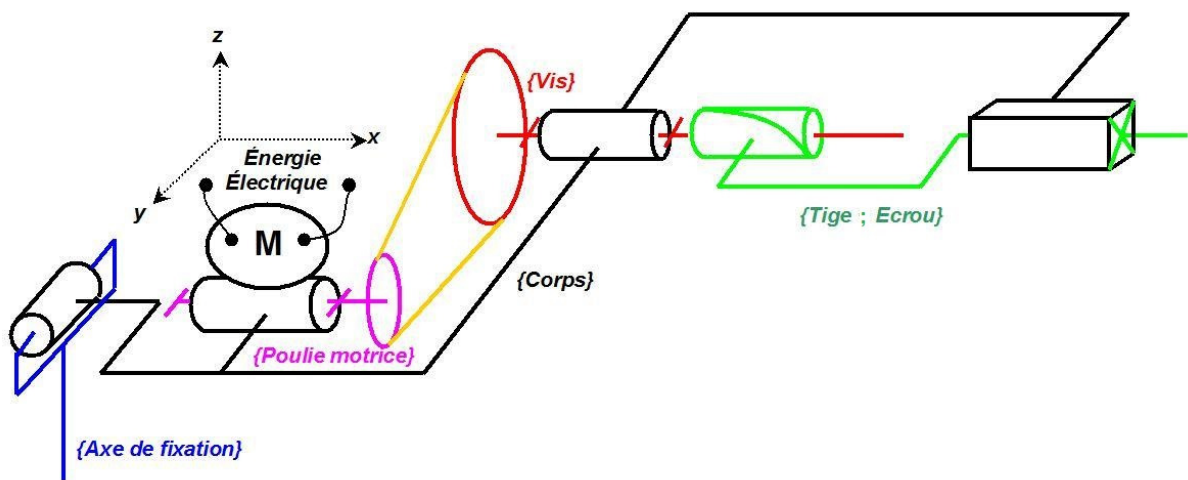


Objectif : Modélisation cinématique

- Associer un modèle aux composants d'une chaîne de puissance
- Modéliser sous une forme graphique un mécanisme
- Modéliser les mouvements

En présence des supports techniques et de ses documents associés

Schéma cinématique



Observer le mouvement des différents ensembles durant le fonctionnement du pilote. Donner la nature des mouvements entre les différentes classe d'équivalence.

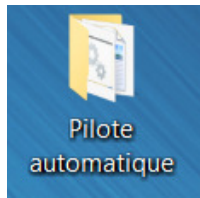
Les liaisons données sur le schéma cinématique sont-elles en adéquation avec les mouvements observés ?

Rechercher les **caractéristiques quantifiées** de flux et d'effort de la chaîne d'énergie :

- Alimenter : Tension ;
- Convertir : Caractéristiques du moteur ;
- Transformer : Rapport de transmission, pas de vis, poulies, dimension d'un bielle, dimension d'un excentrique, etc.

Pour vos recherche documentaires

Sur le bureau ouvrir :



TP7	16/11/2020 10:40	Dossier de fichiers	
TP8	16/11/2020 10:40	Dossier de fichiers	
TP9	16/11/2020 10:40	Dossier de fichiers	
TP10	16/11/2020 10:41	Dossier de fichiers	
TP11	16/11/2020 10:41	Dossier de fichiers	
TP12	16/11/2020 10:41	Dossier de fichiers	
video	16/11/2020 10:42	Dossier de fichiers	
Capacités pour tous les TPs	17/12/2014 23:37	Feuille Microsoft Office Excel 97-2003	154 Ko
index	11/12/2014 12:42	Microsoft Edge HTML Document	4 Ko
INTERFACE_BATEAU_PILOTE - Raccourci	17/11/2020 12:20	Raccourci	3 Ko

Sélectionner index.html

Pilote automatique TP32 - SIMRAD

Liste des TP et Activités :

Accès TP

TP0

TP1

TP2

TP3

TP4

TP5

TP6

TP7

TP8

TP9

TP10

TP11

TP12

Documents

constructeurs

Manuel TP32

Installation

Performances

Accessoires

Ressources

pédagogiques

Eclaté

Ensemble

Schéma électrique

Schéma électrique avec fonctions

Signal capteurs à effet Hall

Plugins à charger

Flash Player

Adobe Reader

Naviguer pour rechercher les informations demandées.....