

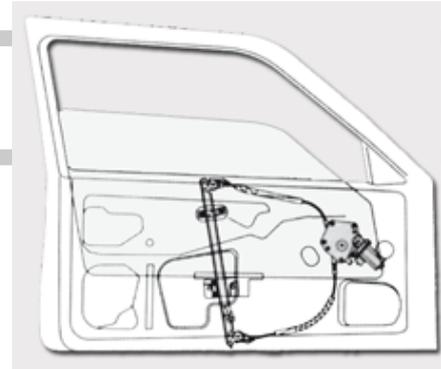


DOCUMENTS RÉPONSES

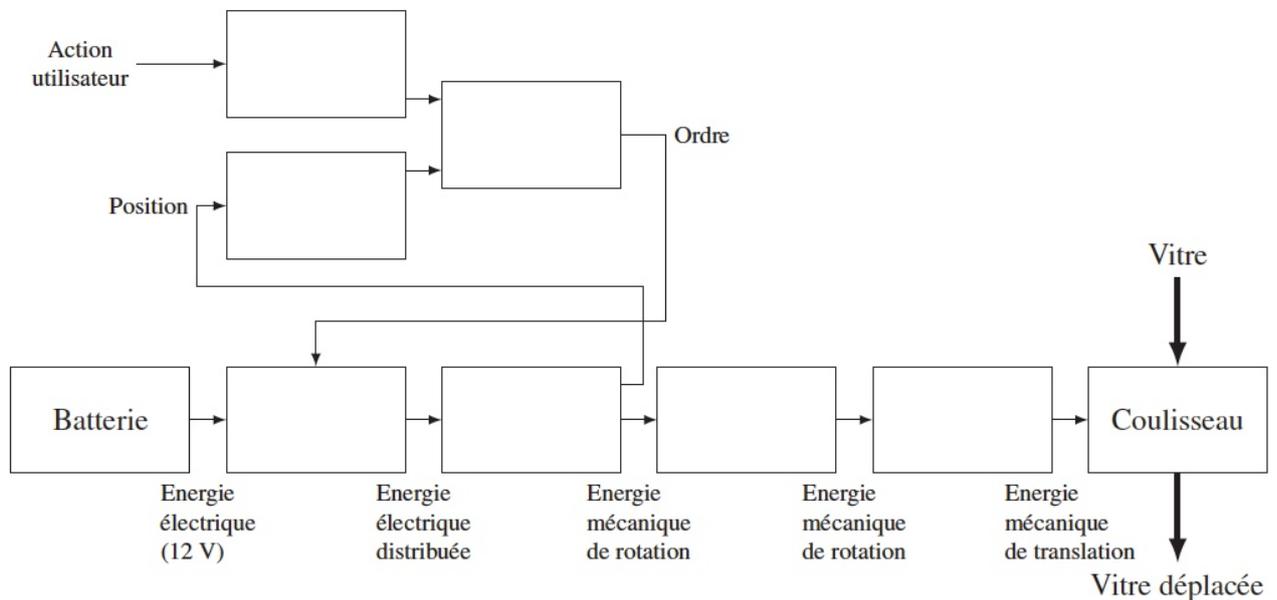
NOM :

PROBLÈME 1

Lève vitre automatique de véhicule automobile

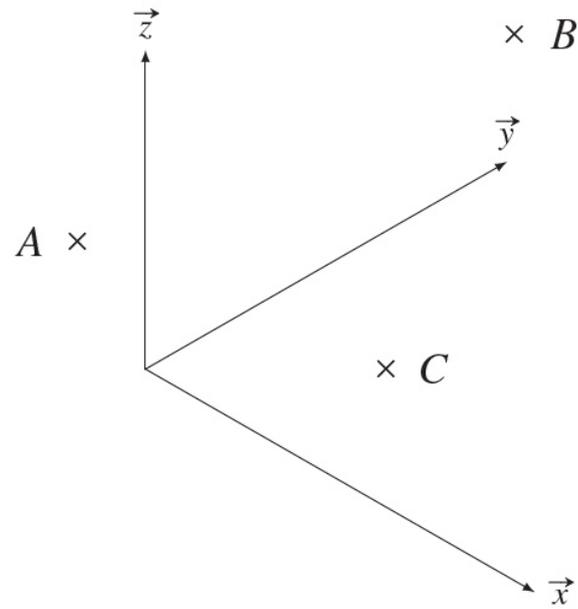


Q1



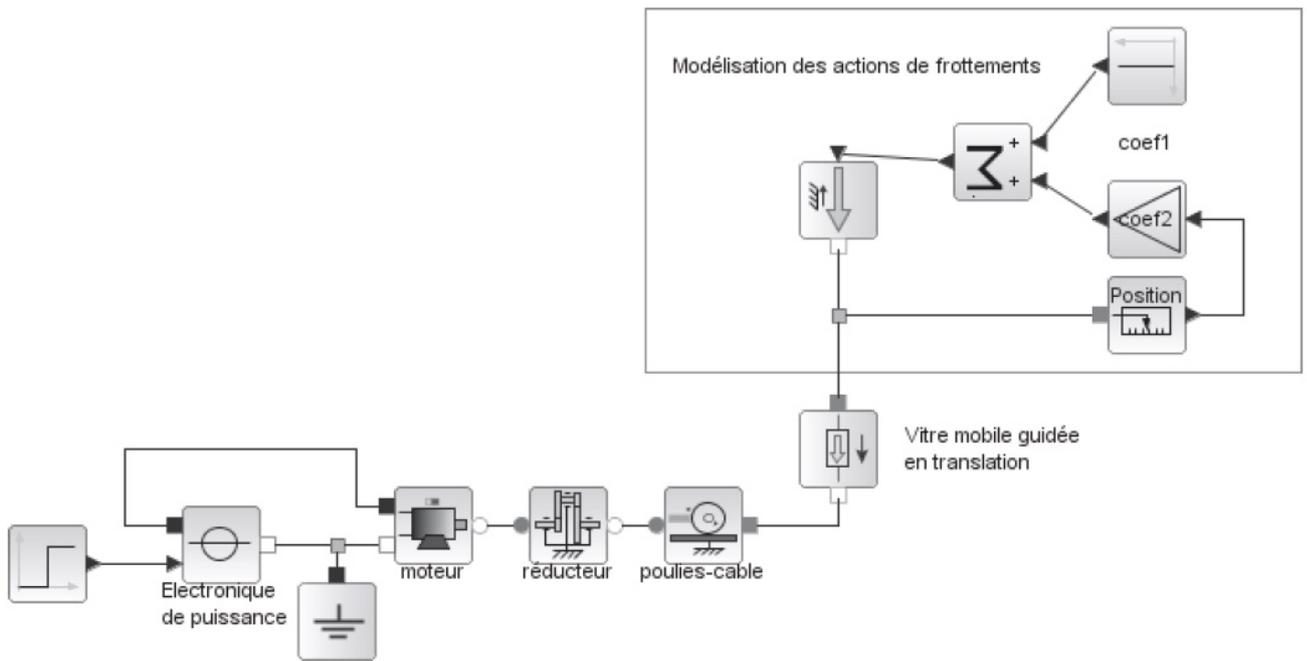
DR 1 – Chaînes fonctionnelles du lève-vitre électrique

Q5



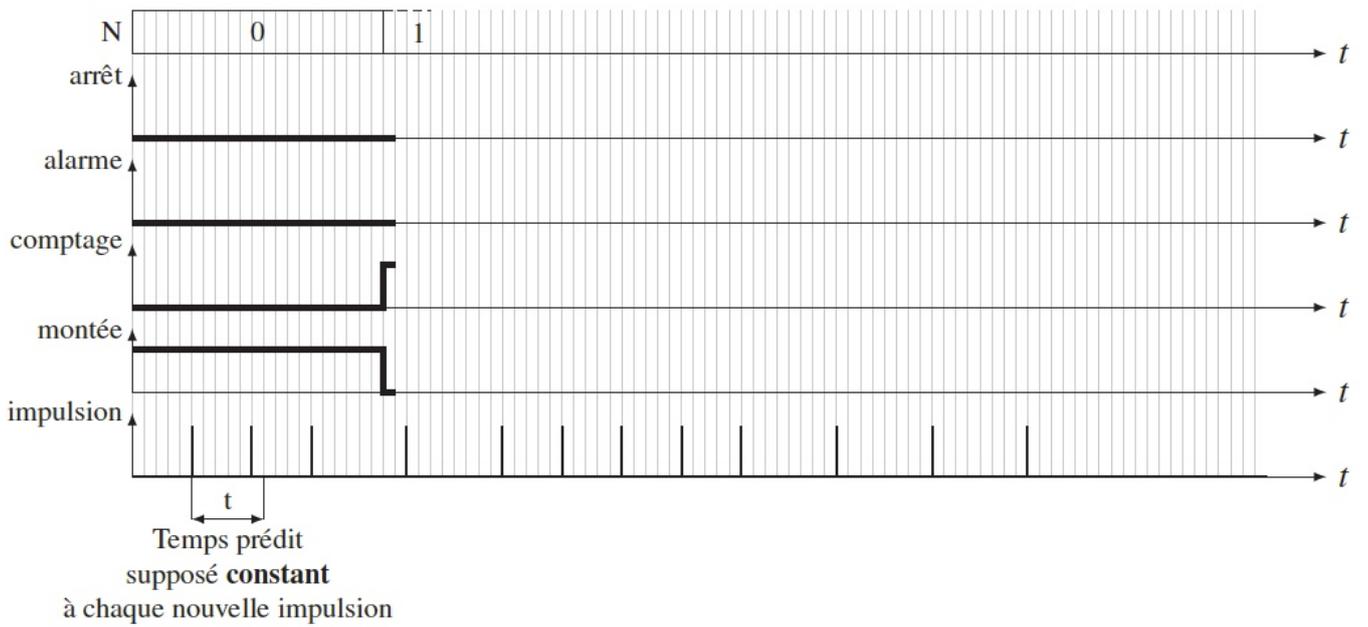
DR 2 – Schéma cinématique à réaliser

Q12, Q13

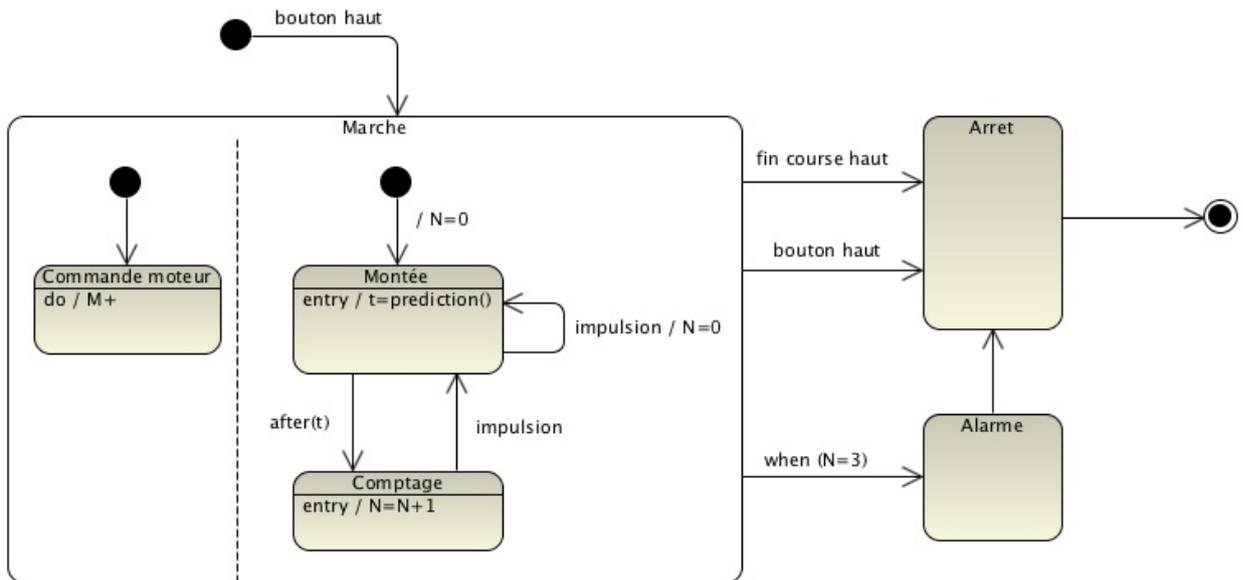


DR 3 – Schéma-blocs à compléter

Q23



DR 4 – Chronogramme à compléter



PROBLÈME 2

Roburoc 6 : plate-forme d'exploitation tout terrain



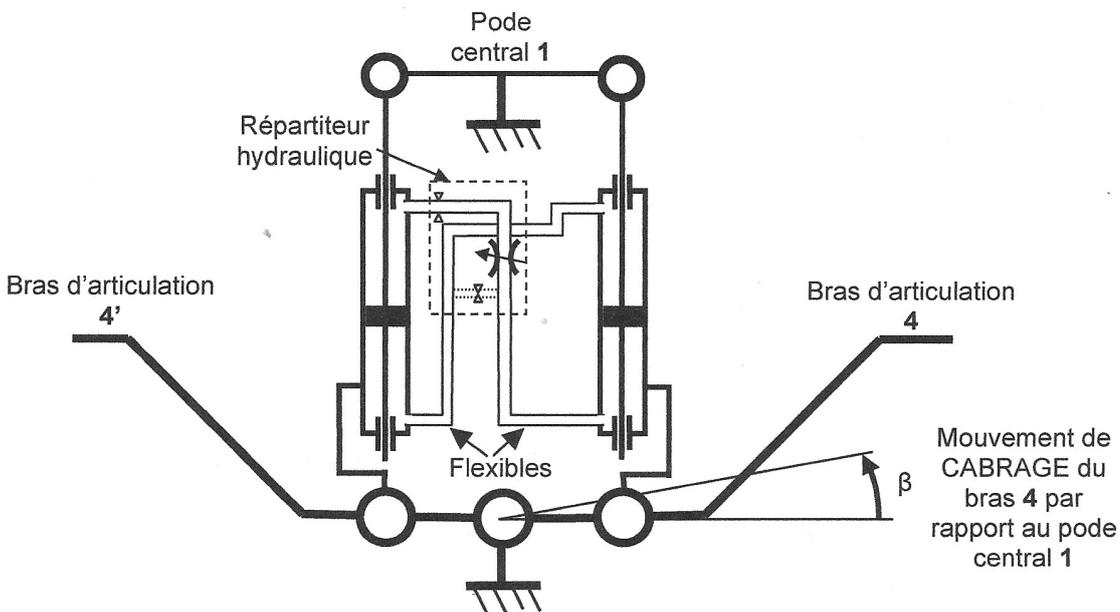
I- ANALYSE FONCTIONNELLE

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

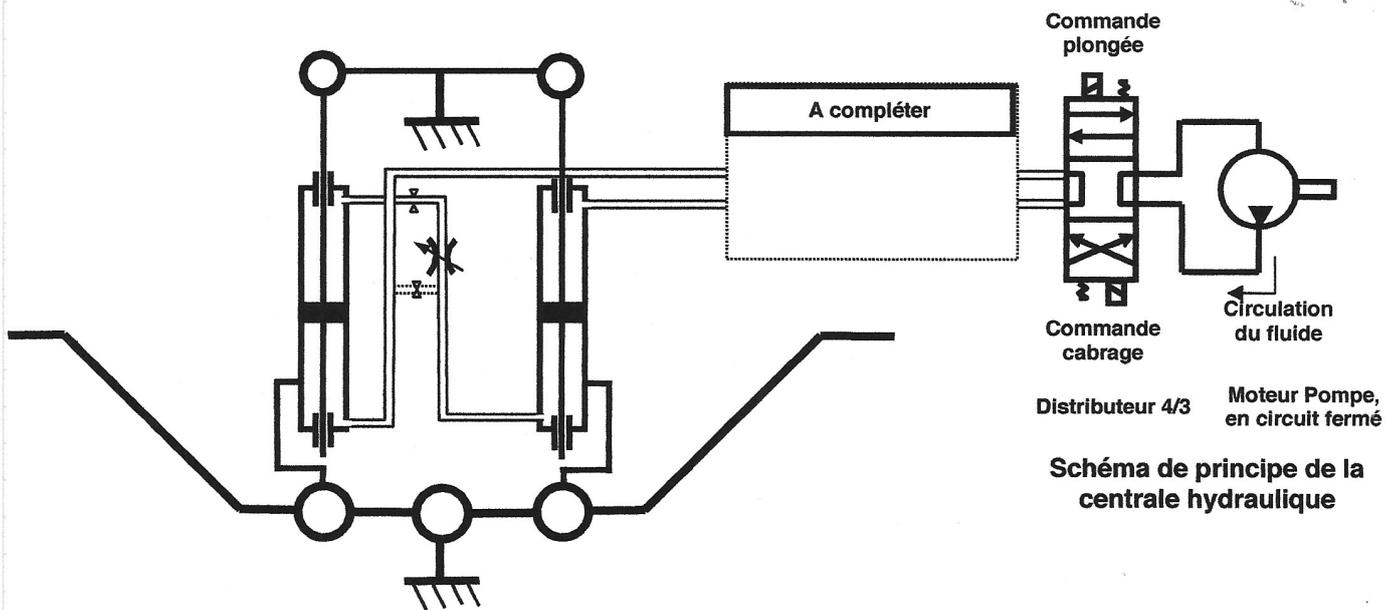
Activités (voir annexe 1)	Composants alloués (à compléter)
FT33	
FT41	
FT51	
FT61	
FT71	

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)

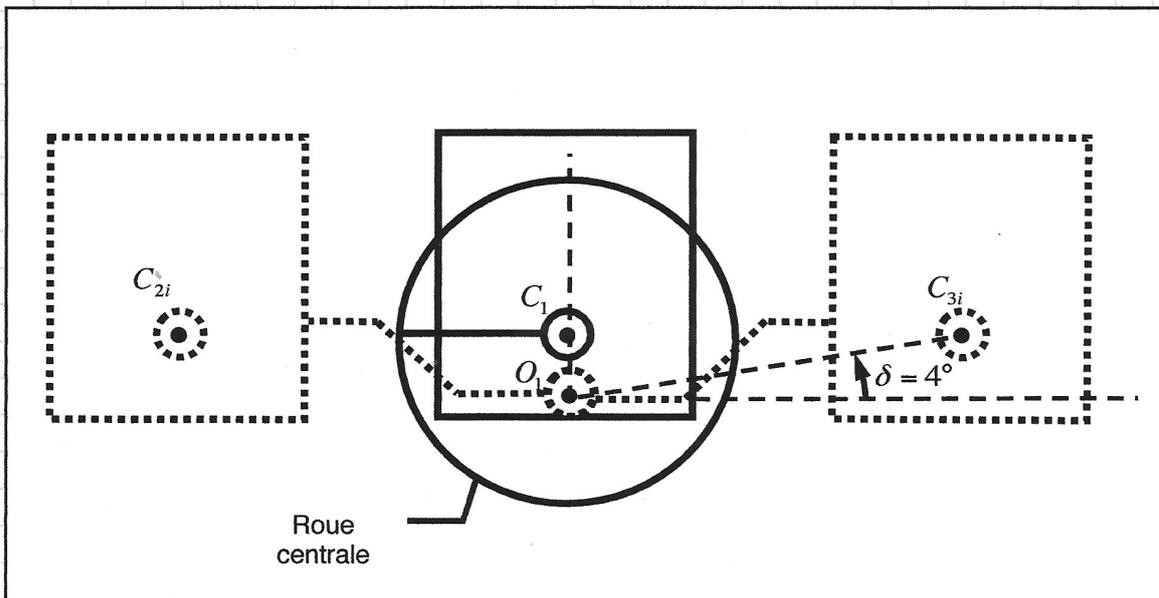


II-2 VALIDATION DES PERFORMANCES DU CIRCUIT HYDRAULIQUE

Question 5 : Position de CABRAGE maximal

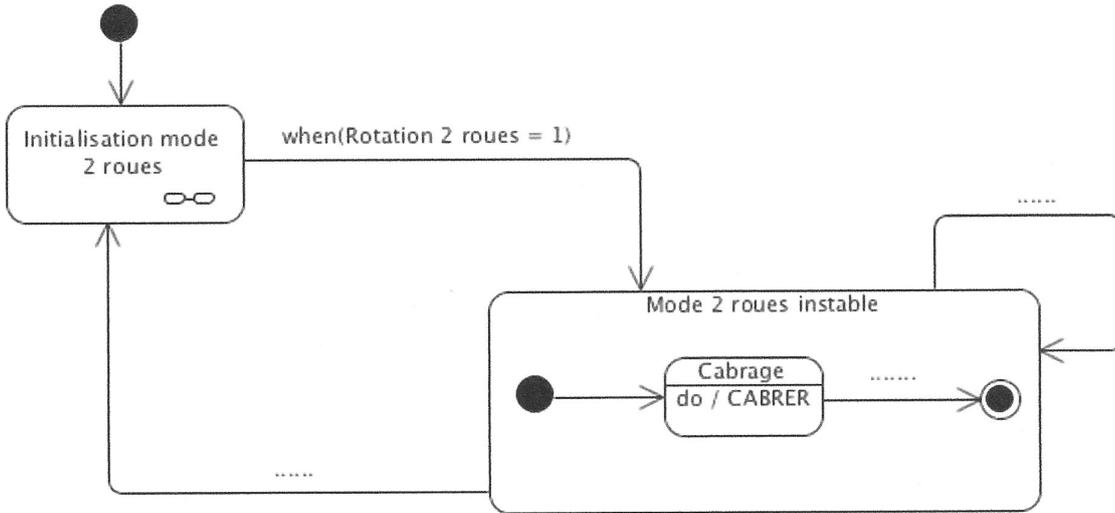
Echelle graphique 1:10

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

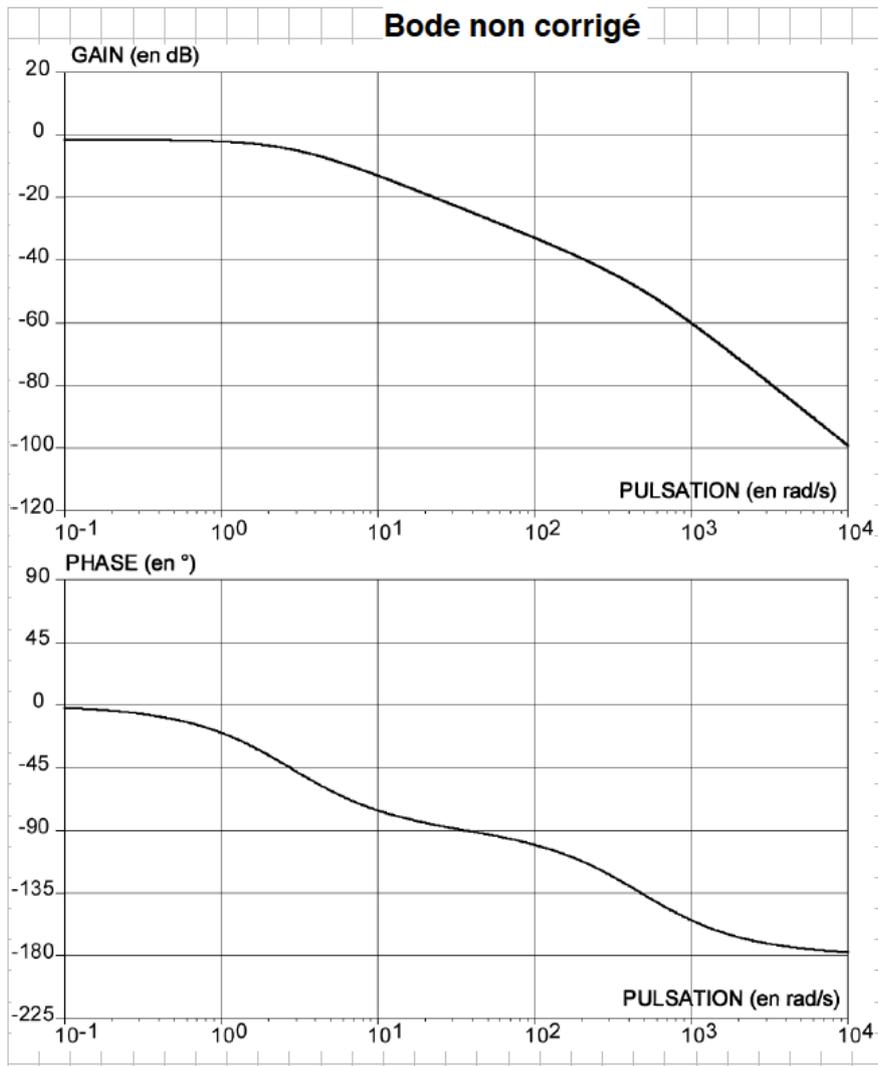


IV-2 GERER LE PILOTAGE SEQUENTIEL DU CABRAGE EN « MODE 2 ROUES INSTABLE »

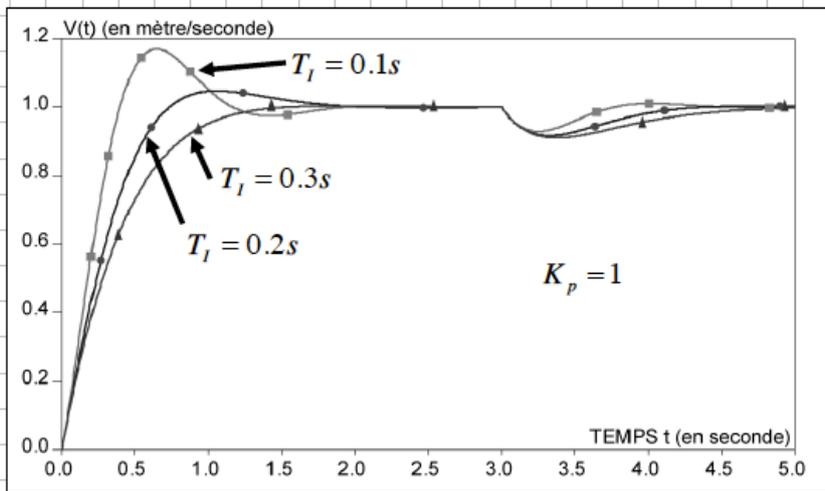
Question 15 :



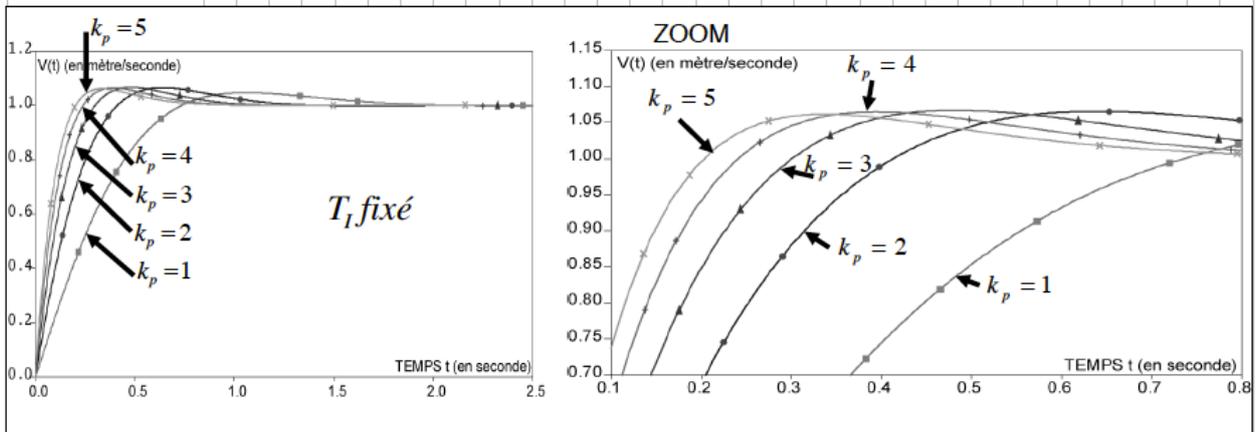
IV-3 ASSERVIR LES DEPLACEMENTS DE LA PLATE-FORME [Q16 à Q25]



Question 23



Question 24



Question 25

