trièdre de référence



Groupe **fixe**, composé des 6 zones de tolérance parfaitement espacées de 15 et 25 mm.  
Le groupe est **positionné** à 9 mm de B et à 8 mm de C.

Groupe **fixe**, composé des 6 zones de tolérance parfaitement espacées de 15 et 25 mm et **perpendiculaires** à A.  
Le groupe est **positionné** à 9 mm de B et à 8 mm de C.



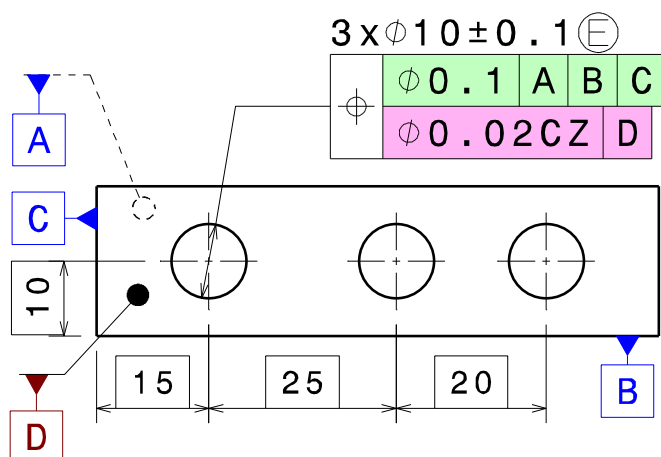


La première localisation par rapport à  $\boxed{A \ B \ C}$  permet de **positionner** l'interface de la pièce supérieure. Elle concerne chaque trou individuellement par rapport aux bords de la pièce (le groupe est **fixe**).

La deuxième localisation par rapport à D permet d'**assembler**. Elle concerne une restriction de position des trous entre eux uniquement perpendiculairement à D (le groupe est **flottant**).



L'**erreur courante** est de ne spécifier qu'une seule localisation pour positionner et assembler.

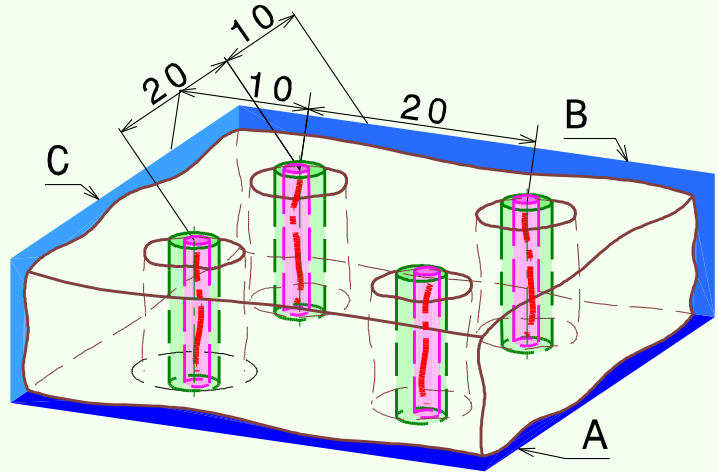
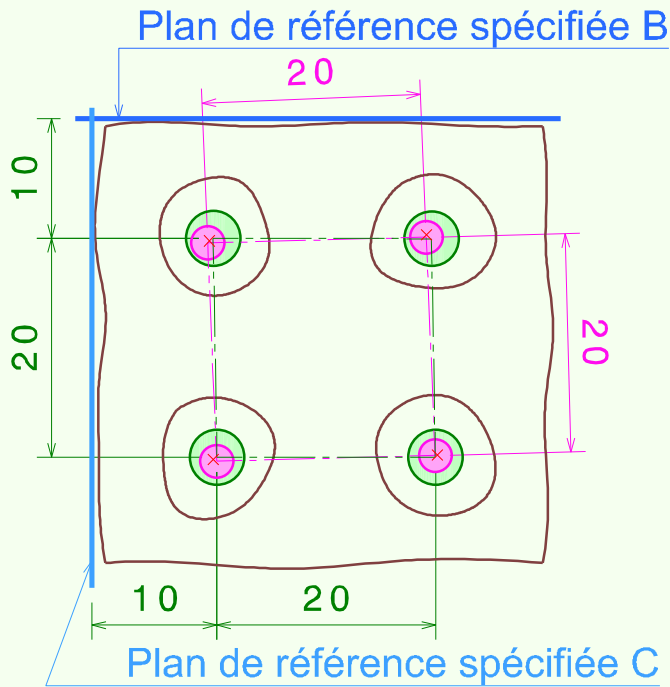


Pour la localisation de  $\phi 0.1$  par rapport à  $\boxed{A \ B \ C}$ , la tolérance entre :

- Chaque paire de trous est de  $\pm 0.1$  (de  $\pm$  Tolérance de la localisation).
- Chaque trou par rapport aux bords de la pièce est de  $\pm 0.05$  (de  $\pm \frac{\text{Tolérance}}{2}$  de la localisation).

Pour la localisation de  $\phi 0.02 CZ$  par rapport à D, la tolérance entre :

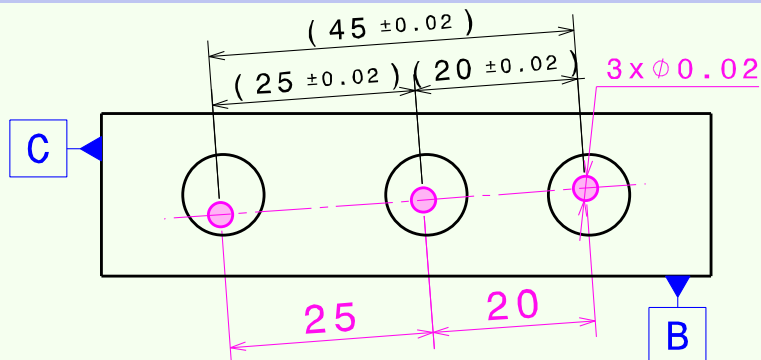
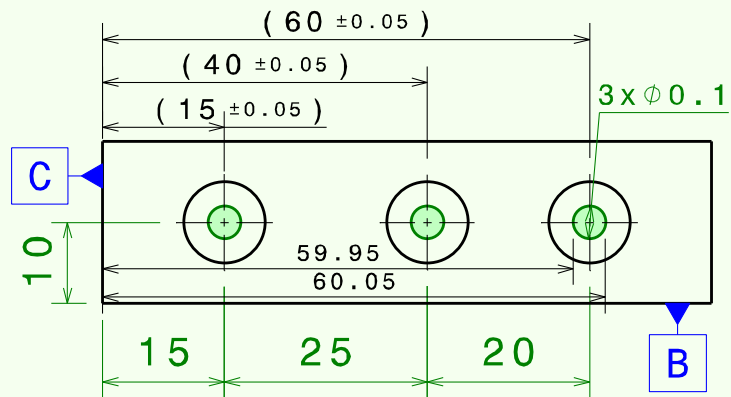
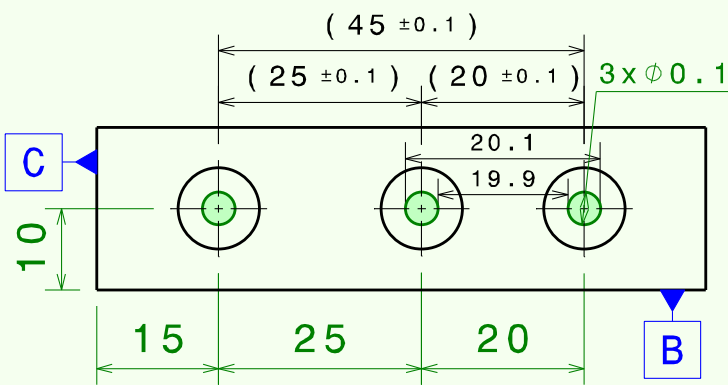
- Chaque paire de trous est de  $\pm 0.02$  (de  $\pm$  Tolérance de la localisation CZ).



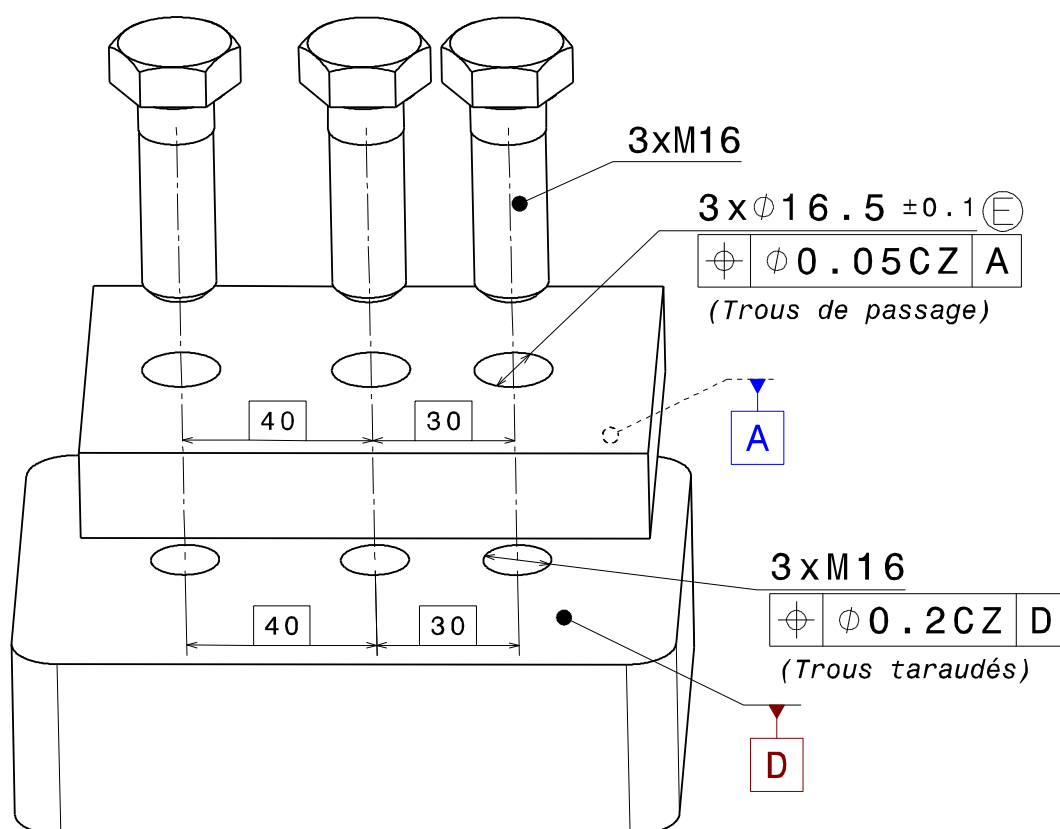
4 x  $\phi 8 \pm 0.05$  (E)  

$\phi$	$\phi 0.02$	A	B	C
--------	-------------	---	---	---

Spécifier une tolérance d'assemblage pour positionner une interface peut être difficile à obtenir en production.



les tolérances ne se cumulent pas.



### Formule pour valider les assemblages vissés :

$$J_{\min} (\phi_{\text{Trous}} - \phi_{\text{Vis}}) > \text{Tol Loca}_{\text{trous de passage}} + \text{Tol Loca}_{\text{trous taraudés}}$$

*Le jeu mini au diamètre entre les trous et les vis doit être supérieur à la somme des localisations*

**Application :**  $16.4 - 16 > 0.05 + 0.2$

→  $0.4 > 0.25$

→ Il reste un jeu de passage de vis au diamètre de 0.15.

**Nota 1 :** Le diamètre de vis maxi ne dépasse généralement pas sa désignation (Ex : M6,  $\phi_{\text{maxi}} = 6$ ).

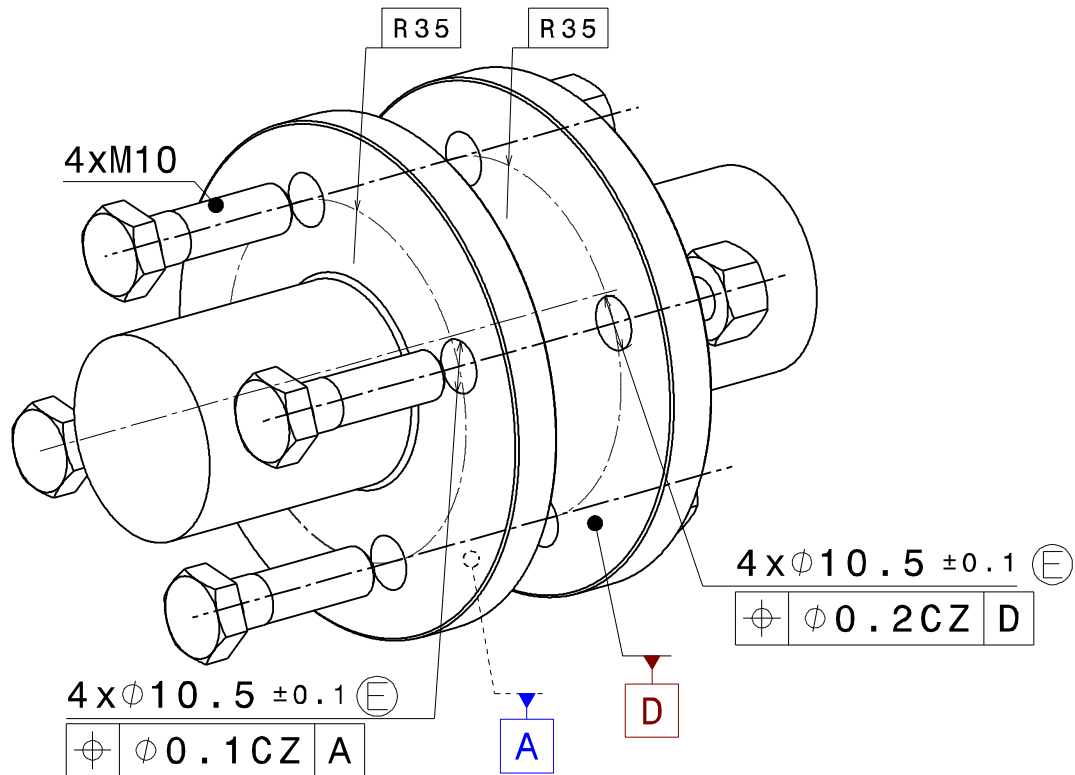
**Nota 2 :** La localisation d'un trou taraudé est appliquée au diamètre sur flancs qui peut être simulé par une vis étalon.

**Nota 3 :** Au niveau des assemblages vissés :

- il faut maximiser la surface d'appui sous tête (frottements, matage),
- une vis se comporte comme un ressort de traction, il faut aussi maximiser la longueur entre l'appui sous tête et le début du filet.

**Nota 4 :** Dans les rares cas où le taraudage peut centrer et avec une forte épaisseur de la plaque supérieur :

- il faut restreindre les défauts de perpendicularité des trous taraudés,
- intégrer les perpendicularités projetées dans le calcul.



## Formule pour valider les assemblages boulonnés ou rivetés :

$$J_{\min} (\varnothing_{\text{Trous}} - \varnothing_{\text{Boulons}}) > \frac{1}{2} (\text{Tol Loca}_{\text{trous de passage 1}} + \text{Tol Loca}_{\text{trous de passage 2}})$$

Le jeu mini au diamètre entre les trous et les boulons doit être supérieur à la moitié de la somme des localisations

**Application :**  $10.4 - 10 > \frac{1}{2} (0.1 + 0.2)$

→  $0.4 > 0.15$

→ Il reste un jeu de passage de vis au diamètre de 0.25.

**Nota :** Si les diamètres de trous sont différents :

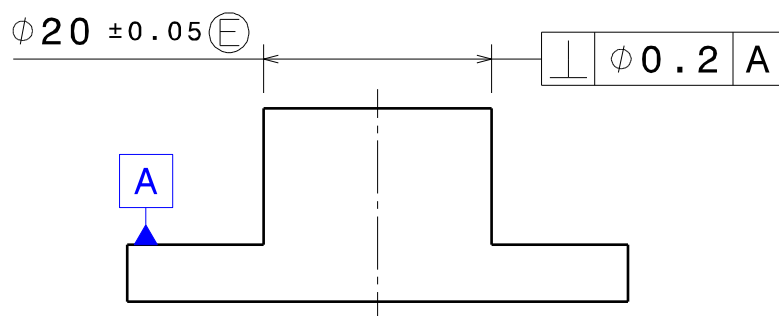
$$\frac{1}{2} (\varnothing_{\text{Trou1 mini}} + \varnothing_{\text{Trou2 mini}}) - \varnothing_{\text{Boulon maxi}} > \frac{1}{2} (\text{T Loca}_{\text{trous de passage 1}} + \text{T Loca}_{\text{trous de passage 2}})$$



### Etat virtuel au maximum de matière :

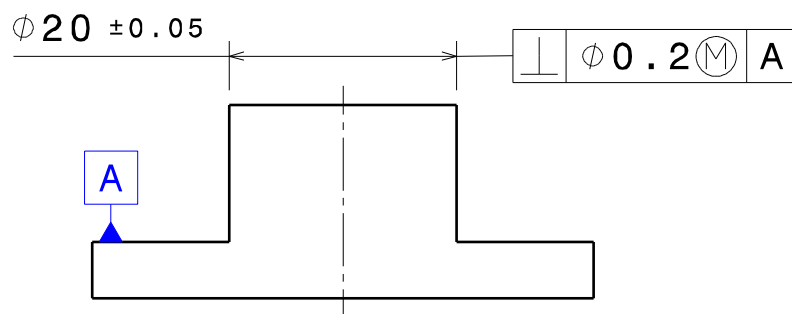
Il représente l'encombrement issu de la combinaison d'une dimension de type taille au maximum de matière et d'une tolérance géométrique de type forme, orientation ou position.

Condition de conformité : La dimension doit être conforme et l'élément tolérancé ne doit pas dépasser l'**état virtuel**.



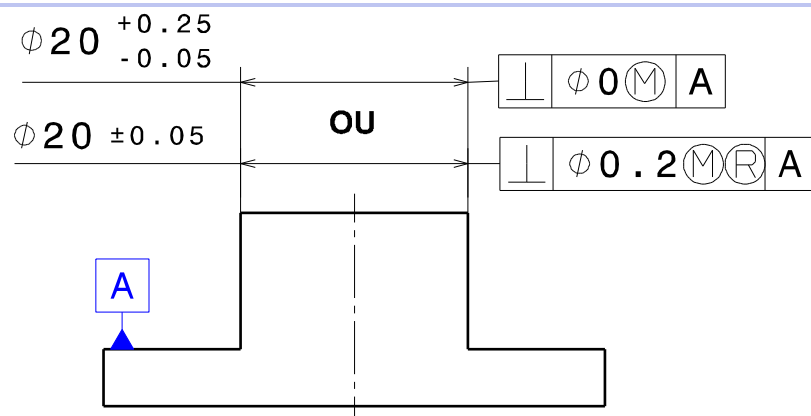
### Sans max matière

Si la dimension est maximale alors l'encombrement maxi est un cylindre de  $\text{Ø}20.25$ .  
Si la dimension est minimale alors l'encombrement autorisé est un cylindre de  $\text{Ø}20.15$ .



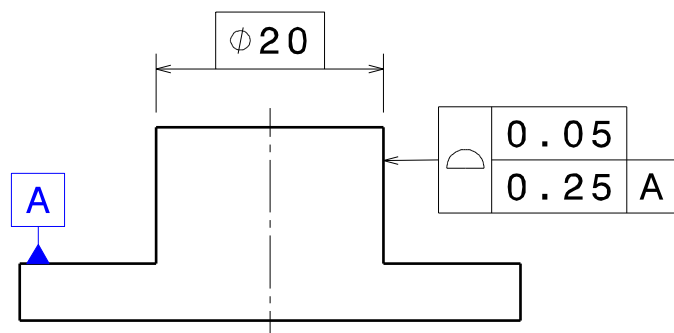
### Avec max matière

Le cylindre réel de  $\text{Ø}20 \pm 0.05$ , ne doit pas dépasser l'**état virtuel** au max matière ( $\text{Ø}20.25$ ), quel que soit son défaut de perpendicularité.



Le défaut de perpendicularité est nul lorsque la dimension de la pièce est au maximum de matière ( $\text{Ø}20.25$ ).

**Nota :** Le max matière et la réciprocité (MR) sont un équivalent au 0 (M).



### Remarque :

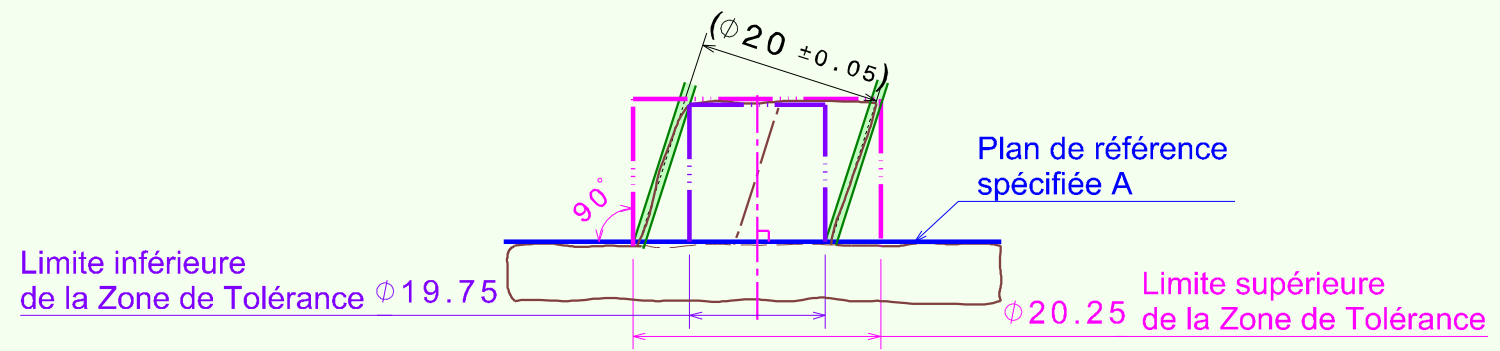
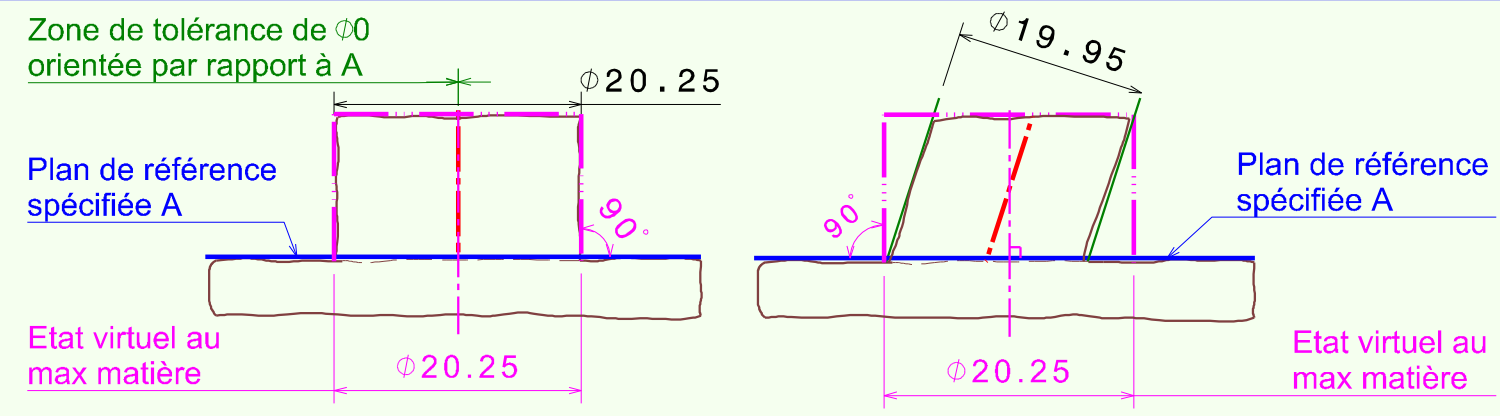
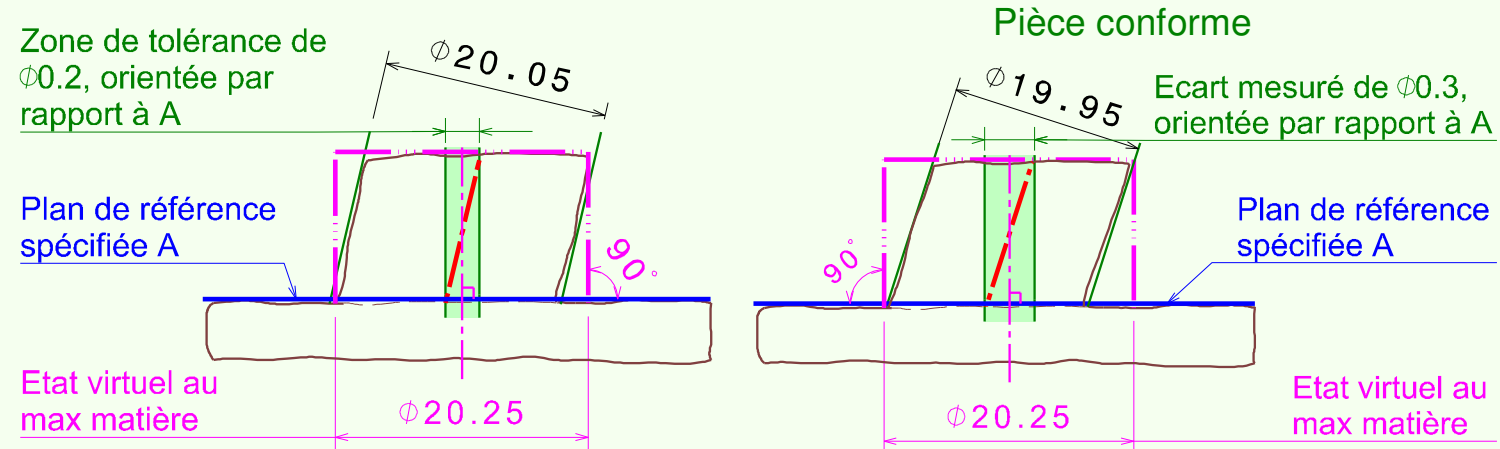
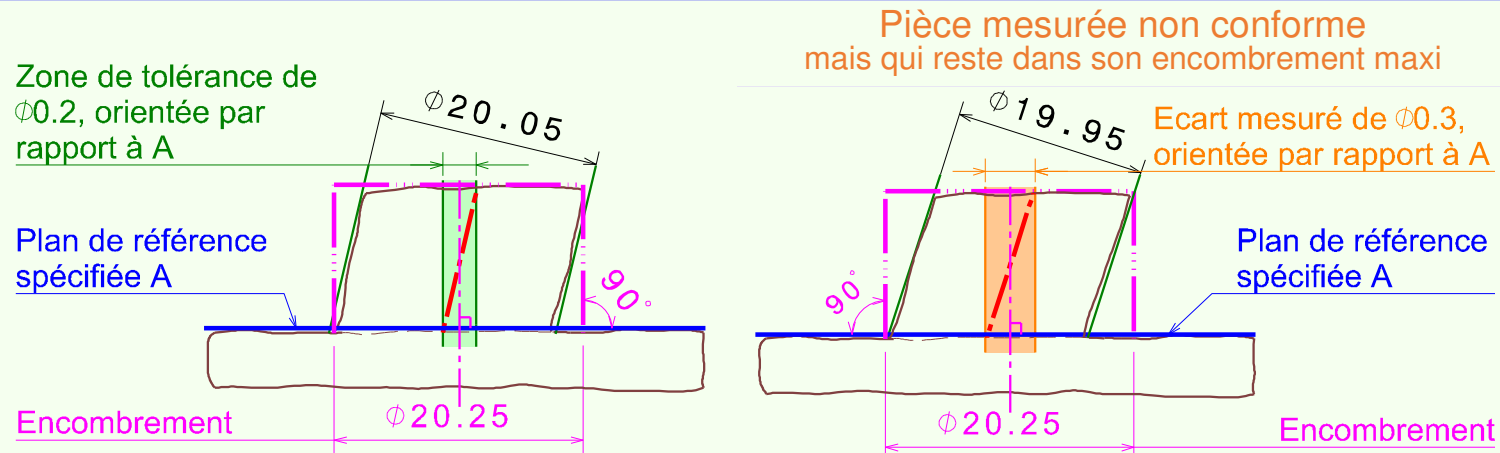
#### Tolérancement de profil

L'**état virtuel** au maximum (M) et au minimum (L) de matière est équivalent au tolérancement de profil.

**Dimension au maximum de matière** : Diamètre maximal pour un arbre et diamètre minimal pour un alésage (dimension pour laquelle la pièce est la plus lourde).

L'**état virtuel** au maximum de matière est un état de l'élément de forme parfaite. Il est parfaitement orienté et positionné par rapport au système de références spécifiées.

A utiliser uniquement pour les fonctions assemblage avec **jeu**, lorsqu'il y a deux spécifications utilisées pour une même fonction : dimension + tolérance géométrique.

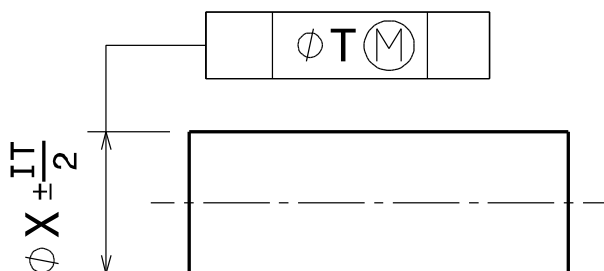


L'**état virtuel** est toujours construit en forme, en orientation et en position théoriques



### Maximum de matière sur l'élément tolérancé

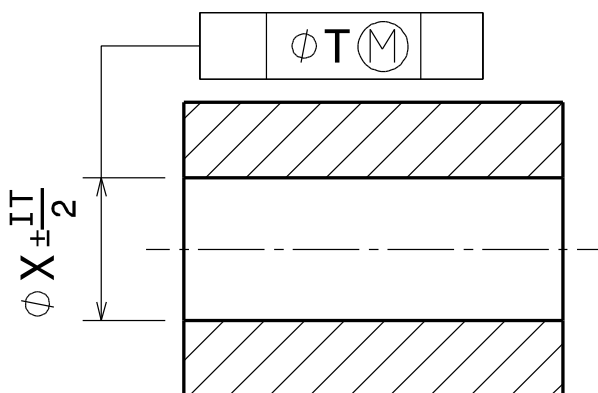
Forme pleine :



Condition :

L'**état virtuel** doit être **extérieur** à la matière.

Forme creuse :

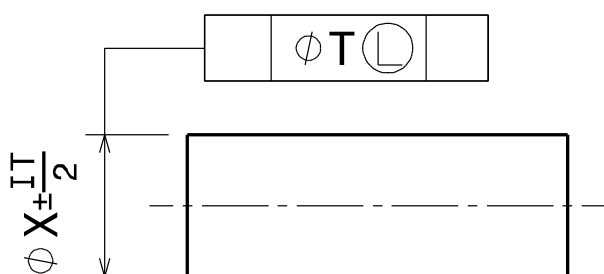


L'**état virtuel** doit être **extérieur** à la matière.



### Minimum de matière sur l'élément tolérancé

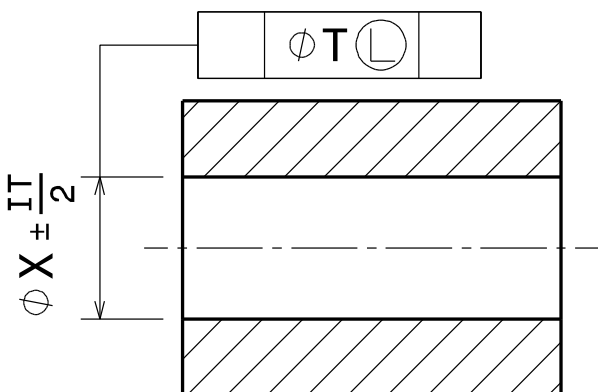
Forme pleine :



Condition :

L'**état virtuel** doit être **intérieur** à la matière.

Forme creuse :



L'**état virtuel** doit être **intérieur** à la matière.

Maximum de matière

Minimum de matière



Les dimensions locales doivent respecter la condition :  $X_{\text{mini}} \leq D_{Li} \leq X_{\text{maxi}}$ .

Les mesures (ou les capabilités) doivent vérifier que la **surface réelle** qui correspond à l'élément tolérancé ne dépasse pas l'**état virtuel**.

Exemple : le bord du cylindre doit rester dans son état virtuel au maximum de matière.

A utiliser **lorsque le jeu est favorable au fonctionnement** (ex : fonction assemblage avec jeu).

Jamais de maximum de matière sur des ajustements serrés ou des filetages/taraudages.

Dimension au maximum de matière :	Dimension de l'état virtuel au maximum de matière :	Défaut maximum autorisé : L'élément tolérancé ne doit pas dépasser l'état virtuel.
$X_{\text{maxi}}$	$X_{\text{maxi}} + T$	$IT + T$ Lorsque $X = X_{\text{mini}}$
$X_{\text{mini}}$	$X_{\text{mini}} - T$	$IT + T$ Lorsque $X = X_{\text{maxi}}$

A utiliser **lorsque le jeu est défavorable au fonctionnement** (ex : positionnement d'un équipement).

Dimension au minimum de matière :	Dimension de l'état virtuel au minimum de matière :	Défaut maximum autorisé : L'élément tolérancé ne doit pas dépasser l'état virtuel
$X_{\text{mini}}$	$X_{\text{mini}} - T$	$IT + T$ Lorsque $X = X_{\text{maxi}}$
$X_{\text{maxi}}$	$X_{\text{maxi}} + T$	$IT + T$ Lorsque $X = X_{\text{mini}}$



### Pièce non rigide :

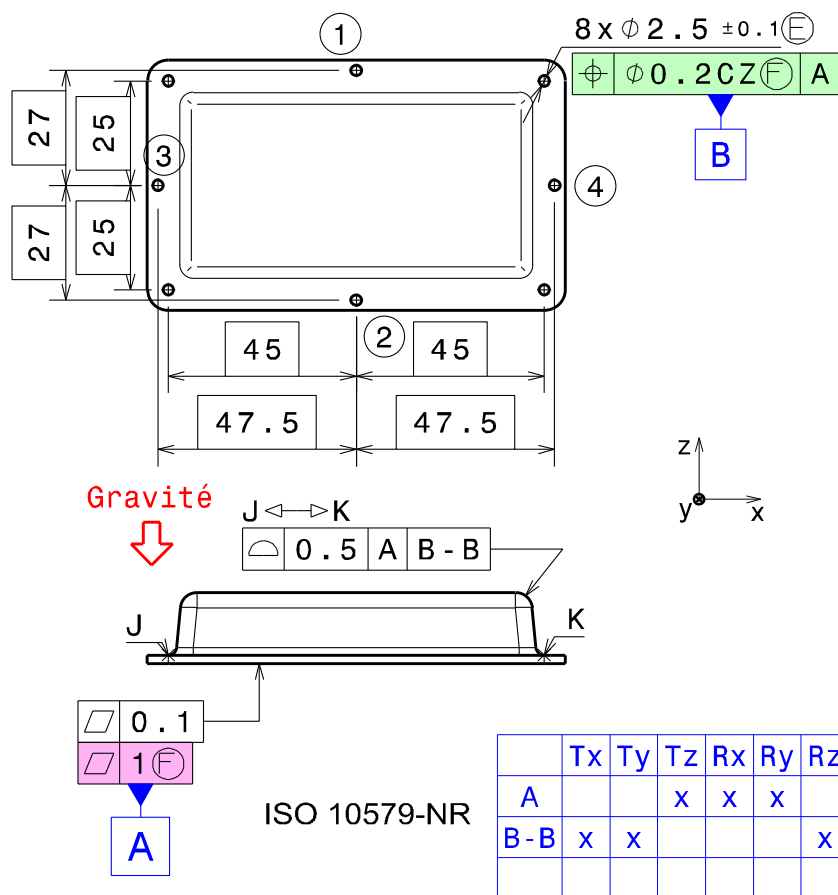
Pièce qui se déforme d'une valeur telle que, à l'état libre, elle puisse être en dehors des tolérances dimensionnelles et/ou géométriques du dessin.

### Etat libre $\text{\textcircled{F}}$ :

Etat d'une pièce soumise uniquement à la force de gravitation.



Ce type de tolérancement peut nécessiter un outillage de contrôle spécifique



La **localisation de groupe** des trous de passage de vis est contrôlée à l'état libre car ils doivent rester accessibles lors du contrôle et la déformation a peu d'influence sur leur positionnement.

La **planéité** est vérifiée à l'état libre et à l'état contraint



Vérifier l'accessibilité des éléments tolérancés à l'état contraint

### Conditions de mise en contrainte :

La surface indiquée comme référence spécifiée A est montée avec 8 vis M2 serrées avec un couple de 0.2 N.m dans l'ordre suivant :

- $\text{\textcircled{1}}$  &  $\text{\textcircled{2}}$
- $\text{\textcircled{3}}$  &  $\text{\textcircled{4}}$
- puis les autres.

**Nota :** l'état libre peut être appliqué à une dimension.



Si la norme **ISO 10579-NR** est indiquée, toutes les spécifications sont définies à l'état contraint.

**Nota :** Les dessins de pièces non rigides doivent comporter, selon le cas, les indications suivantes :

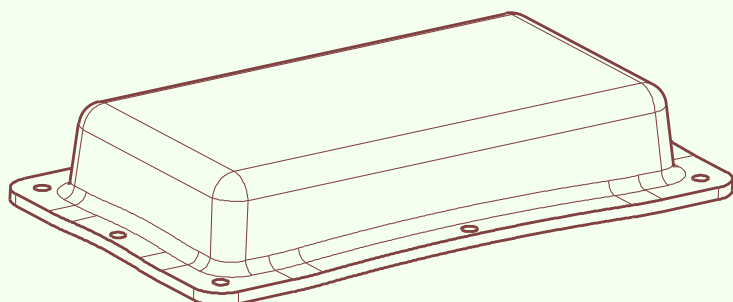
- La référence à la norme **ISO 10579 -NR**,
- Les conditions de mise en contrainte,
- Les contrôles à l'état libre  $\textcircled{F}$ ,
- Les conditions dans lesquelles la tolérance géométrique à l'état libre est assurée (gravité, orientation de la pièce, ...).



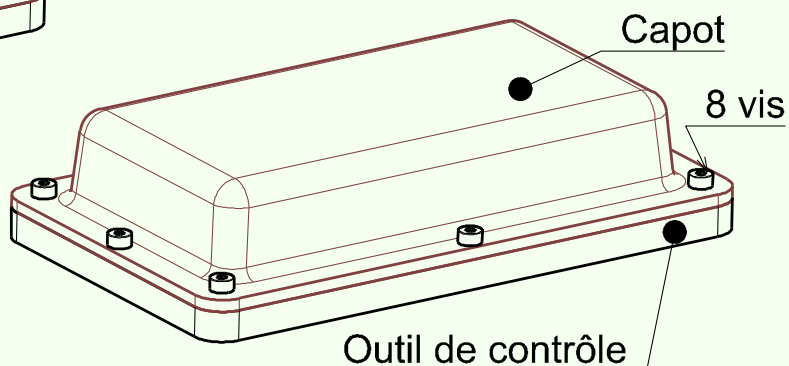
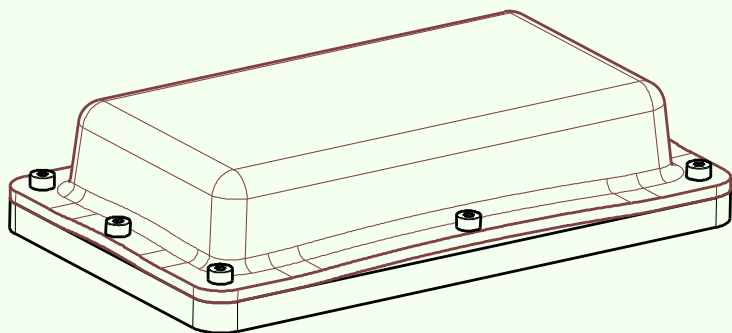
Vue de face



Vue de gauche








La pièce se déforme lors de son démoulage  
mais se redressera lors de son montage avec les vis




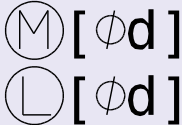


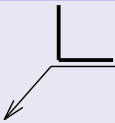
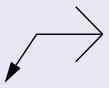
Le modificateur  $\textcircled{F}$  permet  
de vérifier si les déformations, à l'état libre, ne sont pas trop importantes  
et d'éliminer le risque d'endommager la pièce lors de son assemblage.



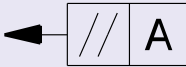

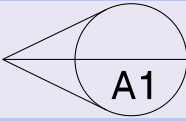
# Synthèse des symboles et modificateurs

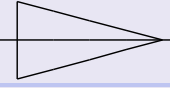









Symboles	Description	Normes
Ⓟ	Zone de tolérance projetée	1101 : Tolérances géométriques
	Projection	5459 : Références spécifiées
ⓕ	Etat libre (pièces non rigides)	10579 : Pièces non rigides
		1101 : Tolérances géométriques
		14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
		14405-3 : Tolérances dimensionnelles angulaires
CZ	Zone Combinée	1101 : Tolérances géométriques
		5458 : Spécification de groupes
		1660 : Tolérancement des profils
		2692 : Max & min matière et réciprocité
SZ	Zones Séparées	1101 : Tolérances géométriques
		5458 : Spécification de groupes
		1660 : Tolérancement des profils
		2692 : Max & min matière et réciprocité
SIM <sub>i</sub>	Exigence simultanée n°i	5458 : Spécification de groupes
		2692 : Max & min matière et réciprocité
CZR	Zone Combinée en Rotation uniquement	5458 : Spécification de groupes
UZ	Offset spécifié de la zone de tolérance (Unequal Zone)	1101 : Tolérances géométriques
		1660 : Tolérancement des profils
OZ	Offset non spécifié de la zone de tolérance linéaire (Offset Zone)	1101 : Tolérances géométriques
		1660 : Tolérancement des profils
VA	Offset non spécifié de la zone de tolérance angulaire (Variable Angle)	1101 : Tolérances géométriques
		1660 : Tolérancement des profils

Symboles	Description	Normes
	Entre	1101 : Tolérances géométriques
		1660 : Tolérancement des profils
		14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
		14405-3 : Tolérances dimensionnelles angulaires
		129-1 : Représentation des dimensions et tol.
UF	Élément unifié (United Feature)	1101 : Tolérances géométriques
		5458 : Spécification de groupes
		1660 : Tolérancement des profils
		14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
	Tout autour (profil)	1101 : Tolérances géométriques
		1660 : Tolérancement des profils
	Sur toute la pièce (profil)	1101 : Tolérances géométriques
		1660 : Tolérancement des profils
><	Contrainte d'orientation uniquement	1101 : Tolérances géométriques
		5459 : Références spécifiées
		1660 : Tolérancement des profils
CF	Élément de contact	1101 : Tolérances géométriques
[CF]	Élément de contact (Contact Feature)	5459 : Références spécifiées
	Exigence du maximum de matière	2692 : Max & min matière et réciprocité
		1101 : Tolérances géométriques
		5459 : Références spécifiées
	Exigence du minimum de matière	2692 : Max & min matière et réciprocité
		1101 : Tolérances géométriques
		5459 : Références spécifiées

# Synthèse des symboles et modificateurs

Symboles	Description	Normes
	Exigence de réciprocité	2692 : Max & min matière et réciprocité
		1101 : Tolérances géométriques
	Indication directe de la dimension virtuelle	2692 : Max & min matière et réciprocité
	Élément dérivé	1101 : Tolérances géométriques
	Exigence d'enveloppe	14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
		286-1 : Système de codification ISO pour les tolérances sur les tailles linéaires
CT	Entité dimensionnelle tolérancée commune	14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
	Élément commun tolérancé de taille angulaire	14405-3 : Tolérances dimensionnelles angulaires
NC	Non Convexe	1101 (2013) : Tolérances géométriques
	Exigences relatives à une arête de pièce non définie	13715 : Arêtes de forme non définie
	Exigences relatives des arêtes (définies ou non), par exemple pour garantir un assemblage sans interférence	21204 : Spécification de transition
LD	Diamètre intérieur	1101 : Tolérances géométriques
MD	Diamètre extérieur	
PD	Diamètre primitif	
[LD]	Diamètre intérieur (Minor Diameter)	5459 : Références spécifiées
[MD]	Diamètre extérieur (Major Diameter)	
[PD]	Diamètre sur flancs (Pitch Diameter)	
ACS	Toute section droite	1101 : Tolérances géométriques
	Section droite quelconque	14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
[ACS]	Toute section droite (Any Cross Section)	5459 : Références spécifiées

Symboles	Description	Normes
SCS	Section droite fixe spécifique (Specific fixed Cross Section)	14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
		14405-3 : Tolérances dimensionnelles angulaires
ALS	Section longitudinale quelconque	14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
[ALS]	Toute section longitudinale (Any Longitudinal Section)	5459 : Références spécifiées
	Indicateur de plan d'intersection	1101 : Tolérances géométriques
		1660 : Tolérancement des profils
		14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
	Indicateur de plan de collection	1101 : Tolérances géométriques
	Indicateur d'élément de direction	1101 : Tolérances géométriques
		1660 : Tolérancement des profils
		14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
	Indicateur de plan d'orientation	1101 : Tolérances géométriques
	Référence partielle mobile	5459 : Références spécifiées
[DV]	Distance variable (pour la référence spécifiée commune) (Variable Distance)	5459 : Références spécifiées
/Longueur	Portion restreinte quelconque de l'élément	14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
/distance linéaire	Portion restreinte quelconque d'une entité dimensionnelle angulaire	14405-3 : Tolérances dimensionnelles angulaires
/distance angulaire		
0.1-0.2 0.1/8 0.1/8x8 0.1/ø8 0.1/8x30° 0.1/8°x30°	Largeur et étendue de la zone de tolérance	1101 : Tolérances géométriques

Symboles	Description	Normes
	Élément de situation :	
[PT]	Point	5459 : Références spécifiées
[SL]	Droite (Straight Line)	
[PL]	Plan (Plane)	
LE	Élément ligne (Line Element)	1101 (2013) : Tolérances géométriques
	Conicité	3040 : Cônes
S $\phi$	Diamètre d'une Sphère	1101 : Tolérances géométriques 129-1 : Représentation des dimensions et tol.
RS	Rayon d'une Sphère	1101 : Tolérances géométriques 129-1 : Représentation des dimensions et tol.
	Profondeur (trous,amage)	129-1 : Représentation des dimensions et tol.
	Dégagement cylindrique (amage, ...)	
	Fraisure	
t=	Épaisseur (d'objets minces)	
	Longueur d'un arc	
	Longueur développée	
	Flagnote ( <i>pour indiquer une exigence complémentaire à une spécification dimensionnelle</i> )	
	Valeur de tolérance obtenue par une méthode de calcul statistique	18391 : Spécification de population
	Classe de hiérarchisation	E04-009 : Hiérarchisation des caractéristiques produit-processus
	Classe de gravité	



Symboles	Description	Normes
<b>Composants de spécification d'élément tolérancé associé</b> (pour les tolérances d'orientation et de position)		
Ⓒ	Minimax (Tchebychev) associé sans contrainte matière	1101 : Tolérances géométriques
Ⓖ	Moindres carrés (Gaussien) associé sans contrainte matière	
Ⓐ	Minimal circonscrit	
Ⓓ	Tangent extérieur matière	
ⓧ	Maximal inscrit	
<b>Composants de spécification d'association d'élément d'évaluation</b> (pour les tolérances de forme ou avec DDL)		
C	Minimax (Tchebychev) (par défaut)	1101 : Tolérances géométriques
CE	Minimax (Tchebychev), avec contrainte extérieure matière	
CI	Minimax (Tchebychev), avec contrainte intérieure matière	
G	Moindres carrés (Gaussien).	
GE	Moindres carrés (Gaussien), avec contrainte extérieure matière	
GI	Moindres carrés (Gaussien), avec contrainte intérieure matière	
X	Maximal inscrit	
N	Minimal circonscrit	
<b>Composants de spécification de paramètre</b> (pour les tolérances de forme ou avec DDL)		
T	Etendue totale des écarts (par défaut)	1101 : Tolérances géométriques
P	Hauteur du pic	
V	Profondeur du creux	
Q	Ecart-type	

Symboles	Description	Normes
<b>Tailles Locales</b>		
LP	Taille entre deux points (taille par défaut) (Local Point)	14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
LS	Taille locale définie par une sphère (Local Sphere)	
LC	Taille angulaire entre deux lignes avec le critère d'association du minimax (taille par défaut)	14405-3 : Tolérances dimensionnelles angulaires
LG	Taille angulaire entre deux lignes avec le critère d'association des moindres carrés (Local Gauss)	
<b>Tailles Globales</b>		
GG	Critère d'association des moindres carrés (Global Gauss)	14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
	Taille angulaire globale avec le critère d'association des moindres carrés	14405-3 : Tolérances dimensionnelles angulaires
GX	Critère d'association du maximum inscrit (Global maXimum)	14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
GN	Critère d'association du minimum circonscrit (Global miNimum)	
GC	Critère d'association du minimax (de Chebyshev)	14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
	Taille angulaire globale avec le critère d'association du minimax	14405-3 : Tolérances dimensionnelles angulaires
<b>Tailles Calculées</b>		
CC	Diamètre circonférentiel (Calculated Circumference)	14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
CA	Diamètre d'aire (Calculated Area)	
CV	Diamètre d'un volume (Calculated Volume)	

Symboles	Description	Normes
<b>Tailles par ordre de rang</b>		
SX	Taille maximale	14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
	Taille angulaire maximale	14405-3 : Tolérances dimensionnelles angulaires
SN	Taille minimale	14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
	Taille angulaire minimale	14405-3 : Tolérances dimensionnelles angulaires
SA	Taille moyenne	14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
	Taille angulaire moyenne	14405-3 : Tolérances dimensionnelles angulaires
SM	Taille médiane	14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
	Taille angulaire médiane	14405-3 : Tolérances dimensionnelles angulaires
SD	Centre de la plage d'étendue	14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
	Taille angulaire de centre de plage	14405-3 : Tolérances dimensionnelles angulaires
SR	Étendue de tailles	14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
	Plage de tailles angulaires	14405-3 : Tolérances dimensionnelles angulaires
SQ	Écart-type des tailles	14405-1 : Tolérances dimensionnelles linéaires
	Écart-type de taille angulaire	14405-3 : Tolérances dimensionnelles angulaires

U	Unequally Disposed Profile	ASME Y14.5
I	Independency	ASME Y14.5
S	Regardless of Feature Size	ASME Y14.5
▷	Datum Translation	ASME Y14.5

# 75 Tableau de synthèse des systèmes de références

Le tableau de synthèse définit le tolérancement à effectuer pour assurer la fonction assemblage suivant le type d'élément de référence (1<sup>ère</sup> colonne) et dans l'ordre défini (primaire, secondaire, tertiaire). La lettre identifiant la référence devra être adaptée.

**Nota :** Ce tableau permet de créer plusieurs centaines de systèmes de références.

**Exemple :** Référence primaire plan →

Référence secondaire cylindre →  $\phi 5 \pm \frac{it}{2} \text{ (E)} \text{ (L)} \text{ (T)} \text{ (A)}$

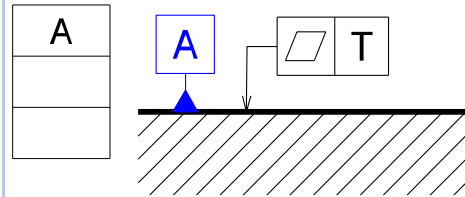
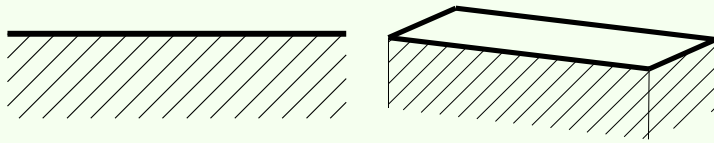
Référence tertiaire groupe de trous →  $2 \times \phi 10 \pm \frac{it}{2} \text{ (E)} \text{ (C)} \text{ (T)} \text{ (CZ)} \text{ (A)} \text{ (B)}$

A
B
C-C

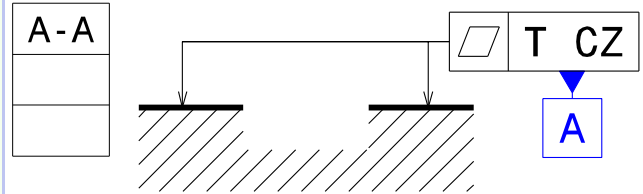
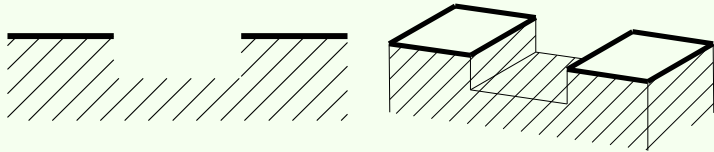
## Eléments Surfacciques

## Références Primaires

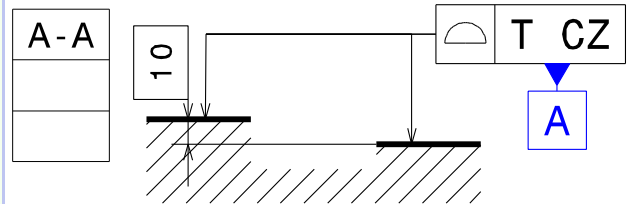
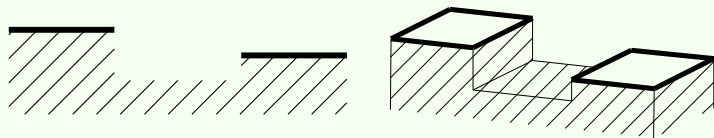
### Plan



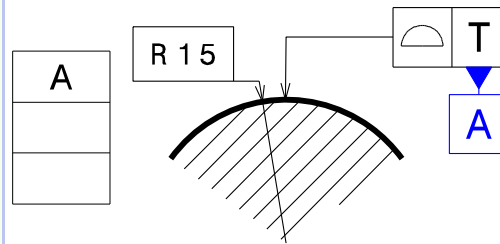
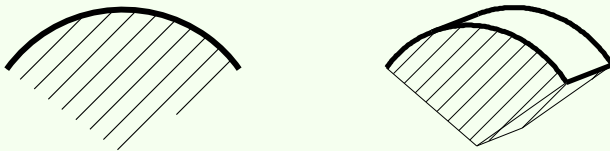
### Plans coplanaires



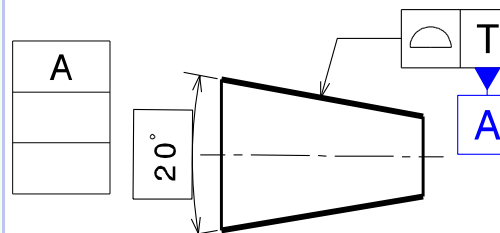
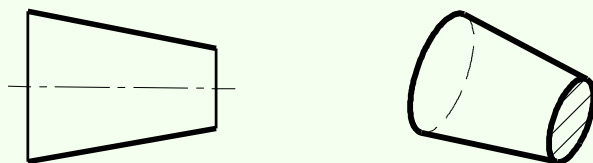
### Plans décalés



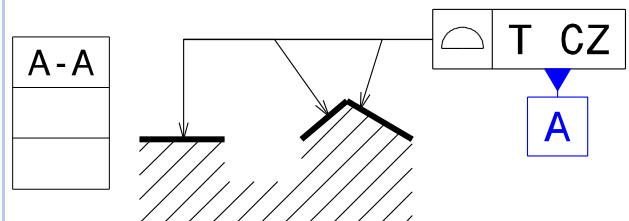
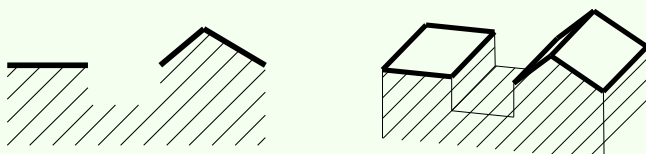
### Surface simple (bord sphère, cylindre ... < 180°)



### Surface simple cône



### Surfaces simples combinées

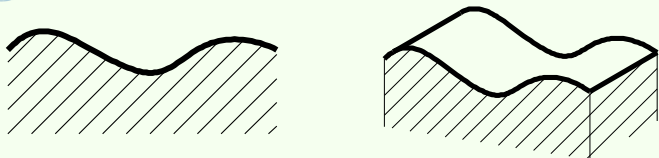


**Nota :** Pour les éléments de type Taille avec jeu favorable à l'assemblage, il peut être recommandé de spécifier du maximum de matière  $\textcircled{M}$  dans la tolérance géométrique (retirer CZ si présent : *norme 2692-2015*, le laisser : *norme 2692-2021*), et de supprimer l'exigence d'enveloppe sur la taille linéaire.

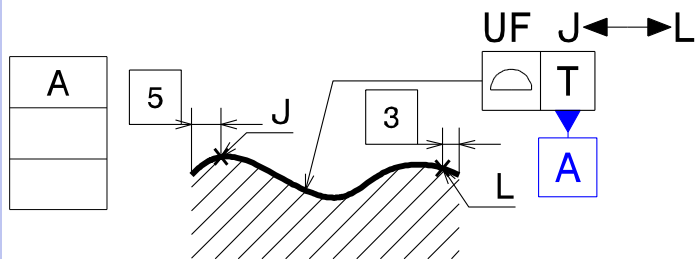
T (1) La spécification de position remplace l'orientation si la surface tolérancée est parallèle à une des références ou s'il existe une contrainte de position pour assurer l'assemblage.

Références Secondaires	Références Tertiaires

# 77 Surface complexe ou unifiées

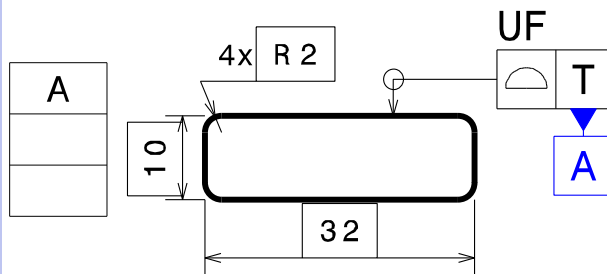
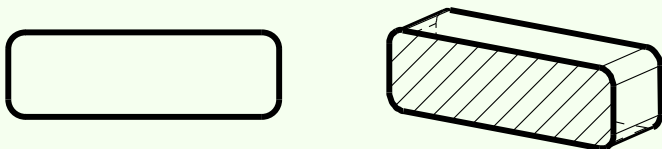


Définition théorique : voir 3D en cote moyenne



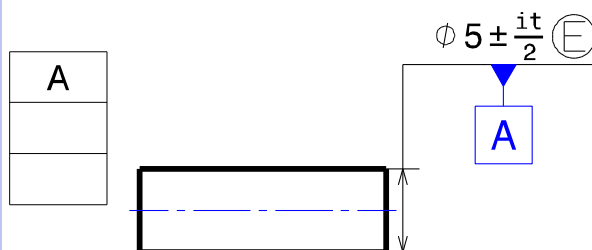
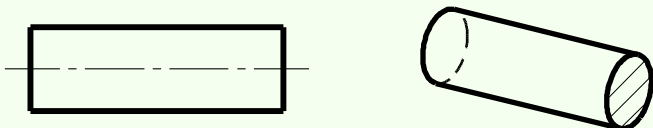
## Contour fermé

La référence est obtenue sous critère des moindres carrés moyens [GM]



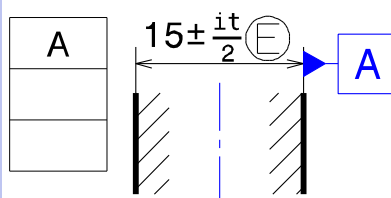
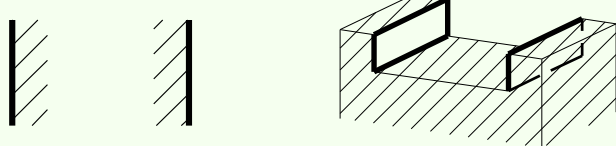
## Éléments Tailles

### Cylindre ou trou cylindrique

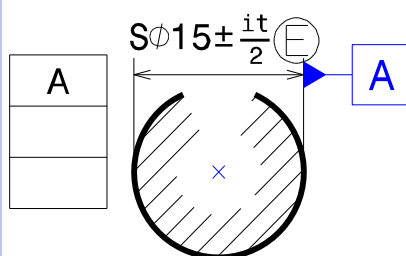
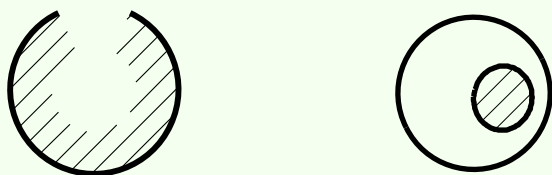


## Références Primaires

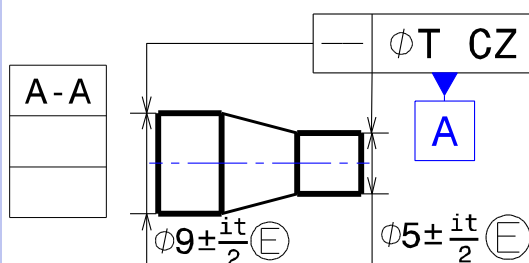
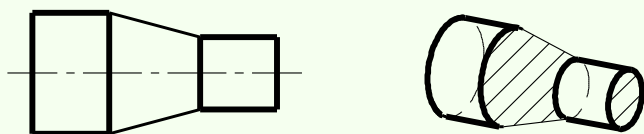
### Plans parallèles symétriques ou trou oblong



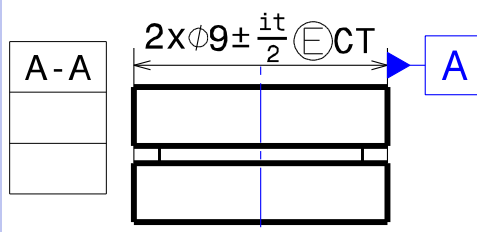
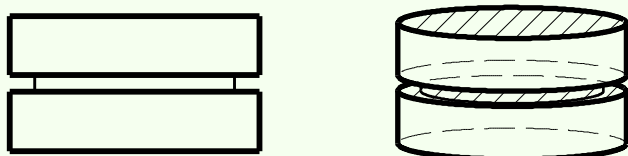
### Sphère (>180°)

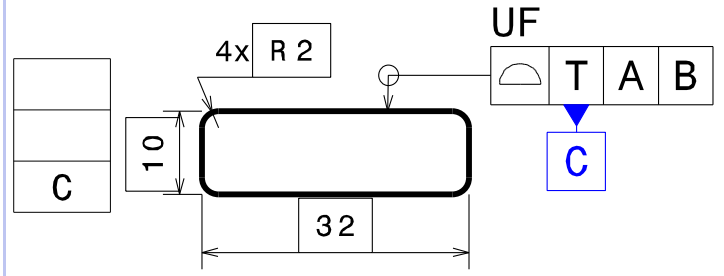
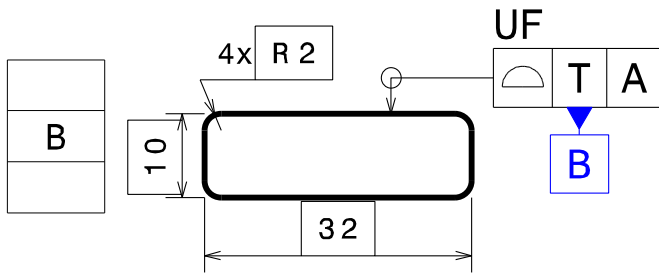
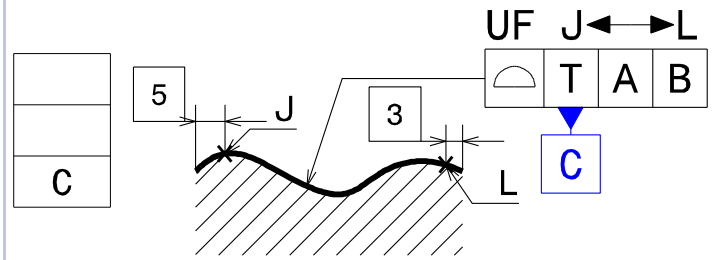
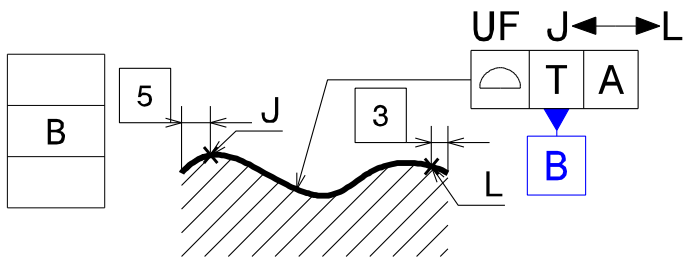


### Cylindres coaxiaux espacés

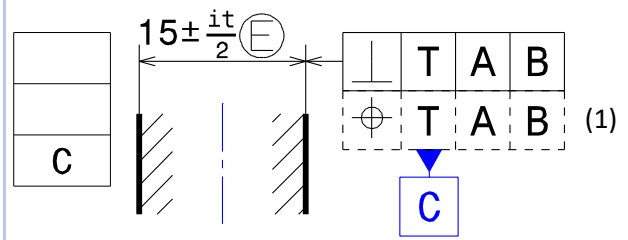
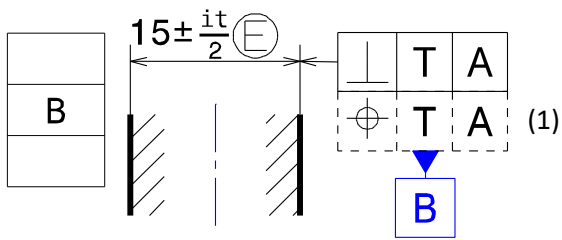
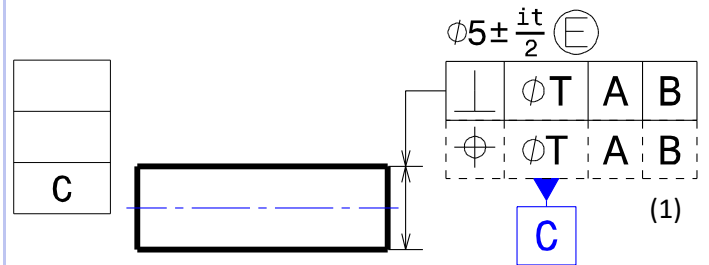
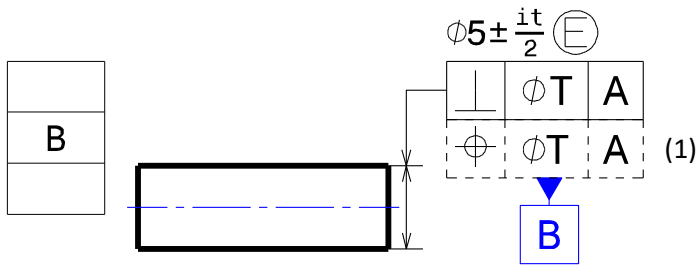


### Cylindres coaxiaux rapprochés

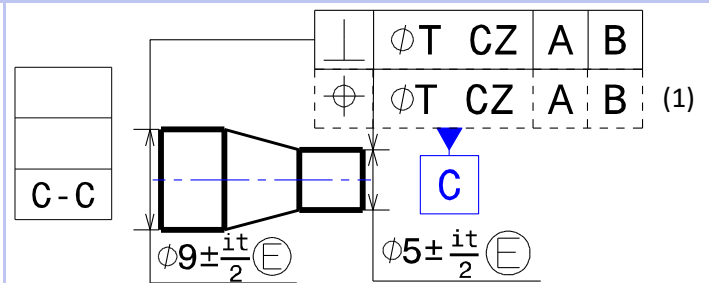
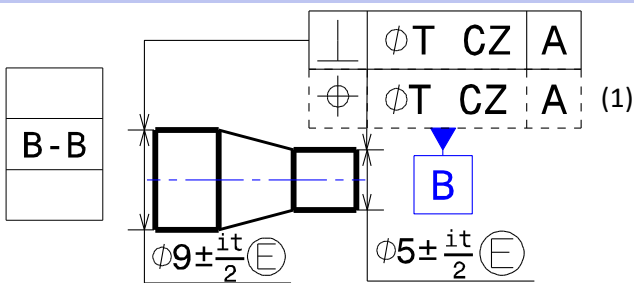




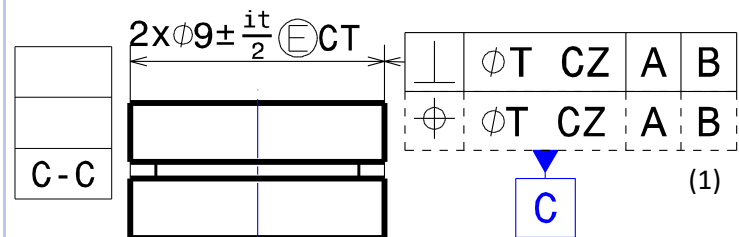
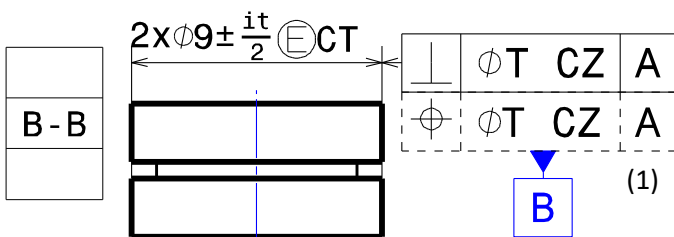
### Références Secondaires



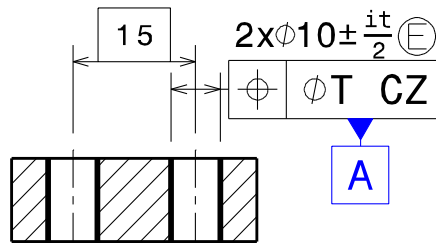
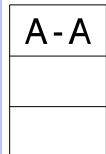
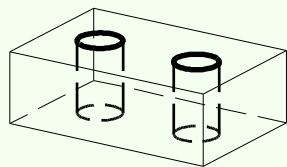
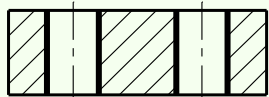
### Pas de sphère en référence secondaire



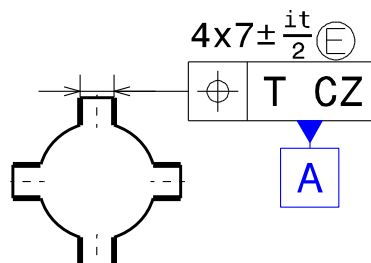
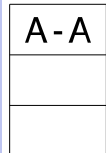
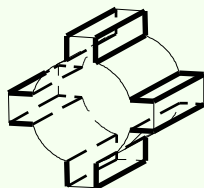
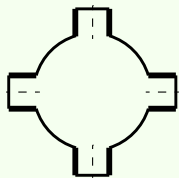
### Pas de sphère en référence tertiaire



## 79 Groupe de cylindres non coaxiaux

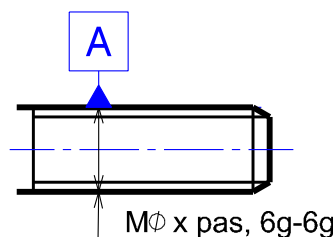
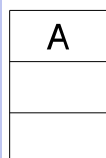
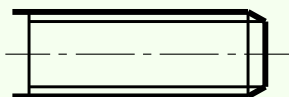


## Groupe de plans parallèles symétriques



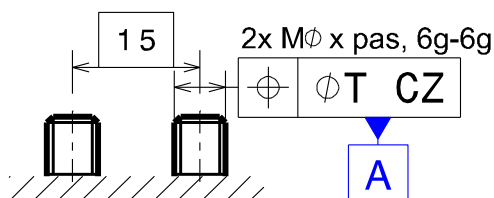
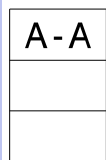
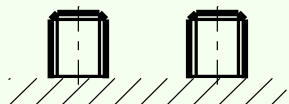
## Éléments Filetages / Taraudages

### Filetage

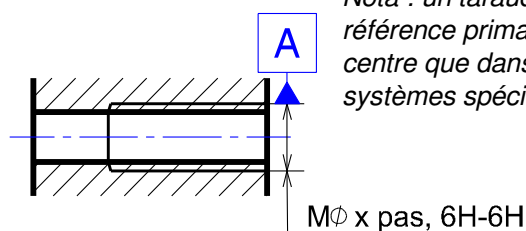
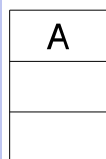
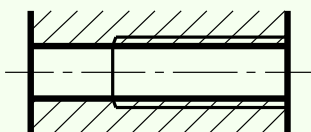


*Nota : un filetage en référence primaire ne centre que dans des systèmes spécifiques*

### Groupe de filetages

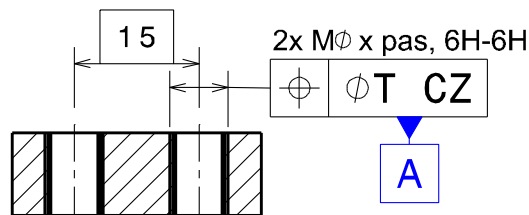
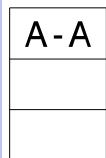
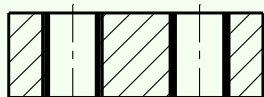


### Taraudage

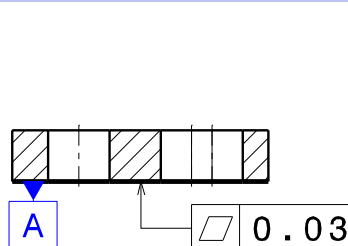
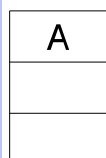
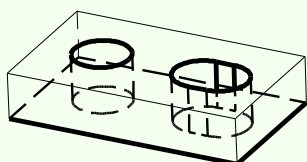
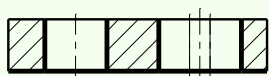


*Nota : un taraudage en référence primaire ne centre que dans des systèmes spécifiques*

### Groupe de taraudages

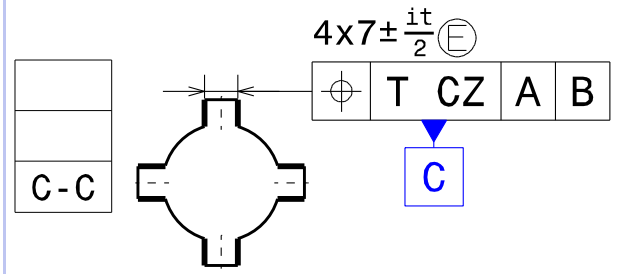
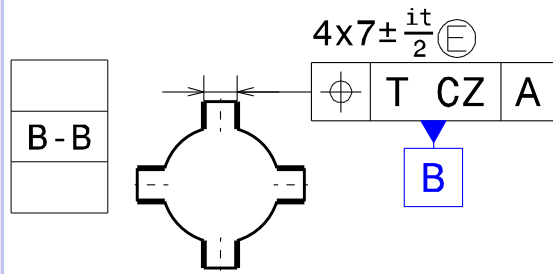
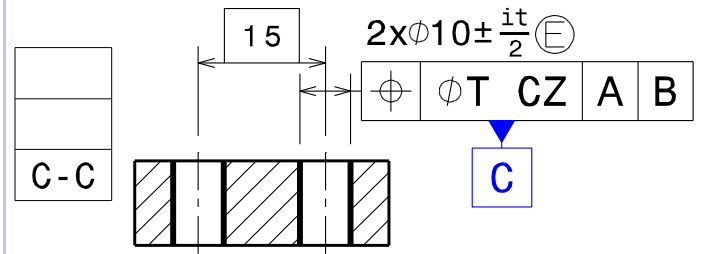
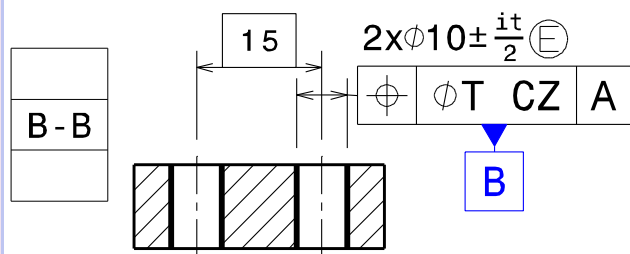


### Exemple d'application



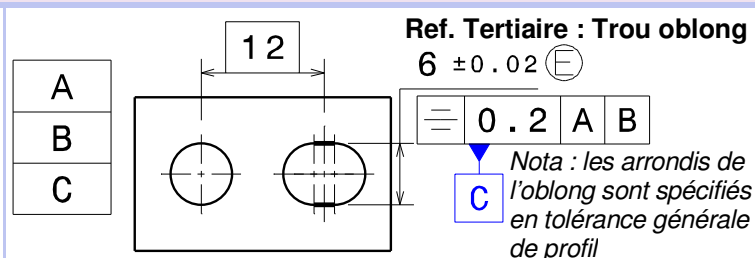
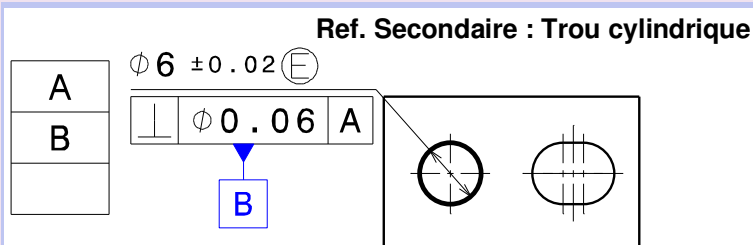
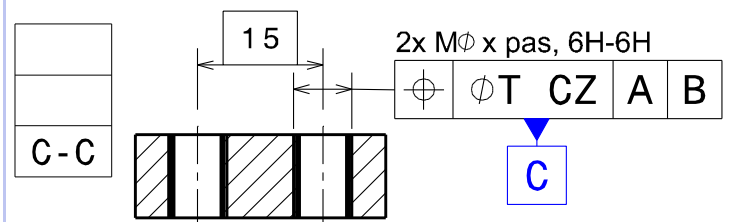
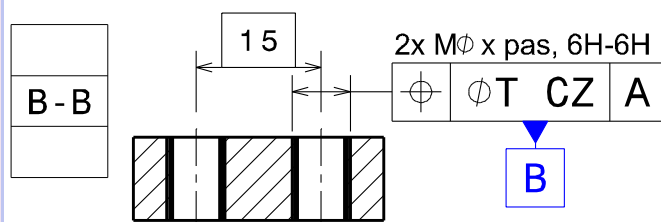
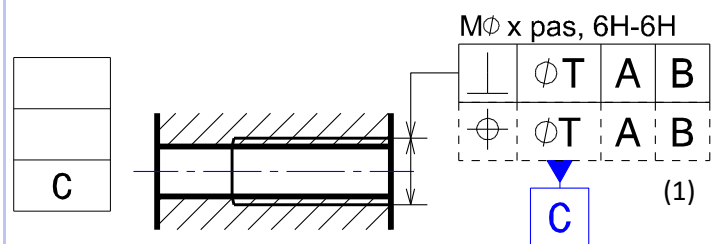
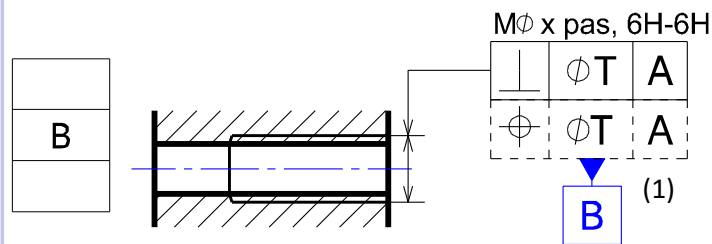
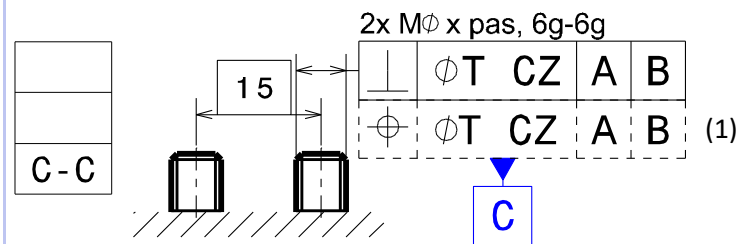
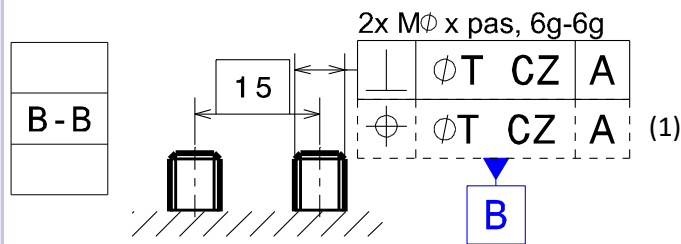
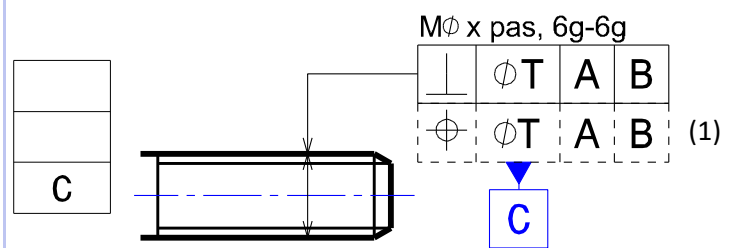
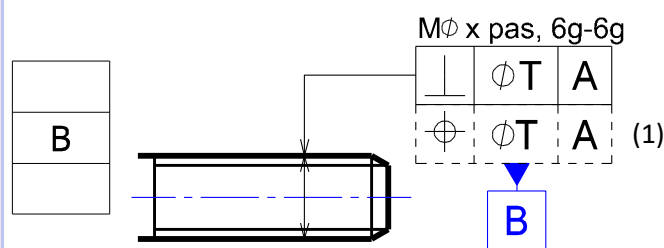
Ref. Primaire : Plan





### Références Secondaires

### Références Tertiaires



## Etape 1 : éléments à connaître

- 3D de la pièce et son environnement (pièces en contact ou liées fonctionnellement)
- La méthode d'assemblage
- Les différents modes de fonctionnement (analyse fonctionnelle si elle existe)

## Etape 2 : établir et nommer les fonctions du produit (F01...)

- |  |   |
|--|---|
| <input type="checkbox"/> Assemblage ou Montabilité (à faire en priorité) | <input type="checkbox"/> Etanchéité                               |
| <input type="checkbox"/> Esthétisme (ex : la constance d'un jeu)         | <input type="checkbox"/> Résistance (à l'effort, à l'ambiance...) |
| <input type="checkbox"/> Fonctionnement (manœuvre)                       | <input type="checkbox"/> Réglementation ou Sécurité               |
| <input type="checkbox"/> Confort-Ergonomie (jeu ressenti, bruit, ...)    |   |

## Etape 3 : établir le système de références principal et son tableau d'isostatisme

*Il représente l'environnement parfait qui a donné la position finale de la pièce pendant son fonctionnement. L'environnement peut être une pièce en contact ou un moyen d'assemblage (conception produit-process).*

*⇒ Si plusieurs phases de vie d'utilisation, il peut y avoir plusieurs systèmes de références principaux*

- Limiter le défaut de **Forme** de l'élément de référence primaire (en CZ si plusieurs éléments)
  - ⇒ Inférieur à 1/3 de la plus petite tolérance de position associée à l'élément de référence considéré*
  - ⇒ Etablir le lien avec la fonction Montabilité*

- Limiter le défaut d'**O**rientation ou de position de la réf. secondaire par rapport à la primaire
  - ⇒ Chaine de cotes d'assemblage + Etablir le lien avec la fonction Montabilité*

- Limiter le défaut de **P**osition ou d'orientation de la réf. tertiaire / à la primaire et secondaire
  - ⇒ Chaine de cotes d'assemblage + Etablir le lien avec la fonction Montabilité*

- Mettre le tableau d'isostatisme proche du cartouche

## Etape 4 : établir les systèmes de références d'équipements

*Ils représentent les interfaces des composants assemblés sur la pièce à tolérer*

- Limiter le défaut de forme, orientation et position des éléments de références (**F.O.P.**)
  - ⇒ Comme pour le système de références principal*
  - ⇒ Validation complète des interfaces et des fonctions assemblage*

- Nommer chaque système et les écrire au dessus du tableau d'isostatisme

## Etape 5 : positionner les équipements et traiter les autres fonctions produit

- Positionner les équipements de façon à obtenir les chaînes de cotes les plus courtes
- Identifier les comportements non-linéaires et restreindre les défauts d'orientation concernés
- Répartir les IT avec  $IT = \Sigma(IT)$  ou avec un calcul statistique
- Vérifier leur cohérence par rapport aux normes des métiers concernés
- Faire le lien avec les fonctions du produit

## Etape 6 : Max matière

- Le spécifier sur l'élément toléré uniquement pour les fonctions assemblage avec jeu

## Etape 7 : tolérances générales

- Spécifier les tolérances générales pour les éléments non fonctionnels
  - ⇒ Utiliser une tolérance géométrique de profil par rapport au système de ref. principal (norme 22081)*

## Etape 8 : vérifier

- Que chaque équipement est bien positionné par rapport au système de références principal, ou par rapport à un autre système de références d'équipement
- Que chaque tolérance géométrique respecte l'ordre des systèmes de références établis
- La disposition et la clarté des vues (une vue ou foliot par interface, vues isométriques)
  - ⇒ Toujours se mettre à la place du lecteur qui découvre le plan*
- Les cotes "ambiguës"
- Le 3D en cotes moyennes (hors ajustements)

## Etape 1 : utiliser les surligneurs

Jaune traits de coupe, Bleu les références, Vert tolérances fonctionnelles

## Etape 2 : systèmes de références

Noter tous les systèmes de références mentionnés au plan dans les tolérances géométriques

Vérifier leur cohérence (ex |A|B|C| ou |A|B| ou |A|) (ex |D-E|F|G| ou |D-E|F| ou |D-E|)

## Etape 3 : système de références principal

Identifier le système de références principal (tableau d'isostatisme) et méthode d'assemblage

⇒ Correspond à la position de la pièce dans l'espace pendant son fonctionnement

(pour gamme de fabrication, métrologie, assemblage)

Défaut de **Forme** de l'élément de référence primaire

Orientation ou position de l'élément de référence secondaire par rapport à la réf. primaire

Position ou orientation de l'élément de réf. tertiaire par rapport aux ref. primaire et secondaire

## Etape 4 : systèmes de références d'équipement (interfaces des composants)

Identifier les systèmes de références d'équipements et essayer de les nommer

Vérifier le défaut de **Forme**, **Orientation** et **Position** des éléments de réf. des équipements

Vérifier que toutes les interfaces des équipements soient bien positionnées

⇒ Soit par rapport au système de références principal

⇒ Soit par rapport au système de références d'un autre composant

## Etape 5 : vérifier

Les CZ (à réaliser dans la même opération car il n'y a pas de cumul de tolérances)

Tolérances fonctionnelles (identifier les tolérances difficiles à obtenir en production ou à mesurer)

Tolérances générales et métiers

Matière, traitement ou revêtement

Etat libre ou bridé

3D en cote moyenne : voir fausses cotes ou décentrées

Etat de surface

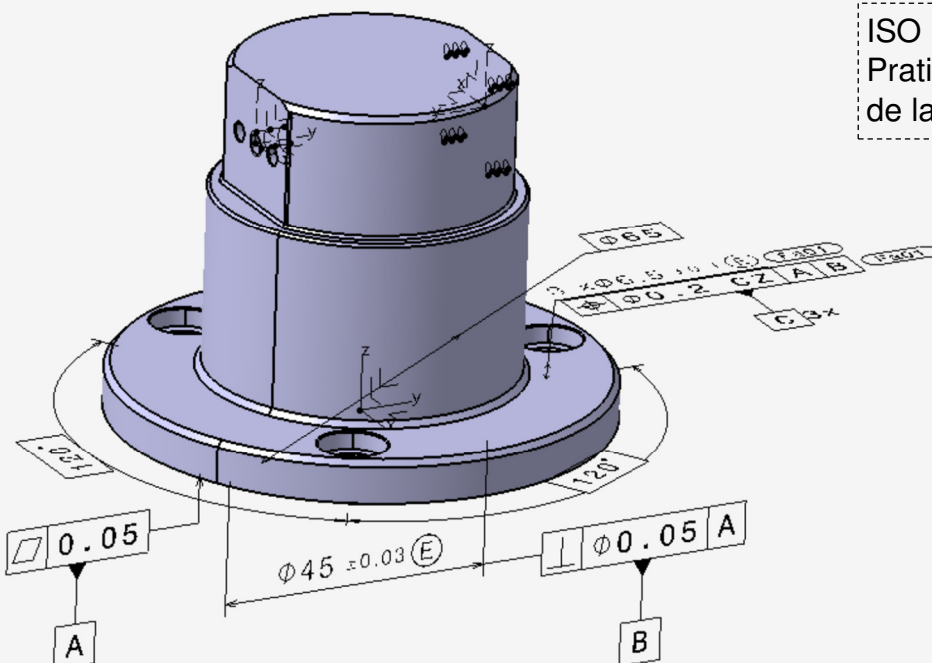
## Etape 6 : établir la gamme de fabrication idéale

Usiner le système de références principal dans la même opération

Se positionner sur le système de références principal

Usiner chaque système de références d'équipements dans la même opération

⇒ Soit par rapport au système de réf. principal, soit par rapport à un système de réf. d'un autre composant



ISO 16792

Pratiques pour les données numériques de la définition d'un produit

F	G						
D	E-E						
	X	Y	Z	Rx	Ry	Rz	
A			x	x	x		
B	x	x					x
C-C							

= Récepteur

= Diffuseur

**C**e livret est complémentaire aux formations :

- **CFiso1 : Comprendre un plan de définition ISO dans l'industrie.**

Cette formation permet d'établir une démarche de compréhension et d'analyse critique pertinente de plans industriels en langage ISO-GPS.

- **CFiso2 : Appliquer la cotation fonctionnelle et le langage ISO-GPS dans l'industrie.**

Cette formation permet d'établir une démarche de tolérancement et d'analyse critique pertinente de plans industriels.

- **CFiso3 : Appliquer la cotation ISO-GPS sur vos produits.**

Cette formation permet d'appliquer sur vos pièces une démarche structurée de tolérancement industriel en lien avec leurs fonctions.

Ce livret est une synthèse des meilleures pratiques en cotation ISO.

Il a été créé pour être mis à disposition gratuitement auprès de tous les utilisateurs de la cotation ISO.

Nous assurons son évolution et sa diffusion gratuitement.

Pour être exploité dans les meilleures conditions, il est préférable d'avoir suivi les formations Cetiso.

Il n'est pas exhaustif.

Il n'a pas pour vocation de remplacer les normes de dessins techniques et devra être complété par la lecture des normes ISO-GPS.