

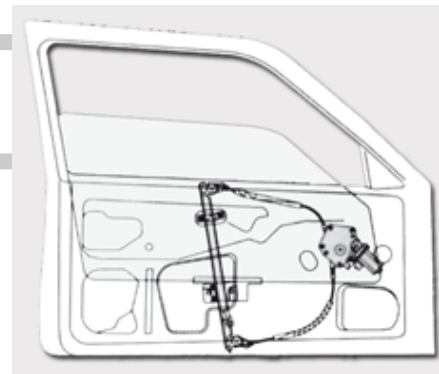


### DOCUMENTS RÉPONSES

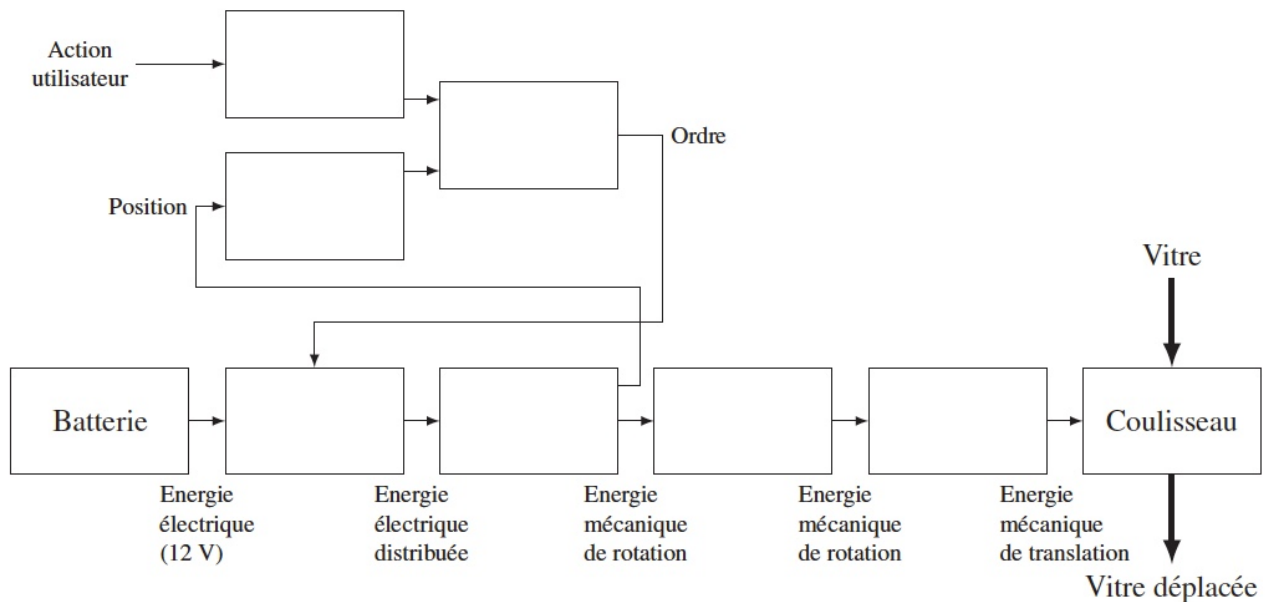
NOM : .....

#### PROBLÈME 1

#### Lève vitre automatique de véhicule automobile

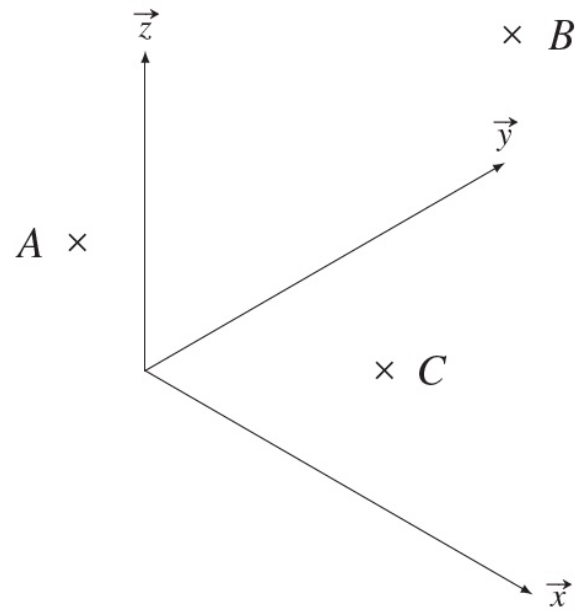


Q1



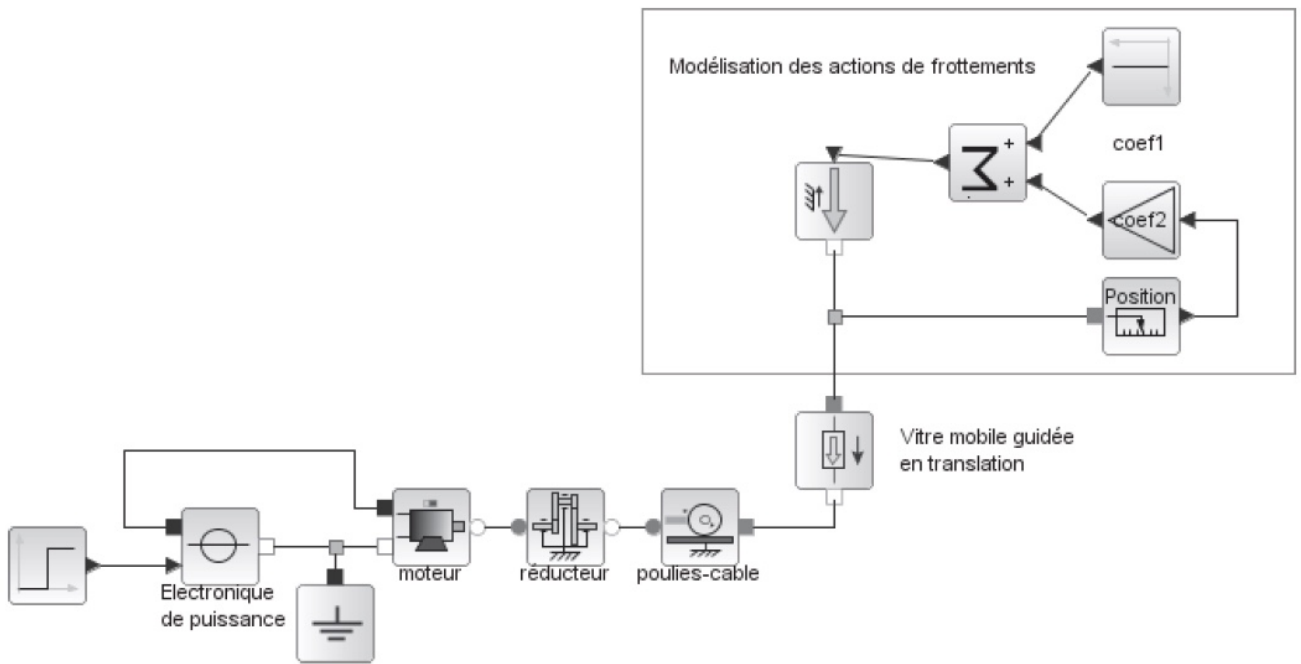
DR 1 – Chaînes fonctionnelles du lève-vitre électrique

Q5



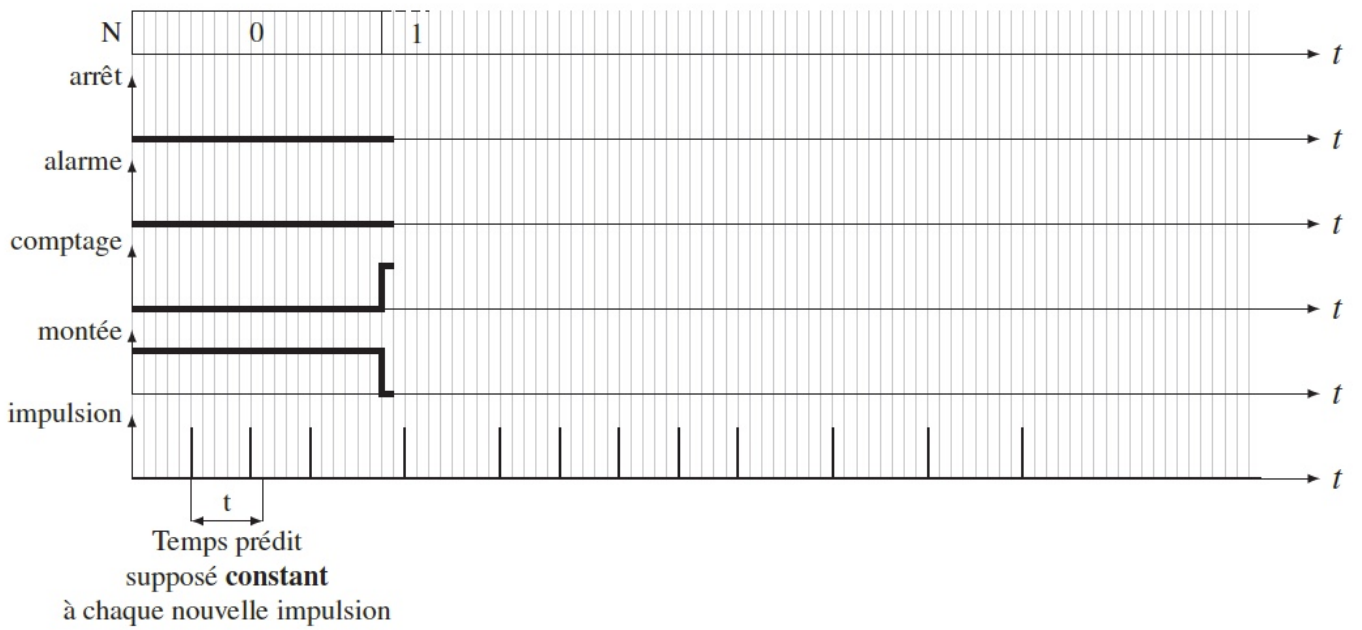
DR 2 – Schéma cinématique à réaliser

Q12, Q13

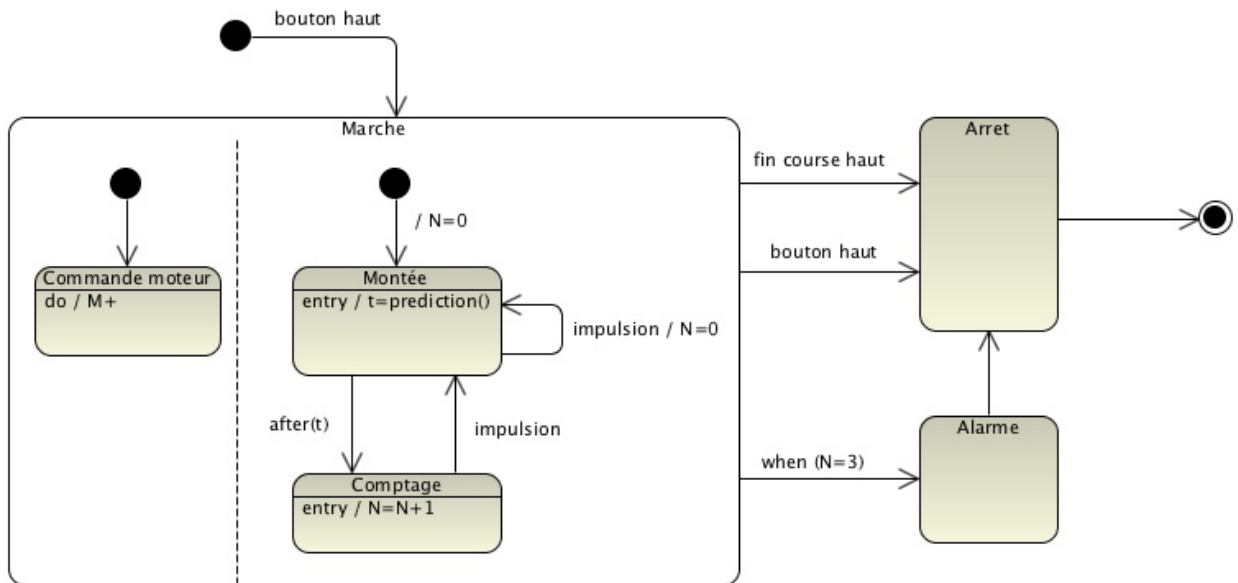


DR 3 – Schéma-blocs à compléter

**Q23**



**DR 4 – Chronogramme à compléter**



## PROBLÈME 2

### Roburoc 6 : plate-forme d'exploitation tout terrain



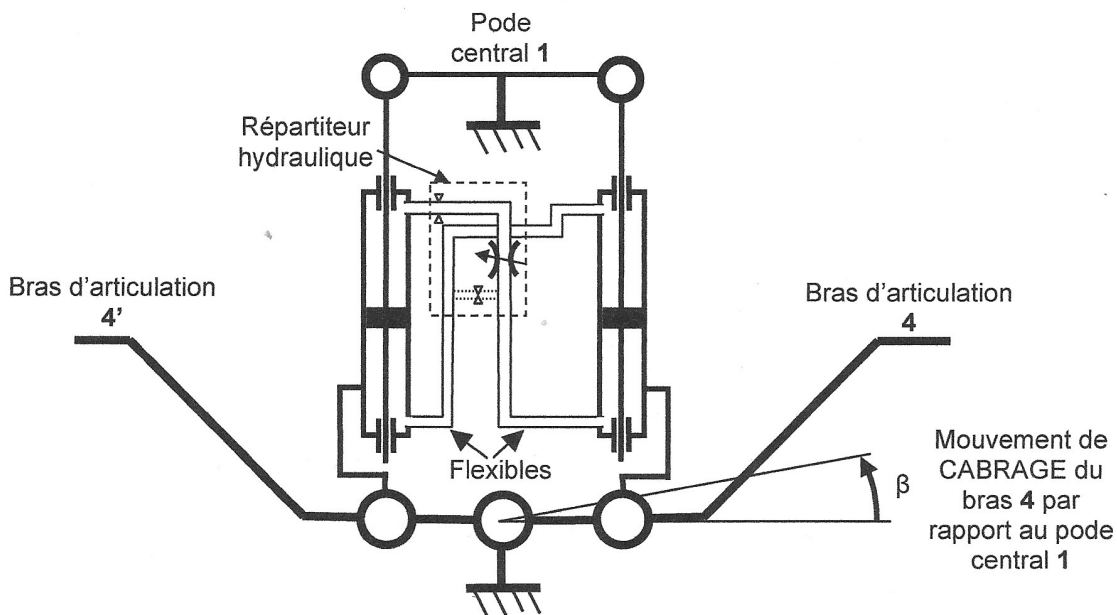
#### I- ANALYSE FONCTIONNELLE

Activités (voir annexe 1)	Composants alloués (à compléter)
FT1	
FT2	
FT311	
FT312	
FT321	

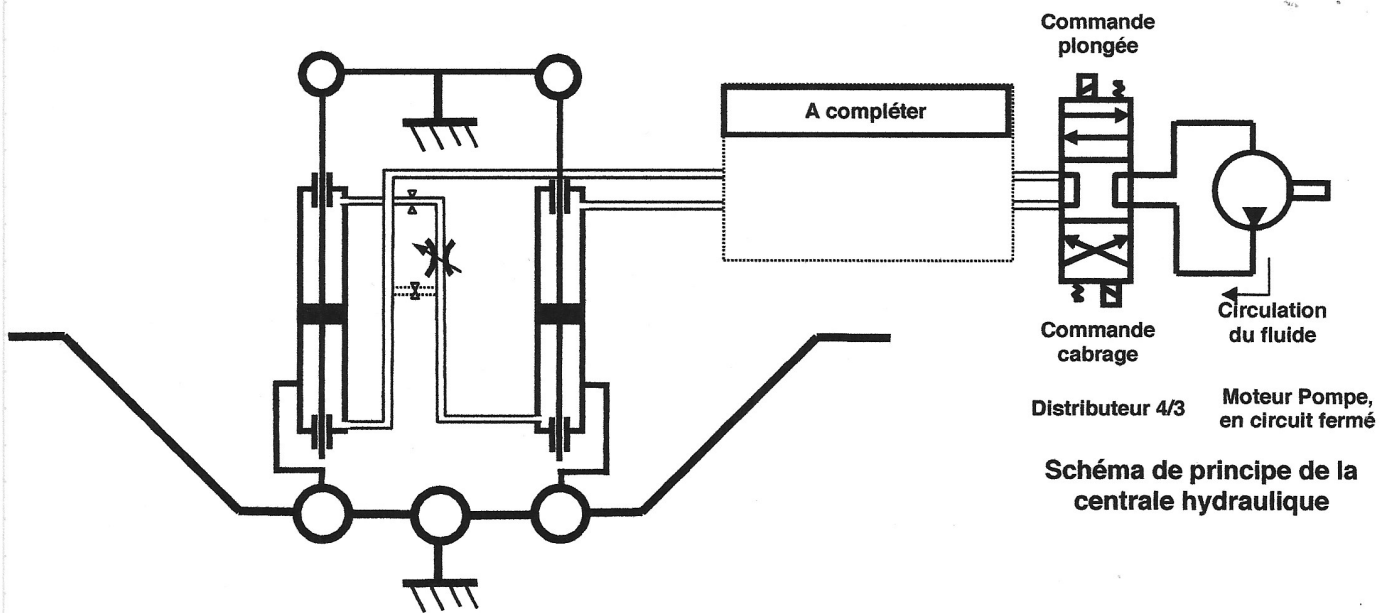
Activités (voir annexe 1)	Composants alloués (à compléter)
FT33	
FT41	
FT51	
FT61	
FT71	

#### II- ASSURER LE MOUVEMENT DE TANGAGE

Questions 2 et 3 : circuit hydraulique en mode passif (synchronisation et amortissement)



**Question 4 :** Pilotage des vérins en mode actif (synchronisation, amortissement et pilotage)

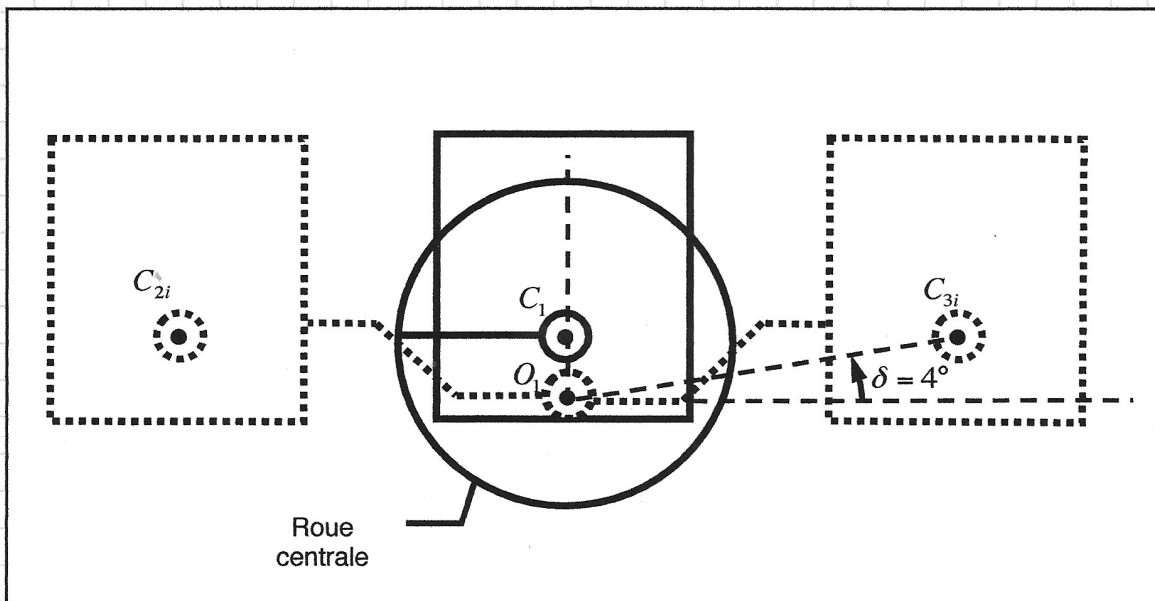


**II-2 VALIDATION DES PERFORMANCES DU CIRCUIT HYDRAULIQUE**

**Question 5 :** Position de CABRAGE maximal

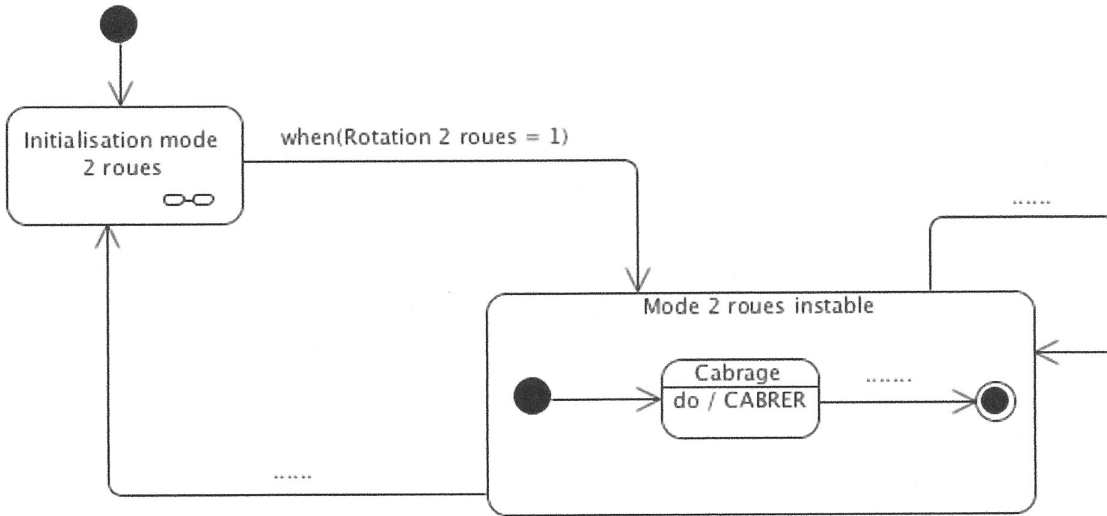
Echelle graphique 1:10

(1 cm sur le dessin correspond à 10 cm dans la réalité)

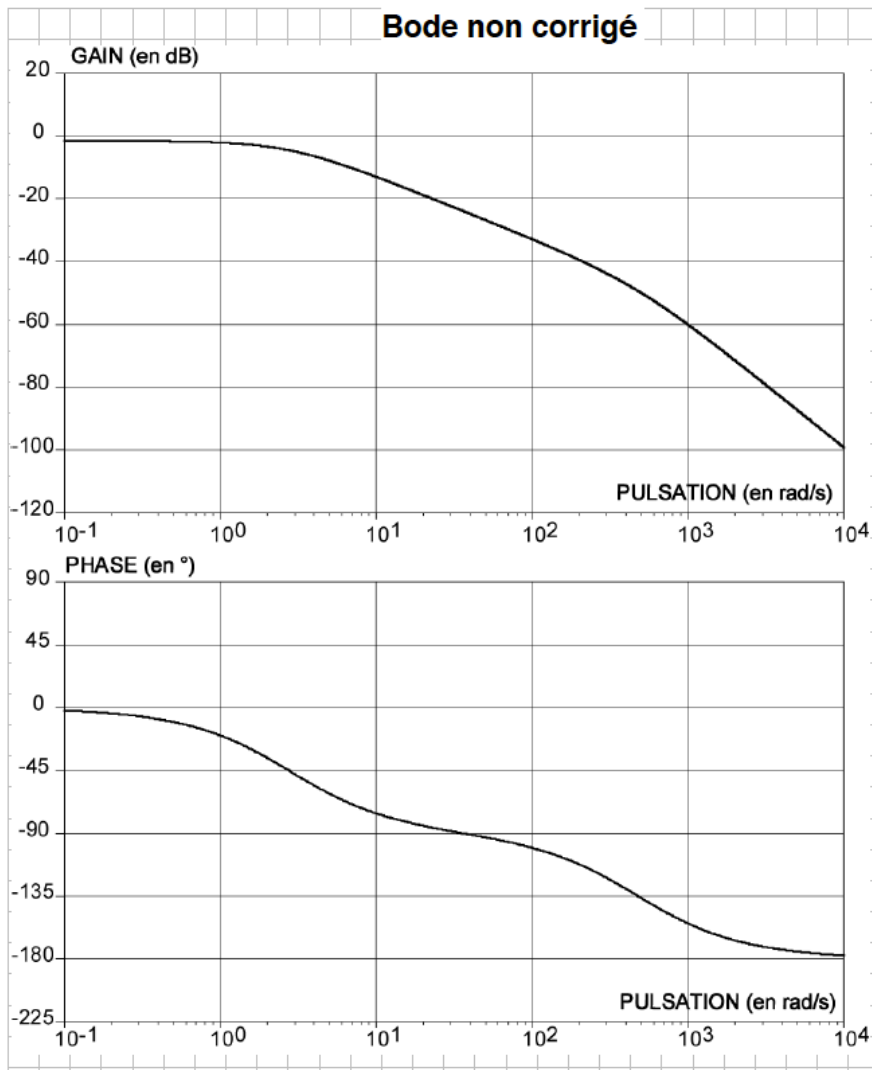


IV-2 GERER LE PILOTAGE SEQUENTIEL DU CABRAGE EN « MODE 2 ROUES INSTABLE »

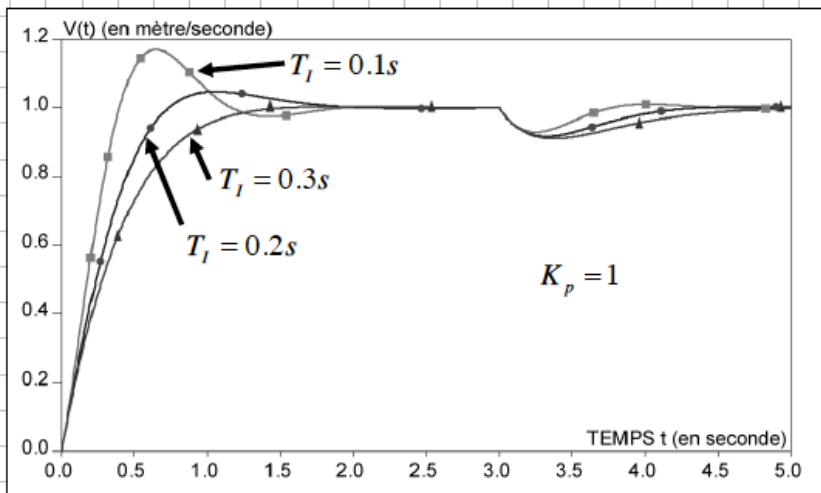
Question 15 :



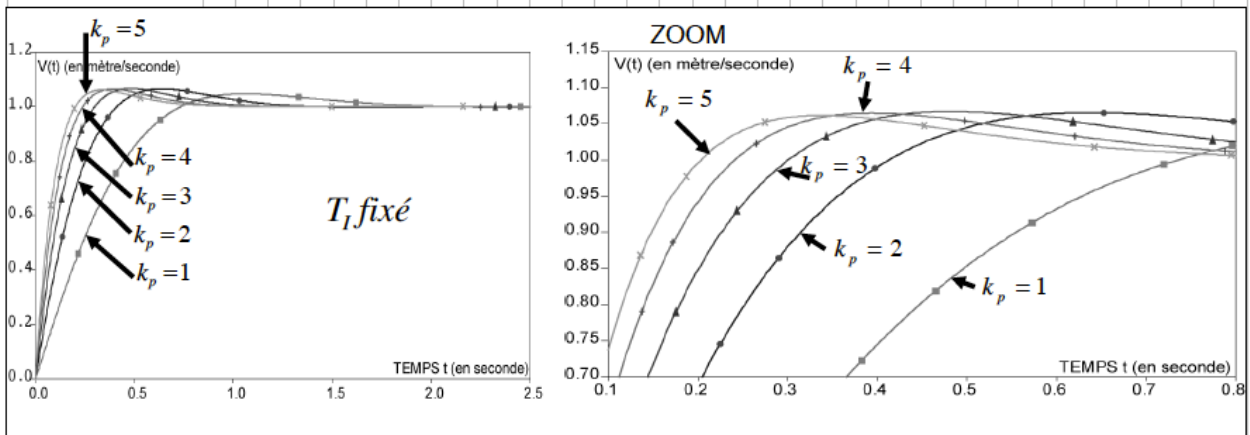
IV-3 ASSERVIR LES DEPLACEMENTS DE LA PLATE-FORME [Q16 à Q25]



**Question 23**



**Question 24**



**Question 25**

