

Figure 3 : Vue d'ensemble du dispositif d'inclinaison

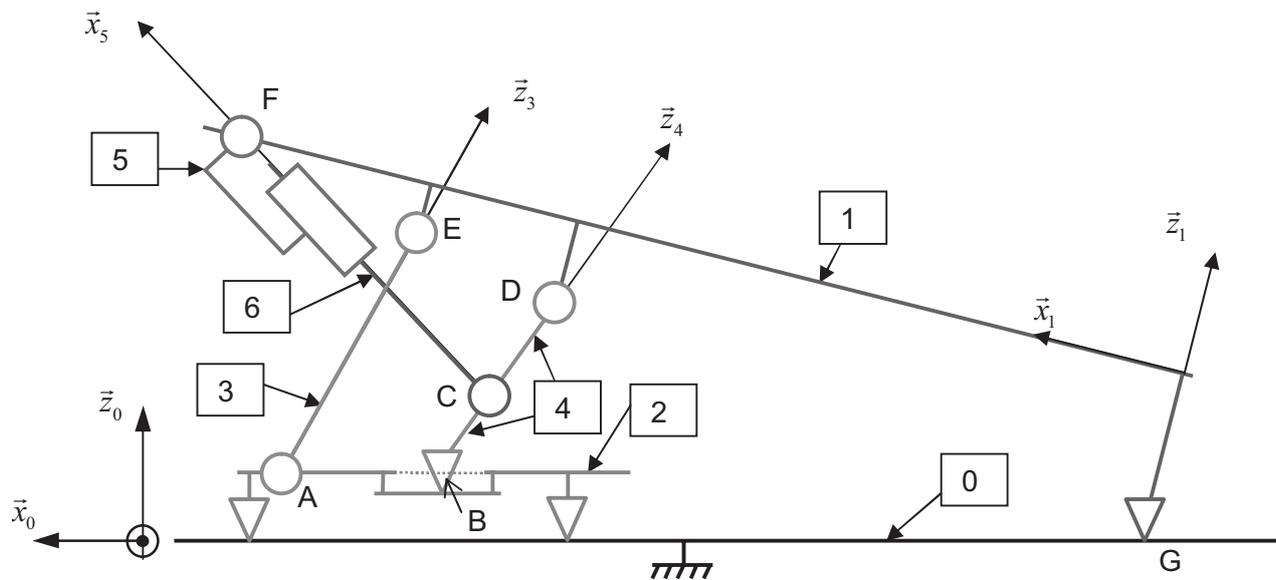


Figure 4 : Schéma cinématique plan du dispositif d'inclinaison

Document 2

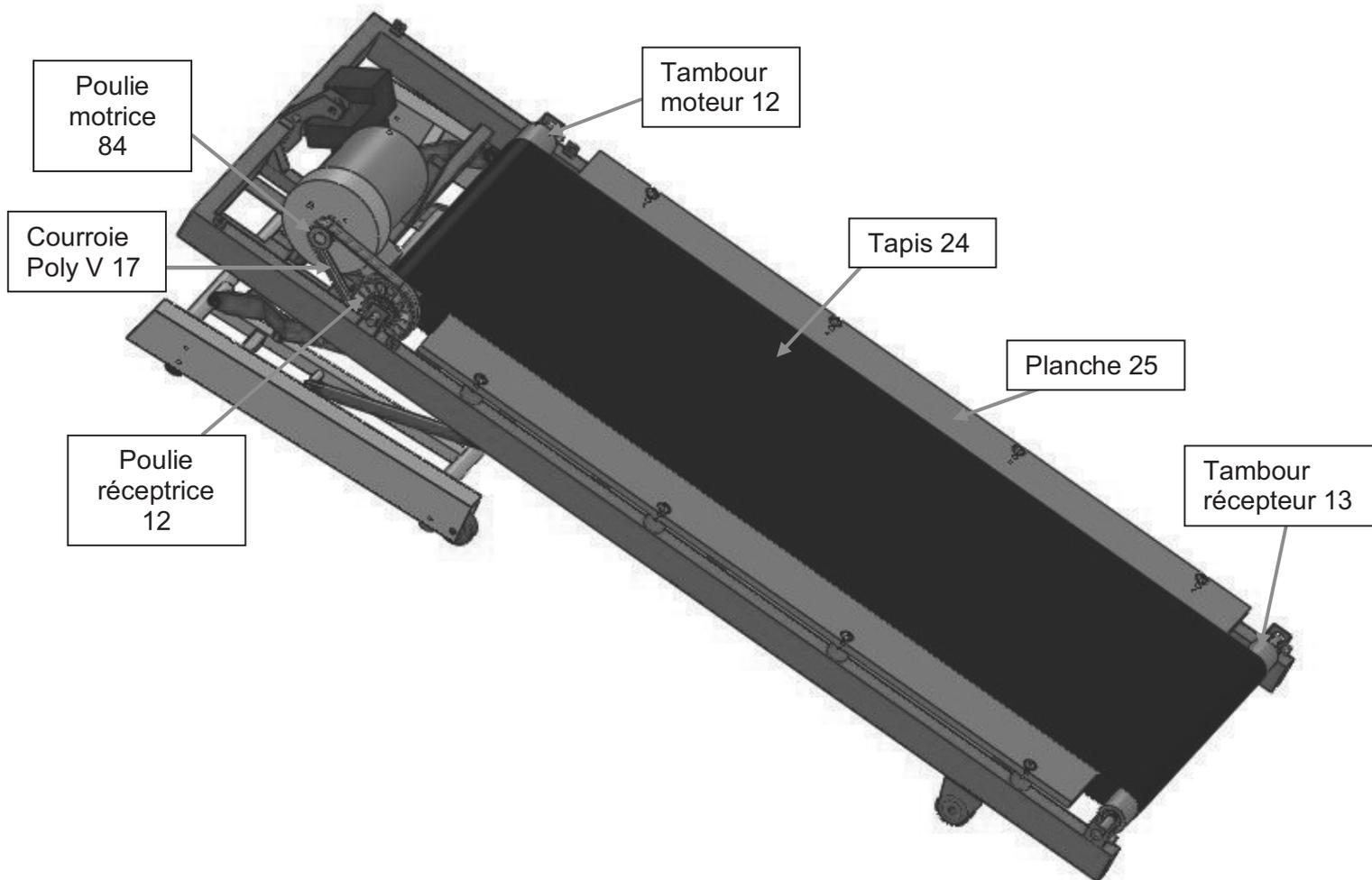


Figure 5 : Vue d'ensemble de la motorisation du tapis

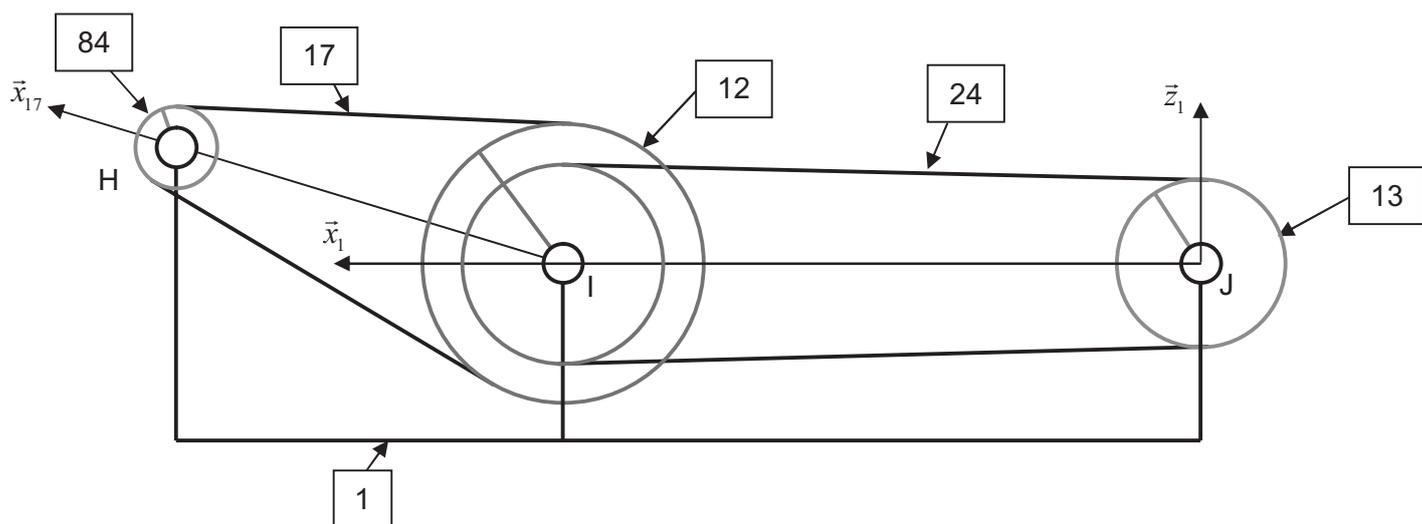


Figure 6 : Schéma cinématique plan du dispositif d'entraînement du tapis

Document 3

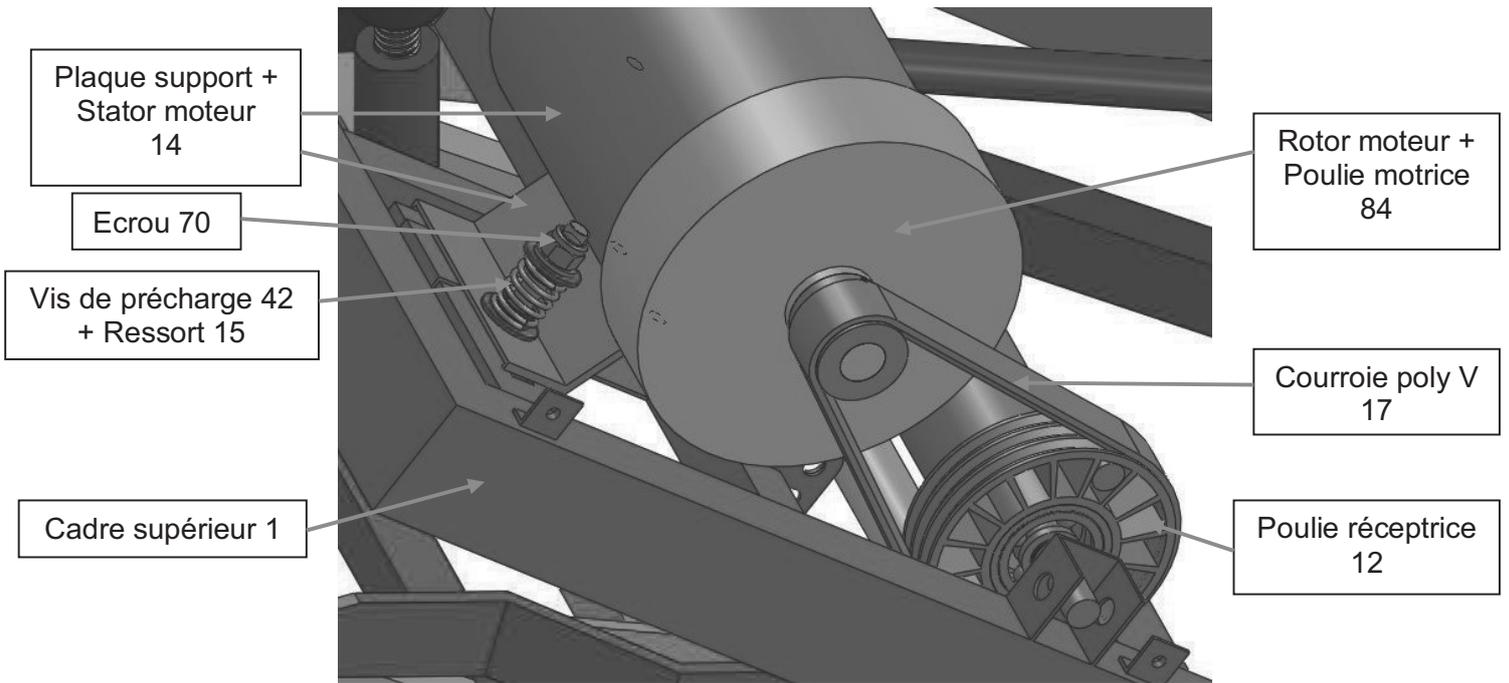


Figure 7 : Vue d'ensemble du dispositif de tension de la courroie du moteur

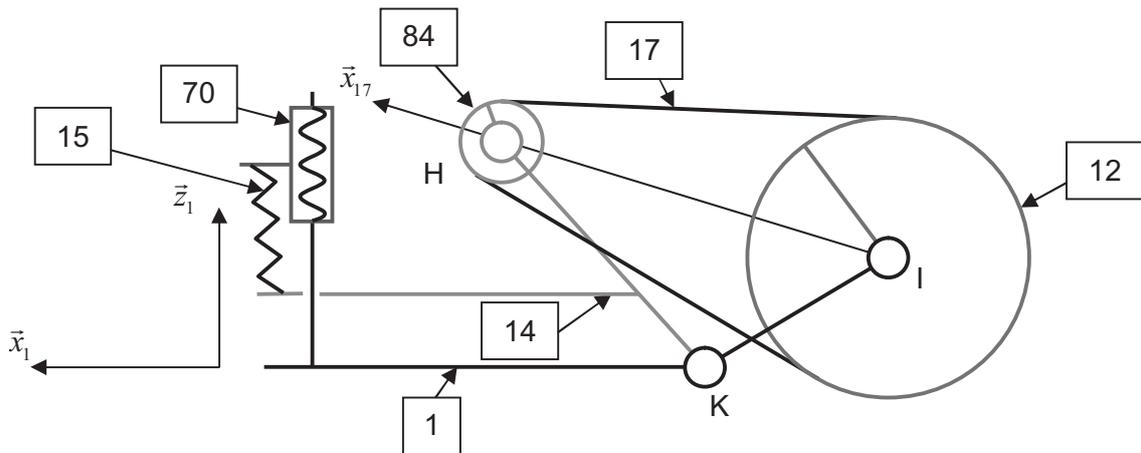


Figure 8 : Schéma de principe du dispositif de tension

Document 4

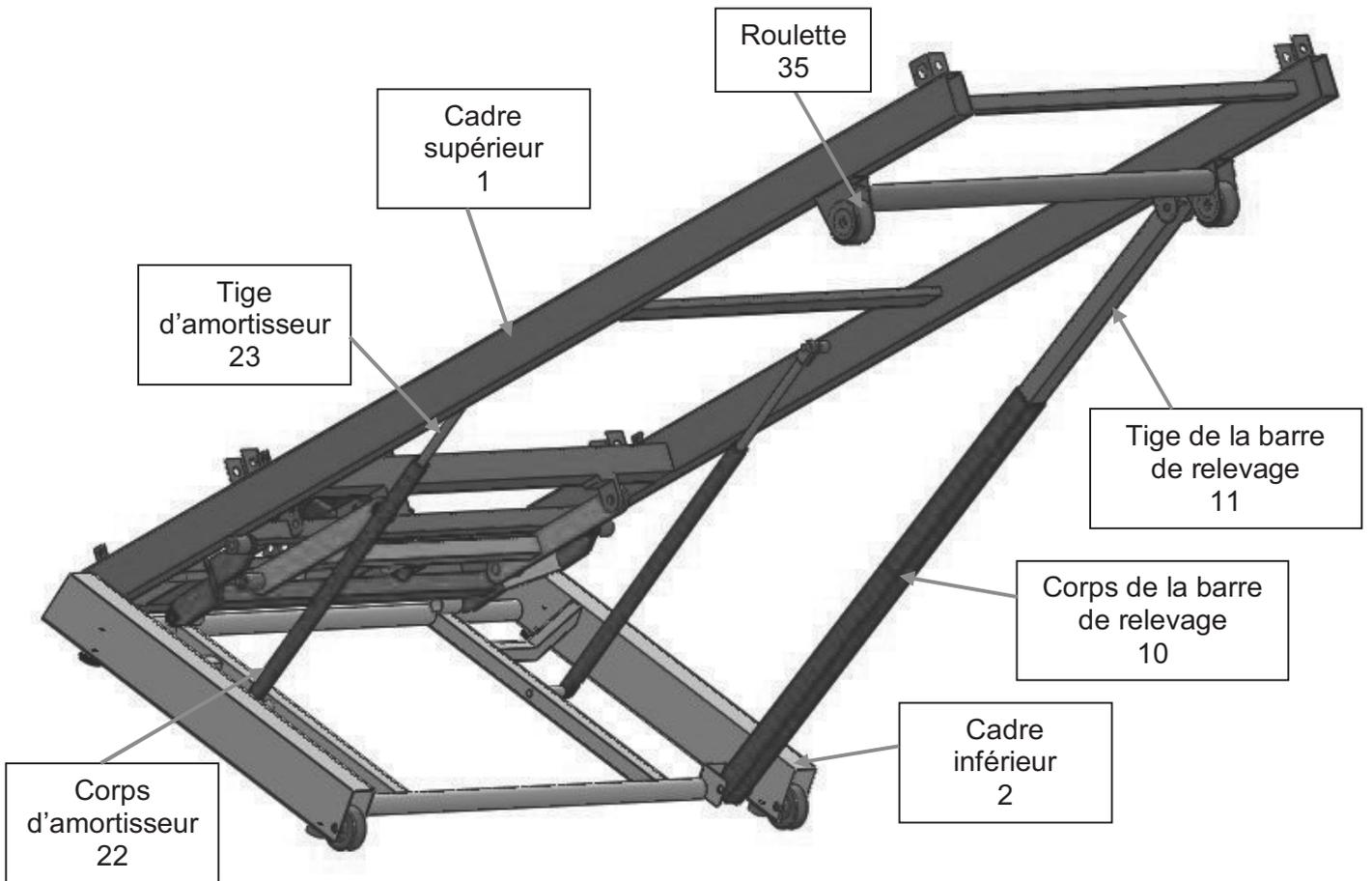


Figure 9 : Vue d'ensemble du dispositif de pliage

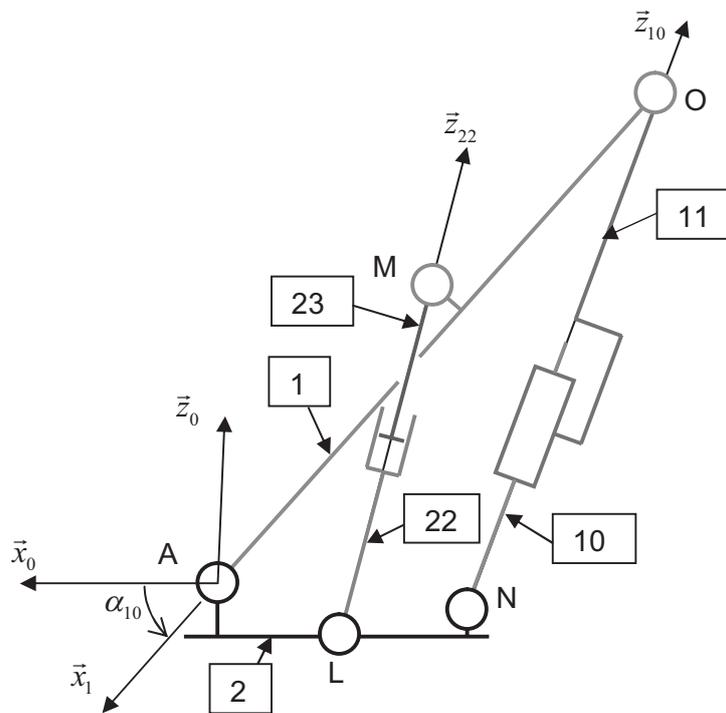


Figure 10 : Schéma de principe plan du dispositif de pliage

Document 5

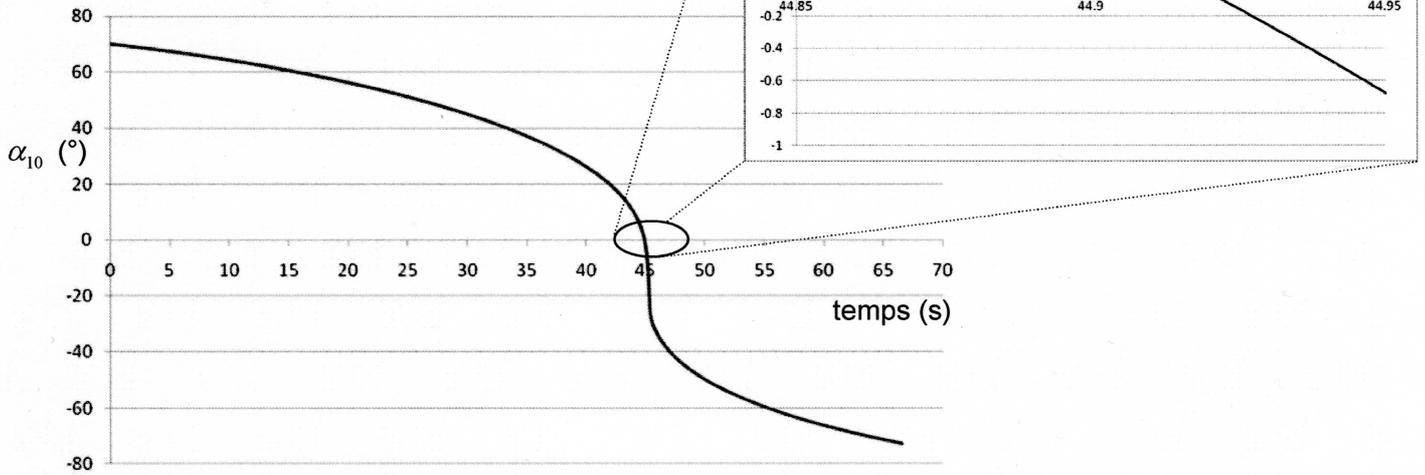


Figure 11 : Evolution de l'angle α_{10} en fonction du temps

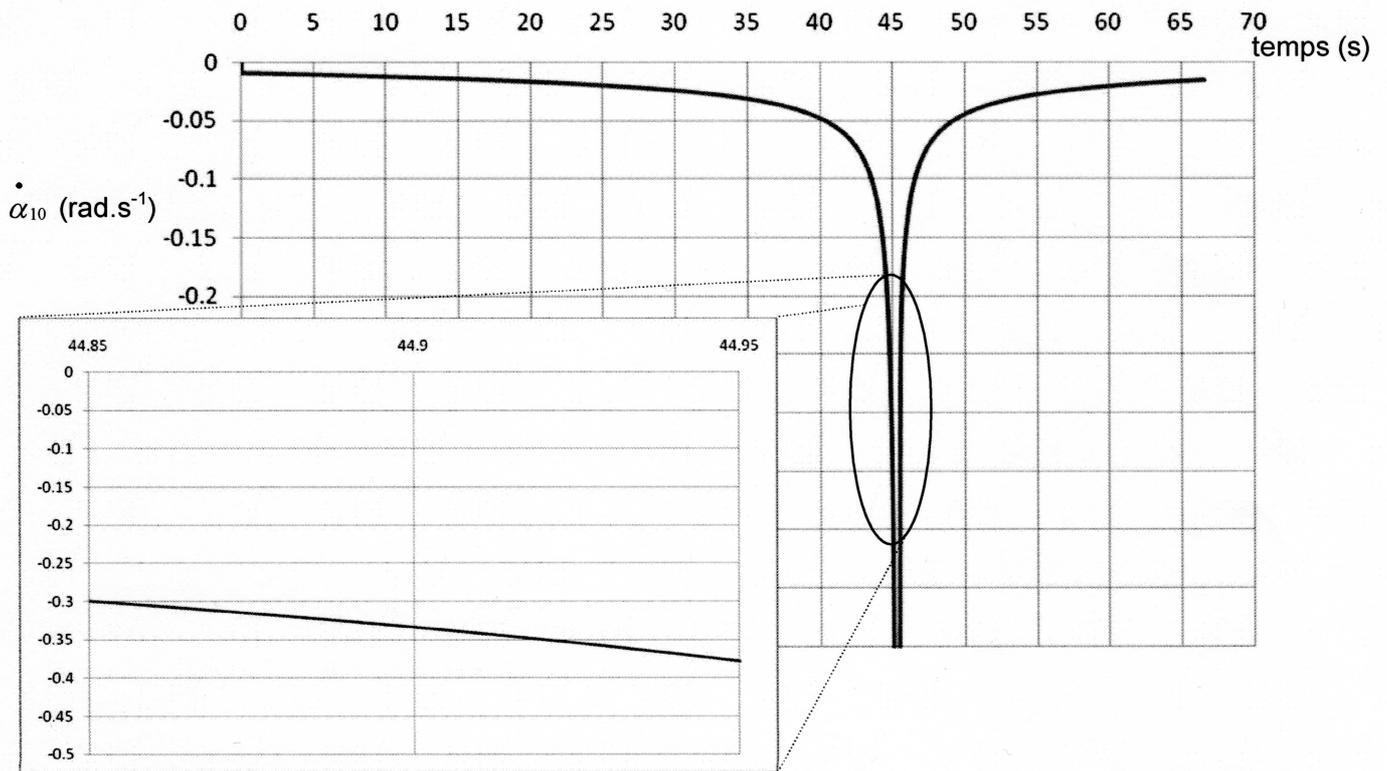


Figure 12 : Evolution de la vitesse angulaire $\dot{\alpha}_{10}$ en fonction du temps

Document 6

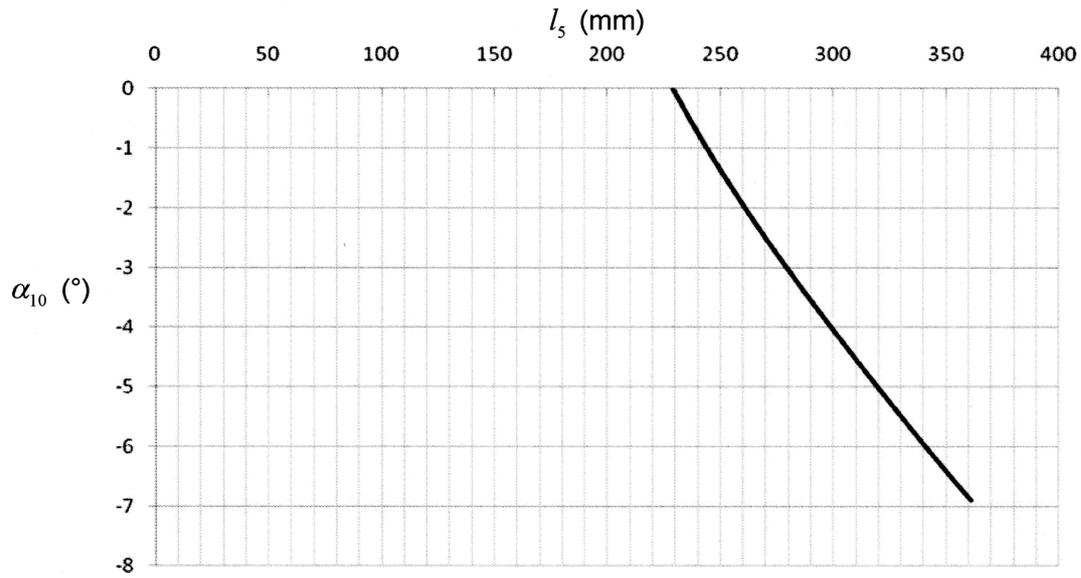


Figure 13 : Loi entrée-sortie

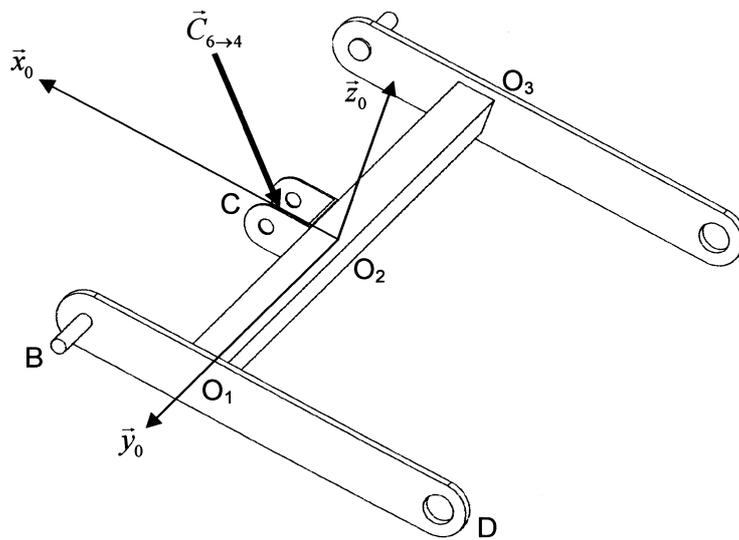


Figure 14 : Vue en perspective du levier

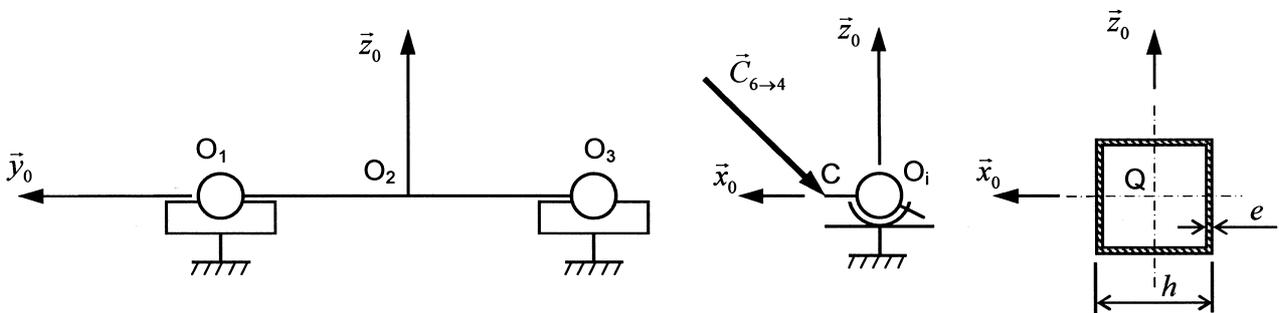


Figure 15 : Modélisation de la poutre associée à la barre de liaison du levier

Document 7

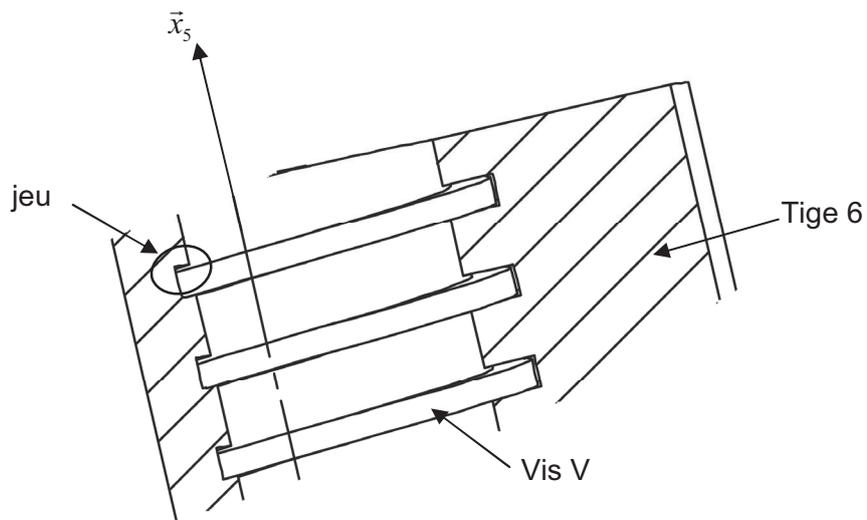


Figure 16 : Assemblage de la vis du vérin avec la tige 6

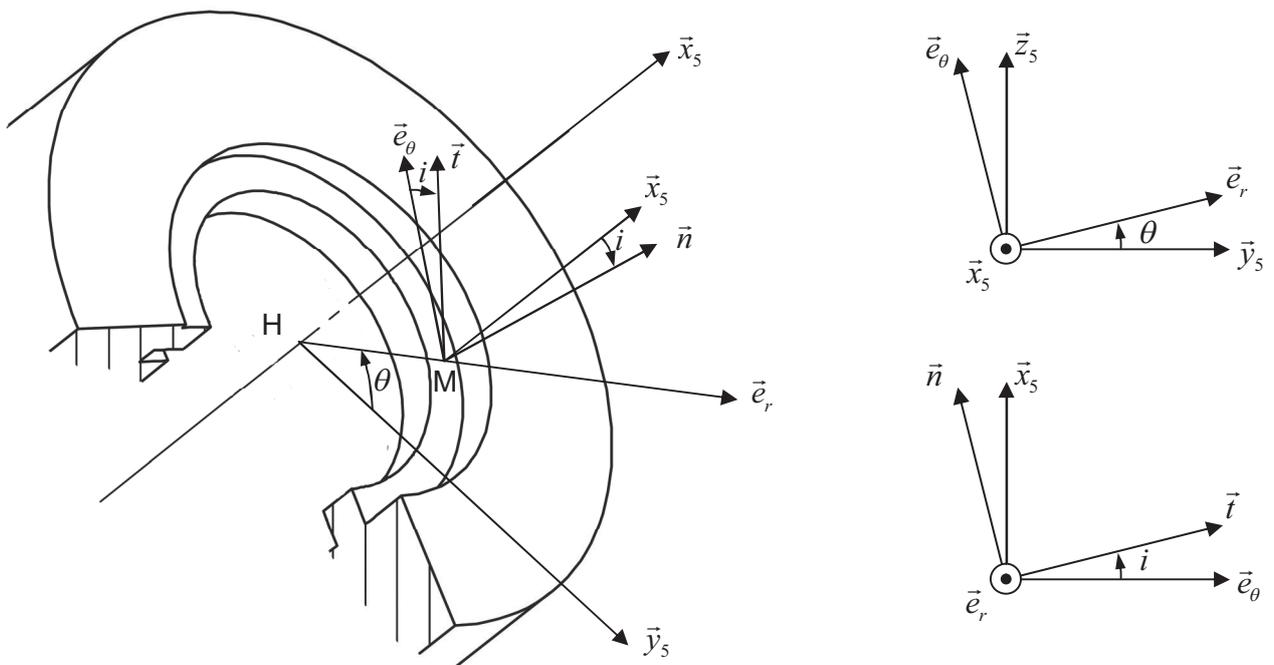


Figure 17 : Figures de calcul associées à l'écrou

Document 8

N° de modèle	B2K05J13
Tension nominale (V)	180
Courant nominal (A)	7,5
Vitesse de rotation à vide (tr.min ⁻¹)	4 000
Puissance en fonctionnement continu (cv)	1,5
Puissance maximale (cv)	5,5
Diamètre du volant d'inertie (mm)	150/160/170
Diamètre de la poulie	30/33/35
Résistance (Ω)	2
Constante de couple (Nm.A ⁻¹)	0,5



Figure 18 : Documentation moteur courant continu



N° de modèle	JS18
Tension d'alimentation	110/220 V AC – 50/60 Hz
Charge maximale	5 000 N
Vitesse d'allongement maximale	4,6 mm.s ⁻¹
Course	Définie par l'utilisateur

Figure 19 : Documentation vérin

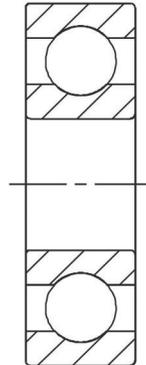


Figure 20 : Roulement à billes à contact radial 63032

FIN DE L'EPREUVE