



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A  $30^\circ$

☐ B  $3.75^\circ$

☐ C  $7.5^\circ$

☐ D  $15^\circ$

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A  $0.93^\circ$

☐ B  $0.47^\circ$

☐ C  $0.234^\circ$

☐ D  $540^\circ$

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A  $0.12^\circ$

☐ B  $0.36^\circ$

☐ C  $0.03^\circ$

☐ D  $333^\circ$

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Donner sa résolution en degrés.

☐ A  $7.5^\circ$

☐ B  $15^\circ$

☐ C  $0.75^\circ$

☐ D  $3.75^\circ$





**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

**QCM – Codeurs incrémentaux**

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le vitesse maximale du moteur est de 5000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 830 Hz☐ B 520 kHz☐ C 8.3 kHz☐ D 83 kHz

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Le réducteur est suivi d'un système poulies-courroie (poulies de largeur 25 mm, de pas 5 mm, de 31 dents et de rayon 24.67 mm). Donner la résolution en mm au niveau de la courroie.

☐ A 0.32 mm☐ B 0.5 mm☐ C 0.055 mm☐ D 0.052 mm

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A  $3.6^\circ$ ☐ B  $4.2^\circ$ ☐ C  $0.036^\circ$ ☐ D  $0.36^\circ$ 

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes 2 voies en quadrature. Le vitesse maximale du moteur est de 8000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 26 kHz☐ B 2.6 MHz☐ C 266 kHz☐ D 2.6 kHz

+2/2/56+



**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

**QCM – Codeurs incrémentaux**

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A  $1^\circ$ ☐ B  $0.09^\circ$ ☐ C  $0.36^\circ$ ☐ D  $0.18^\circ$ 

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 15,88. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A  $0.044^\circ$ ☐ B  $0.022^\circ$ ☐ C  $0.011^\circ$ ☐ D  $0.0055^\circ$ 

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A  $0.23^\circ$ ☐ B  $15^\circ$ ☐ C  $30^\circ$ ☐ D  $7.5^\circ$ 

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Le réducteur est suivi d'un système poulies-courroie (poulies de largeur 25 mm, de pas 5 mm, de 31 dents et de rayon 24.67 mm). Donner la résolution en mm au niveau de la courroie.

☐ A 0.052 mm☐ B 0.055 mm☐ C 0.5 mm☐ D 0.32 mm



+3/2/53+





**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Donner sa résolution en degrés.

☐ A  $15^\circ$

☐ B  $0.75^\circ$

☐ C  $3.75^\circ$

☐ D  $7.5^\circ$

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A  $30^\circ$

☐ B  $3.75^\circ$

☐ C  $7.5^\circ$

☐ D  $15^\circ$

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le vitesse maximale du moteur est de 5000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 83 kHz

☐ B 8.3 kHz

☐ C 830 Hz

☐ D 520 kHz

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A  $0.036^\circ$

☐ B  $3.6^\circ$

☐ C  $0.36^\circ$

☐ D  $4.2^\circ$





Feuille de réponses :

Nom et prénom :  
.....

- Question 1 : 

A

B

C

D
- Question 2 : 

A

B

C

D
- Question 3 : 

A

B

C

D
- Question 4 : 

A

B

C

D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes 2 voies en quadrature. Le vitesse maximale du moteur est de 8000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 26 kHz

☐ B 2.6 MHz

☐ C 266 kHz

☐ D 2.6 kHz

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 540°

☐ B 0.47°

☐ C 0.234°

☐ D 0.93°

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 333°

☐ B 0.03°

☐ C 0.12°

☐ D 0.36°

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 0.09°

☐ B 1°

☐ C 0.18°

☐ D 0.36°



+5/2/47+



**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

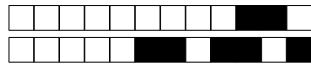
.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 15,88. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.044°

☐ B 0.0055°

☐ C 0.011°

☐ D 0.022°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 7.5°

☐ B 0.23°

☐ C 30°

☐ D 15°

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Donner sa résolution en degrés.

☐ A 3.75°

☐ B 0.75°

☐ C 7.5°

☐ D 15°

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes 2 voies en quadrature. La vitesse maximale du moteur est de 8000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 266 kHz

☐ B 2.6 kHz

☐ C 2.6 MHz

☐ D 26 kHz







Feuille de réponses :

Nom et prénom :  
.....

- Question 1 : 

A

B

C

D
- Question 2 : 

A

B

C

D
- Question 3 : 

A

B

C

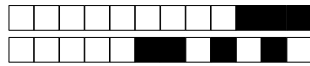
D
- Question 4 : 

A

B

C

D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.03°

☐ B 0.36°

☐ C 333°

☐ D 0.12°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Le réducteur est suivi d'un système poulies-courroie (poulies de largeur 25 mm, de pas 5 mm, de 31 dents et de rayon 24.67 mm). Donner la résolution en mm au niveau de la courroie.

☐ A 0.5 mm

☐ B 0.052 mm

☐ C 0.055 mm

☐ D 0.32 mm

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 3.75°

☐ B 7.5°

☐ C 30°

☐ D 15°

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 0.09°

☐ B 0.36°

☐ C 1°

☐ D 0.18°



+7/2/41+



**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

**QCM – Codeurs incrémentaux**

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 4.2°☐ B 0.036°☐ C 0.36°☐ D 3.6°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le vitesse maximale du moteur est de 5000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 8.3 kHz☐ B 520 kHz☐ C 83 kHz☐ D 830 Hz

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.47°☐ B 0.234°☐ C 0.93°☐ D 540°

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 15,88. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.0055°☐ B 0.044°☐ C 0.022°☐ D 0.011°





**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D





### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.23°

☐ B 30°

☐ C 7.5°

☐ D 15°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le vitesse maximale du moteur est de 5000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 8.3 kHz

☐ B 520 kHz

☐ C 830 Hz

☐ D 83 kHz

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.93°

☐ B 0.234°

☐ C 0.47°

☐ D 540°

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 333°

☐ B 0.36°

☐ C 0.12°

☐ D 0.03°



+9/2/35+



**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

- ☐ A 0.09°      ☐ B 0.18°      ☐ C 0.36°      ☐ D 1°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

- ☐ A 0.036°      ☐ B 0.36°      ☐ C 3.6°      ☐ D 4.2°

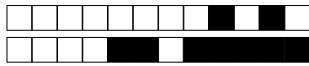
**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes 2 voies en quadrature. Le vitesse maximale du moteur est de 8000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

- ☐ A 26 kHz      ☐ B 2.6 kHz      ☐ C 266 kHz      ☐ D 2.6 MHz

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Donner sa résolution en degrés.

- ☐ A 3.75°      ☐ B 7.5°      ☐ C 15°      ☐ D 0.75°





**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

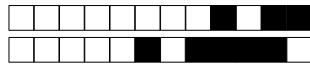
.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 15,88. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.0055°

☐ B 0.011°

☐ C 0.044°

☐ D 0.022°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Le réducteur est suivi d'un système poulies-courroie (poulies de largeur 25 mm, de pas 5 mm, de 31 dents et de rayon 24.67 mm). Donner la résolution en mm au niveau de la courroie.

☐ A 0.052 mm

☐ B 0.055 mm

☐ C 0.5 mm

☐ D 0.32 mm

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 3.75°

☐ B 30°

☐ C 15°

☐ D 7.5°

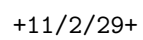
**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.23°

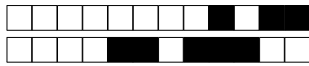
☐ B 15°

☐ C 30°

☐ D 7.5°







**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

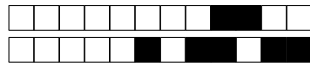
.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 15,88. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

- ☐ A 0.0055°      ☐ B 0.044°      ☐ C 0.022°      ☐ D 0.011°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

- ☐ A 30°      ☐ B 3.75°      ☐ C 7.5°      ☐ D 15°

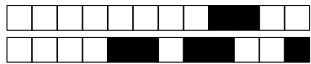
**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

- ☐ A 0.36°      ☐ B 4.2°      ☐ C 3.6°      ☐ D 0.036°

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

- ☐ A 0.03°      ☐ B 333°      ☐ C 0.36°      ☐ D 0.12°





Feuille de réponses :

Nom et prénom :  
.....

- Question 1 : 

A

B

C

D
- Question 2 : 

A

B

C

D
- Question 3 : 

A

B

C

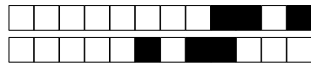
D
- Question 4 : 

A

B

C

D

**QCM – Codeurs incrémentaux**

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes 2 voies en quadrature. Le vitesse maximale du moteur est de 8000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

- ☐ A 266 kHz      ☐ B 2.6 kHz      ☐ C 26 kHz      ☐ D 2.6 MHz

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

- ☐ A 540°      ☐ B 0.47°      ☐ C 0.93°      ☐ D 0.234°

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

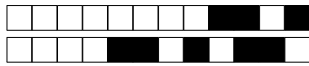
- ☐ A 7.5°      ☐ B 15°      ☐ C 30°      ☐ D 0.23°

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Le réducteur est suivi d'un système poulies-courroie (poulies de largeur 25 mm, de pas 5 mm, de 31 dents et de rayon 24.67 mm). Donner la résolution en mm au niveau de la courroie.

- ☐ A 0.5 mm      ☐ B 0.32 mm      ☐ C 0.052 mm      ☐ D 0.055 mm



+13/2/23+



**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

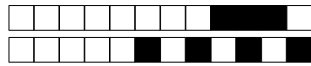
.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Donner sa résolution en degrés.

☐ A 0.75°

☐ B 3.75°

☐ C 15°

☐ D 7.5°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le vitesse maximale du moteur est de 5000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 830 Hz

☐ B 8.3 kHz

☐ C 83 kHz

☐ D 520 kHz

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 0.36°

☐ B 0.09°

☐ C 0.18°

☐ D 1°

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 30°

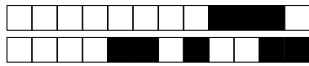
☐ B 0.23°

☐ C 7.5°

☐ D 15°



+14/2/20+



**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

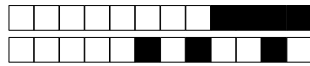
.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Le réducteur est suivi d'un système poulies-courroie (poulies de largeur 25 mm, de pas 5 mm, de 31 dents et de rayon 24.67 mm). Donner la résolution en mm au niveau de la courroie.

- ☐ A 0.32 mm      ☐ B 0.052 mm      ☐ C 0.055 mm      ☐ D 0.5 mm

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

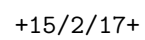
- ☐ A 0.036°      ☐ B 3.6°      ☐ C 0.36°      ☐ D 4.2°

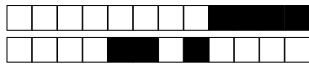
**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

- ☐ A 30°      ☐ B 3.75°      ☐ C 15°      ☐ D 7.5°

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 15,88. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

- ☐ A 0.0055°      ☐ B 0.011°      ☐ C 0.022°      ☐ D 0.044°





**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

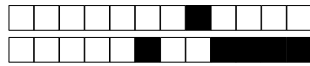
.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

**QCM – Codeurs incrémentaux**

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 540°☐ B 0.47°☐ C 0.234°☐ D 0.93°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.36°☐ B 0.12°☐ C 0.03°☐ D 333°

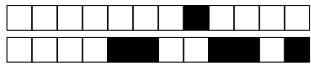
**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes 2 voies en quadrature. Le vitesse maximale du moteur est de 8000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 26 kHz☐ B 266 kHz☐ C 2.6 MHz☐ D 2.6 kHz

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Donner sa résolution en degrés.

☐ A 3.75°☐ B 0.75°☐ C 15°☐ D 7.5°





Feuille de réponses :

Nom et prénom :  
.....

- Question 1 : 

A

B

C

D
- Question 2 : 

A

B

C

D
- Question 3 : 

A

B

C

D
- Question 4 : 

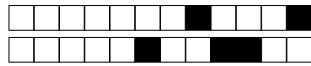
A

B

C

D





### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le vitesse maximale du moteur est de 5000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 83 kHz

☐ B 8.3 kHz

☐ C 830 Hz

☐ D 520 kHz

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 1°

☐ B 0.36°

☐ C 0.18°

☐ D 0.09°

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Donner sa résolution en degrés.

☐ A 0.75°

☐ B 15°

☐ C 7.5°

☐ D 3.75°

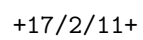
**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 15,88. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

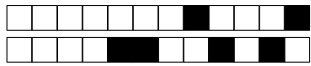
☐ A 0.022°

☐ B 0.011°

☐ C 0.0055°

☐ D 0.044°





**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

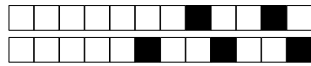
.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

**QCM – Codeurs incrémentaux**

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 3.75°☐ B 30°☐ C 7.5°☐ D 15°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Le réducteur est suivi d'un système poulies-courroie (poulies de largeur 25 mm, de pas 5 mm, de 31 dents et de rayon 24.67 mm). Donner la résolution en mm au niveau de la courroie.

☐ A 0.055 mm☐ B 0.5 mm☐ C 0.052 mm☐ D 0.32 mm

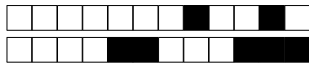
**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 3.6°☐ B 4.2°☐ C 0.36°☐ D 0.036°

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 540°☐ B 0.47°☐ C 0.93°☐ D 0.234°





**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

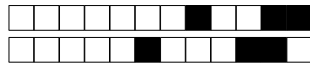
.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

**QCM – Codeurs incrémentaux**

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes 2 voies en quadrature. Le vitesse maximale du moteur est de 8000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 2.6 kHz☐ B 2.6 MHz☐ C 266 kHz☐ D 26 kHz

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

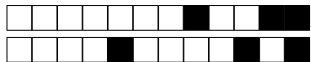
☐ A  $0.36^\circ$ ☐ B  $0.12^\circ$ ☐ C  $0.03^\circ$ ☐ D  $333^\circ$ 

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A  $7.5^\circ$ ☐ B  $30^\circ$ ☐ C  $0.23^\circ$ ☐ D  $15^\circ$ 

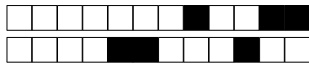
**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le vitesse maximale du moteur est de 5000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 83 kHz☐ B 830 Hz☐ C 520 kHz☐ D 8.3 kHz



+19/2/5+





**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

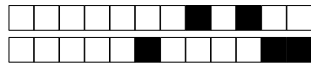
.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 0.36°

☐ B 0.09°

☐ C 1°

☐ D 0.18°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.47°

☐ B 0.93°

☐ C 540°

☐ D 0.234°

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Donner sa résolution en degrés.

☐ A 7.5°

☐ B 3.75°

☐ C 15°

☐ D 0.75°

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

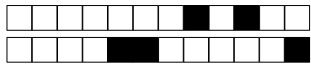
☐ A 0.23°

☐ B 15°

☐ C 7.5°

☐ D 30°





**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

**QCM – Codeurs incrémentaux**

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes 2 voies en quadrature. Le vitesse maximale du moteur est de 8000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

- ☐ A 26 kHz      ☐ B 2.6 kHz      ☐ C 266 kHz      ☐ D 2.6 MHz

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

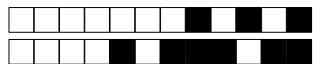
- ☐ A  $0.36^\circ$       ☐ B  $333^\circ$       ☐ C  $0.12^\circ$       ☐ D  $0.03^\circ$

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Le réducteur est suivi d'un système poulies-courroie (poulies de largeur 25 mm, de pas 5 mm, de 31 dents et de rayon 24.67 mm). Donner la résolution en mm au niveau de la courroie.

- ☐ A 0.052 mm      ☐ B 0.055 mm      ☐ C 0.5 mm      ☐ D 0.32 mm

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le vitesse maximale du moteur est de 5000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

- ☐ A 830 Hz      ☐ B 8.3 kHz      ☐ C 83 kHz      ☐ D 520 kHz



+21/2/59+



Feuille de réponses :

Nom et prénom :

.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 15,88. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.022°

☐ B 0.0055°

☐ C 0.044°

☐ D 0.011°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 0.36°

☐ B 3.6°

☐ C 4.2°

☐ D 0.036°

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 15°

☐ B 7.5°

☐ C 3.75°

☐ D 30°

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 0.18°

☐ B 1°

☐ C 0.36°

☐ D 0.09°







**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le vitesse maximale du moteur est de 5000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 830 Hz

☐ B 8.3 kHz

☐ C 520 kHz

☐ D 83 kHz

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 30°

☐ B 15°

☐ C 7.5°

☐ D 3.75°

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 0.36°

☐ B 3.6°

☐ C 4.2°

☐ D 0.036°

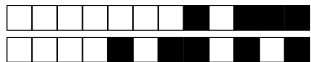
**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Donner sa résolution en degrés.

☐ A 0.75°

☐ B 15°

☐ C 3.75°

☐ D 7.5°





Feuille de réponses :

Nom et prénom :

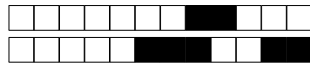
.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Le réducteur est suivi d'un système poulies-courroie (poulies de largeur 25 mm, de pas 5 mm, de 31 dents et de rayon 24.67 mm). Donner la résolution en mm au niveau de la courroie.

- ☐ A 0.5 mm      ☐ B 0.32 mm      ☐ C 0.055 mm      ☐ D 0.052 mm

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

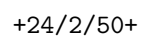
- ☐ A  $0.93^\circ$       ☐ B  $0.47^\circ$       ☐ C  $0.234^\circ$       ☐ D  $540^\circ$

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

- ☐ A  $333^\circ$       ☐ B  $0.03^\circ$       ☐ C  $0.12^\circ$       ☐ D  $0.36^\circ$

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes 2 voies en quadrature. Le vitesse maximale du moteur est de 8000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

- ☐ A 2.6 kHz      ☐ B 2.6 MHz      ☐ C 266 kHz      ☐ D 26 kHz





Feuille de réponses :

Nom et prénom :

.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D





### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A  $0.18^\circ$

☐ B  $0.09^\circ$

☐ C  $0.36^\circ$

☐ D  $1^\circ$

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 15,88. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A  $0.0055^\circ$

☐ B  $0.011^\circ$

☐ C  $0.044^\circ$

☐ D  $0.022^\circ$

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A  $7.5^\circ$

☐ B  $15^\circ$

☐ C  $30^\circ$

☐ D  $0.23^\circ$

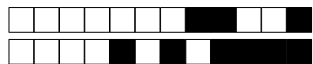
**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Donner sa résolution en degrés.

☐ A  $15^\circ$

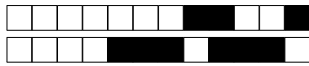
☐ B  $0.75^\circ$

☐ C  $3.75^\circ$

☐ D  $7.5^\circ$



+25/2/47+



**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

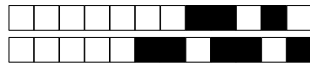
.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.47°

☐ B 0.93°

☐ C 540°

☐ D 0.234°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 0.36°

☐ B 0.036°

☐ C 3.6°

☐ D 4.2°

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.12°

☐ B 0.36°

☐ C 333°

☐ D 0.03°

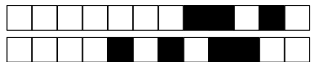
**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 7.5°

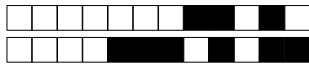
☐ B 3.75°

☐ C 15°

☐ D 30°



+26/2/44+



**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

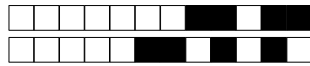
.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

**QCM – Codeurs incrémentaux**

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le vitesse maximale du moteur est de 5000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 8.3 kHz☐ B 520 kHz☐ C 830 Hz☐ D 83 kHz

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Le réducteur est suivi d'un système poulies-courroie (poulies de largeur 25 mm, de pas 5 mm, de 31 dents et de rayon 24.67 mm). Donner la résolution en mm au niveau de la courroie.

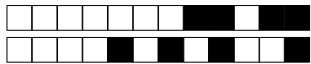
☐ A 0.32 mm☐ B 0.052 mm☐ C 0.5 mm☐ D 0.055 mm

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes 2 voies en quadrature. Le vitesse maximale du moteur est de 8000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

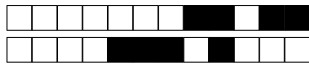
☐ A 2.6 kHz☐ B 26 kHz☐ C 2.6 MHz☐ D 266 kHz

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 0.18°☐ B 0.36°☐ C 0.09°☐ D 1°







Feuille de réponses :

Nom et prénom :

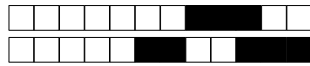
.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

**QCM – Codeurs incrémentaux**

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 15,88. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.044°☐ B 0.0055°☐ C 0.022°☐ D 0.011°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 7.5°☐ B 30°☐ C 0.23°☐ D 15°

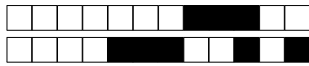
**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 3.75°☐ B 30°☐ C 15°☐ D 7.5°

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 333°☐ B 0.12°☐ C 0.03°☐ D 0.36°





Feuille de réponses :

Nom et prénom :

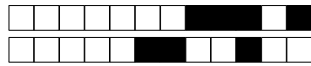
.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

**QCM – Codeurs incrémentaux**

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A  $1^\circ$ ☐ B  $0.09^\circ$ ☐ C  $0.18^\circ$ ☐ D  $0.36^\circ$ 

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes 2 voies en quadrature. Le vitesse maximale du moteur est de 8000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

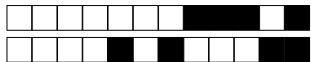
☐ A 2.6 MHz☐ B 2.6 kHz☐ C 26 kHz☐ D 266 kHz

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Donner sa résolution en degrés.

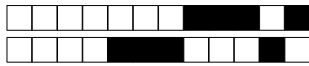
☐ A  $3.75^\circ$ ☐ B  $0.75^\circ$ ☐ C  $7.5^\circ$ ☐ D  $15^\circ$ 

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A  $540^\circ$ ☐ B  $0.47^\circ$ ☐ C  $0.234^\circ$ ☐ D  $0.93^\circ$



+29/2/35+



**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

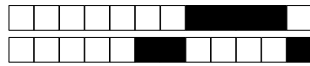
.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le vitesse maximale du moteur est de 5000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

- ☐ A 520 kHz      ☐ B 83 kHz      ☐ C 8.3 kHz      ☐ D 830 Hz

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

- ☐ A 4.2°      ☐ B 0.036°      ☐ C 3.6°      ☐ D 0.36°

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Le réducteur est suivi d'un système poulies-courroie (poulies de largeur 25 mm, de pas 5 mm, de 31 dents et de rayon 24.67 mm). Donner la résolution en mm au niveau de la courroie.

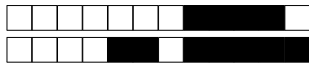
- ☐ A 0.5 mm      ☐ B 0.32 mm      ☐ C 0.052 mm      ☐ D 0.055 mm

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 15,88. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

- ☐ A 0.044°      ☐ B 0.022°      ☐ C 0.011°      ☐ D 0.0055°







**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

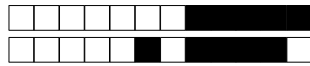
.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

**QCM – Codeurs incrémentaux**

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A  $15^\circ$ ☐ B  $30^\circ$ ☐ C  $7.5^\circ$ ☐ D  $0.23^\circ$ 

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

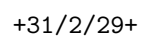
☐ A  $0.93^\circ$ ☐ B  $0.234^\circ$ ☐ C  $540^\circ$ ☐ D  $0.47^\circ$ 

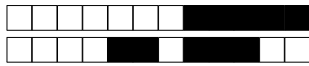
**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Le réducteur est suivi d'un système poulies-courroie (poulies de largeur 25 mm, de pas 5 mm, de 31 dents et de rayon 24.67 mm). Donner la résolution en mm au niveau de la courroie.

☐ A 0.5 mm☐ B 0.052 mm☐ C 0.055 mm☐ D 0.32 mm

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A  $3.75^\circ$ ☐ B  $30^\circ$ ☐ C  $15^\circ$ ☐ D  $7.5^\circ$





**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

**QCM – Codeurs incrémentaux**

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 333°☐ B 0.12°☐ C 0.03°☐ D 0.36°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le vitesse maximale du moteur est de 5000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 520 kHz☐ B 83 kHz☐ C 8.3 kHz☐ D 830 Hz

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes 2 voies en quadrature. Le vitesse maximale du moteur est de 8000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 26 kHz☐ B 2.6 kHz☐ C 266 kHz☐ D 2.6 MHz

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 15,88. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.022°☐ B 0.0055°☐ C 0.011°☐ D 0.044°





Feuille de réponses :

Nom et prénom :  
.....

- Question 1 : 

A

B

C

D
- Question 2 : 

A

B

C

D
- Question 3 : 

A

B

C

D
- Question 4 : 

A

B

C

D





### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Donner sa résolution en degrés.

☐ A 3.75°

☐ B 7.5°

☐ C 0.75°

☐ D 15°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 4.2°

☐ B 0.036°

☐ C 0.36°

☐ D 3.6°

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 0.36°

☐ B 1°

☐ C 0.18°

☐ D 0.09°

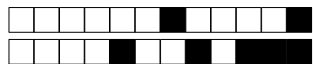
**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.23°

☐ B 7.5°

☐ C 30°

☐ D 15°



+33/2/23+



**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

**QCM – Codeurs incrémentaux**

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

- ☐ A 7.5°                      ☐ B 3.75°                      ☐ C 15°                      ☐ D 30°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes 2 voies en quadrature. Le vitesse maximale du moteur est de 8000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

- ☐ A 2.6 MHz                      ☐ B 266 kHz                      ☐ C 26 kHz                      ☐ D 2.6 kHz

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

- ☐ A 15°                      ☐ B 7.5°                      ☐ C 0.23°                      ☐ D 30°

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Le réducteur est suivi d'un système poulies-courroie (poulies de largeur 25 mm, de pas 5 mm, de 31 dents et de rayon 24.67 mm). Donner la résolution en mm au niveau de la courroie.

- ☐ A 0.32 mm                      ☐ B 0.052 mm                      ☐ C 0.055 mm                      ☐ D 0.5 mm





**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le vitesse maximale du moteur est de 5000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 83 kHz

☐ B 830 Hz

☐ C 8.3 kHz

☐ D 520 kHz

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Donner sa résolution en degrés.

☐ A  $0.75^\circ$

☐ B  $7.5^\circ$

☐ C  $3.75^\circ$

☐ D  $15^\circ$

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A  $0.36^\circ$

☐ B  $0.09^\circ$

☐ C  $0.18^\circ$

☐ D  $1^\circ$

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A  $0.12^\circ$

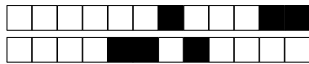
☐ B  $0.03^\circ$

☐ C  $0.36^\circ$

☐ D  $333^\circ$







**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

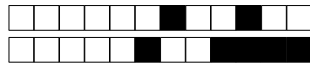
.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 15,88. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

- ☐ A 0.022°      ☐ B 0.044°      ☐ C 0.011°      ☐ D 0.0055°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

- ☐ A 0.036°      ☐ B 4.2°      ☐ C 3.6°      ☐ D 0.36°

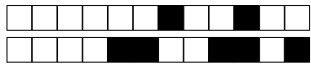
**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

- ☐ A 540°      ☐ B 0.47°      ☐ C 0.93°      ☐ D 0.234°

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

- ☐ A 7.5°      ☐ B 3.75°      ☐ C 30°      ☐ D 15°





**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

**QCM – Codeurs incrémentaux**

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Donner sa résolution en degrés.

☐ A  $15^\circ$ ☐ B  $7.5^\circ$ ☐ C  $3.75^\circ$ ☐ D  $0.75^\circ$ 

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le vitesse maximale du moteur est de 5000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 8.3 kHz☐ B 83 kHz☐ C 520 kHz☐ D 830 Hz

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A  $30^\circ$ ☐ B  $0.23^\circ$ ☐ C  $7.5^\circ$ ☐ D  $15^\circ$ 

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A  $0.09^\circ$ ☐ B  $1^\circ$ ☐ C  $0.36^\circ$ ☐ D  $0.18^\circ$



+37/2/11+



Feuille de réponses :

Nom et prénom :  
.....

- Question 1 : 

A

B

C

D
- Question 2 : 

A

B

C

D
- Question 3 : 

A

B

C

D
- Question 4 : 

A

B

C

D

**QCM – Codeurs incrémentaux**

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.36°☐ B 0.03°☐ C 0.12°☐ D 333°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes 2 voies en quadrature. Le vitesse maximale du moteur est de 8000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 26 kHz☐ B 266 kHz☐ C 2.6 kHz☐ D 2.6 MHz

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Le réducteur est suivi d'un système poulies-courroie (poulies de largeur 25 mm, de pas 5 mm, de 31 dents et de rayon 24.67 mm). Donner la résolution en mm au niveau de la courroie.

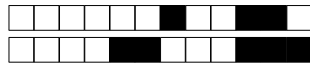
☐ A 0.052 mm☐ B 0.055 mm☐ C 0.32 mm☐ D 0.5 mm

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 15,88. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.022°☐ B 0.0055°☐ C 0.044°☐ D 0.011°







**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 540°

☐ B 0.93°

☐ C 0.234°

☐ D 0.47°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 4.2°

☐ B 3.6°

☐ C 0.036°

☐ D 0.36°

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Donner sa résolution en degrés.

☐ A 7.5°

☐ B 0.75°

☐ C 3.75°

☐ D 15°

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 0.36°

☐ B 0.09°

☐ C 0.18°

☐ D 1°





**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

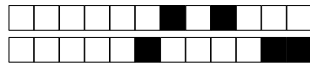
.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D



### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A  $15^\circ$

☐ B  $7.5^\circ$

☐ C  $0.23^\circ$

☐ D  $30^\circ$

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A  $0.36^\circ$

☐ B  $333^\circ$

☐ C  $0.03^\circ$

☐ D  $0.12^\circ$

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le vitesse maximale du moteur est de 5000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 83 kHz

☐ B 520 kHz

☐ C 8.3 kHz

☐ D 830 Hz

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes 2 voies en quadrature. Le vitesse maximale du moteur est de 8000 tour/min. Quelle doit être la fréquence minimale d'acquisition de la carte d'acquisition ?

☐ A 2.6 MHz

☐ B 2.6 kHz

☐ C 26 kHz

☐ D 266 kHz





+40/3/1+

## Feuille de réponses :

Nom et prénom :

.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D





### QCM – Codeurs incrémentaux

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Le réducteur est suivi d'un système poulies-courroie (poulies de largeur 25 mm, de pas 5 mm, de 31 dents et de rayon 24.67 mm). Donner la résolution en mm au niveau de la courroie.

☐ A 0.052 mm

☐ B 0.5 mm

☐ C 0.055 mm

☐ D 0.32 mm

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 15,88. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.011°

☐ B 0.044°

☐ C 0.022°

☐ D 0.0055°

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

☐ A 15°

☐ B 30°

☐ C 3.75°

☐ D 7.5°

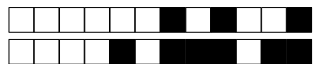
**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur, ayant une résolution de 48 tops/tours. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

☐ A 0.234°

☐ B 540°

☐ C 0.93°

☐ D 0.47°



+41/2/59+



Feuille de réponses :

Nom et prénom :  
.....

- Question 1 : 

A

B

C

D
- Question 2 : 

A

B

C

D
- Question 3 : 

A

B

C

D
- Question 4 : 

A

B

C

D

**QCM – Codeurs incrémentaux**

**Question 1** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

- ☐ A 0.036°      ☐ B 0.36°      ☐ C 3.6°      ☐ D 4.2°

**Question 2** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 1000 impulsions par tour. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 3. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

- ☐ A 0.03°      ☐ B 0.12°      ☐ C 333°      ☐ D 0.36°

**Question 3** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. La documentation stipule 500 fentes, 3 canaux. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du moteur.

- ☐ A 0.36°      ☐ B 0.18°      ☐ C 1°      ☐ D 0.09°

**Question 4** Soit un codeur mesurant la position d'un moteur. Ce codeur est constitué d'un disque de 12 fentes, 2 canaux en quadrature. Le moteur est suivi d'un réducteur de rapport 32. Donner la résolution en degrés au niveau de la sortie du réducteur.

- ☐ A 30°      ☐ B 15°      ☐ C 0.23°      ☐ D 7.5°



+42/2/56+



**Feuille de réponses :**

Nom et prénom :

.....

Question 1 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 2 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 3 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D

Question 4 : ☐ A ☐ B ☐ C ☐ D