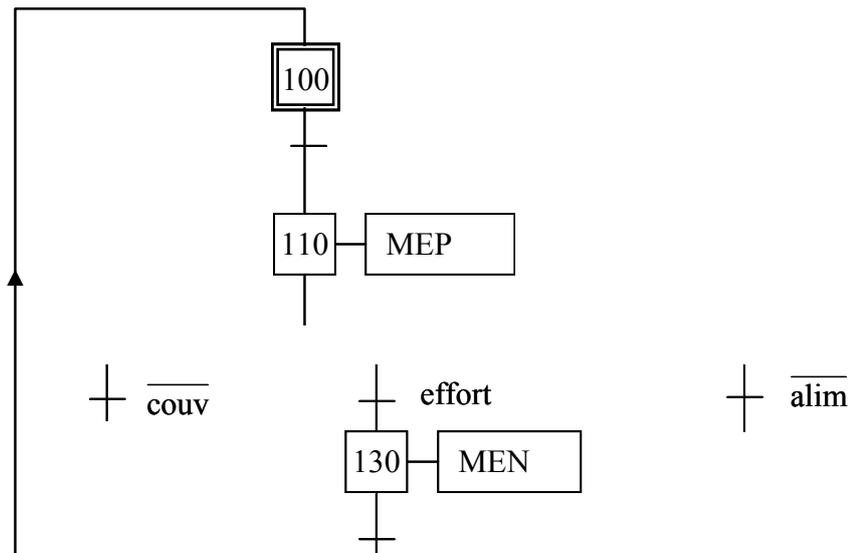




Partie C :

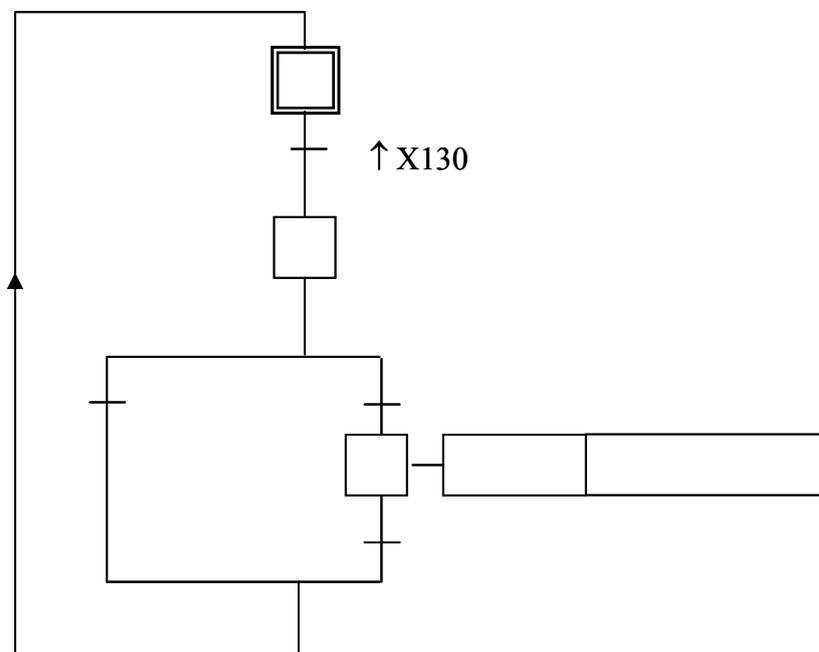
Réponse C1 et C2 :

GRAFCET « Alimentation bois »



Réponse C3 :

GRAFCET « Sécurité Alimentation »



**Partie D :**

**Réponse D2-1 :**

**Réponse D2-2 :**

**Réponse D2-3 :**

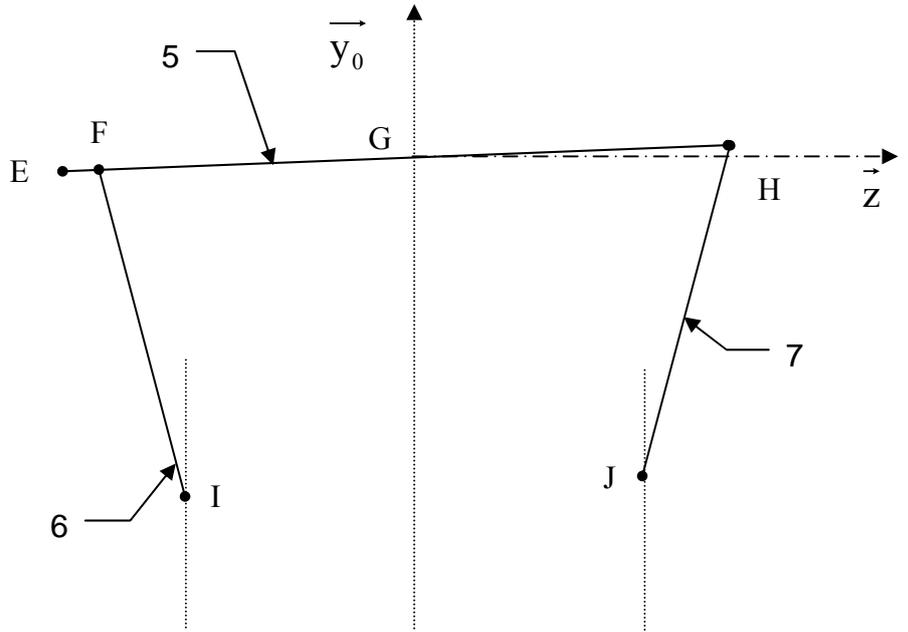
--	--	--	--	--



Réponse D4-2 :

Réponse D4-3 :

Ech : 1/2



Réponse D5-1 :

Réponse D5-2 :

--	--	--	--	--

**Réponse D6-1 :**

Équilibre de  $6_k$  :

Équilibre de  $7_k$  :

**Réponse D6-2 :**

$$\overrightarrow{F_{(6 \rightarrow 5)_k}} =$$

$$\overrightarrow{F_{(7 \rightarrow 5)_k}} =$$

**Réponse D7-1 :**

Bâti  $0 \rightarrow$  Axe de commande  $5$  en  $G_1$  :

$$\{S_{0 \rightarrow 5}\}_{\dots} = \left\{ \begin{array}{cc} \dots & \dots \\ \dots & \dots \\ \dots & \dots \end{array} \right\}_{\left( \begin{array}{c} \dots \\ \dots \\ \dots \end{array} \right)}$$

Bâti  $0 \rightarrow$  Axe de commande  $5$  en  $G_2$  :

$$\{S'_{0 \rightarrow 5}\}_{\dots} = \left\{ \begin{array}{cc} \dots & \dots \\ \dots & \dots \\ \dots & \dots \end{array} \right\}_{\left( \begin{array}{c} \dots \\ \dots \\ \dots \end{array} \right)}$$

Plaque support  $6_k \rightarrow$  Axe de commande  $5$  en  $F_k$  :

$$\{S_{6_k \rightarrow 5}\}_{\dots} = \left\{ \begin{array}{cc} \dots & \dots \\ \dots & \dots \\ \dots & \dots \end{array} \right\}_{\left( \begin{array}{c} \dots \\ \dots \\ \dots \end{array} \right)}$$



**Réponse D8-2 :**

**Réponse D8-3 :**

**Partie E :**

**Réponse E1-1 :**

Ajustement entre l'arbre de sortie du motoréducteur de décendrage (**MD**) et la manivelle **1** :

Ajustement entre l'arbre lié au bâti **0** et l'alésage de l'accouplement **3** :

**Réponse E1-2 :**

**S235 :**

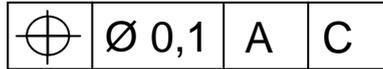
**EN-GJL200 :**

**Réponse E1-3 :**

**M10 :**

**Réponse E1-4 :**

Signification de



Tolérance de Mise en position :

Élément tolérancé :

Élément(s) de référence :

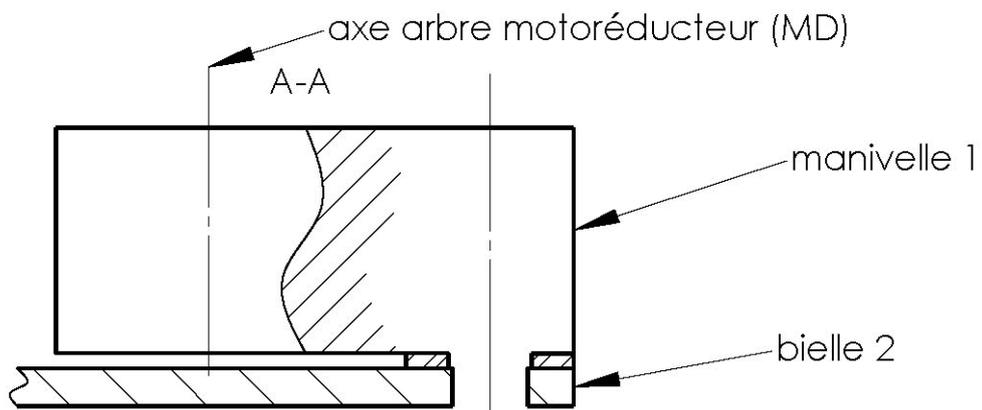
Référence(s) spécifiée(s) :

Zone de tolérance :

**Réponse E1-5 :**

**Réponse E2-1 :**

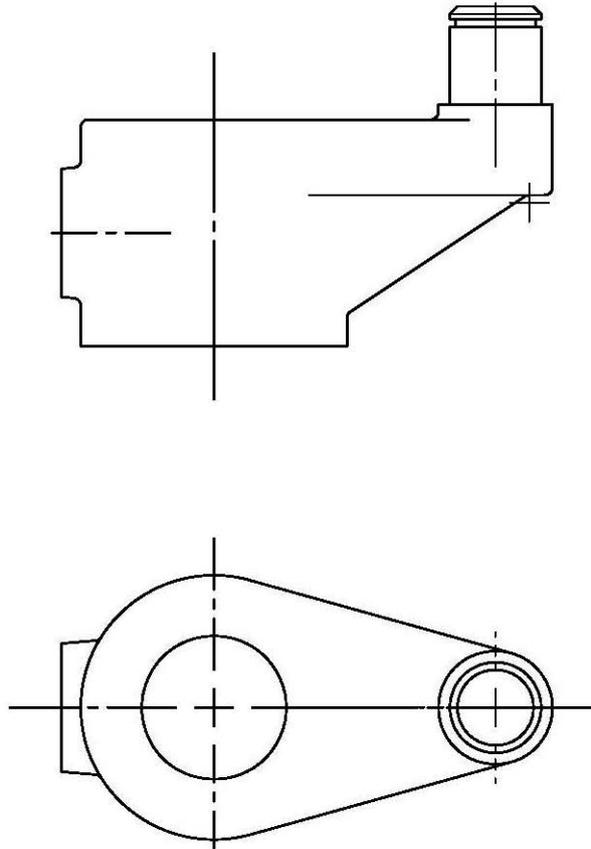
Ech : 1:1



**Réponse E2-2 :**

Dessin à main levée du brut de la manivelle **1** et de son moule.

Ech : 1:1.



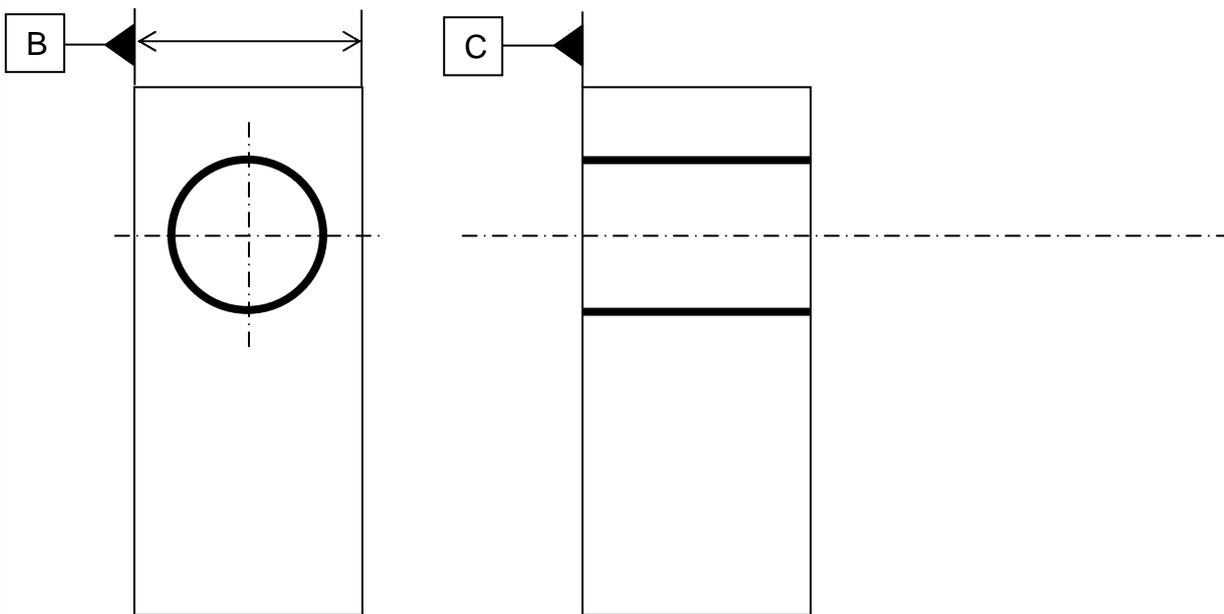
Réponse E3-1 : Phase 10 :

Machine Outil : Perceuse aléuseuse avec Montage d'usinage

Mise en Position :

Opérations :

Outillage



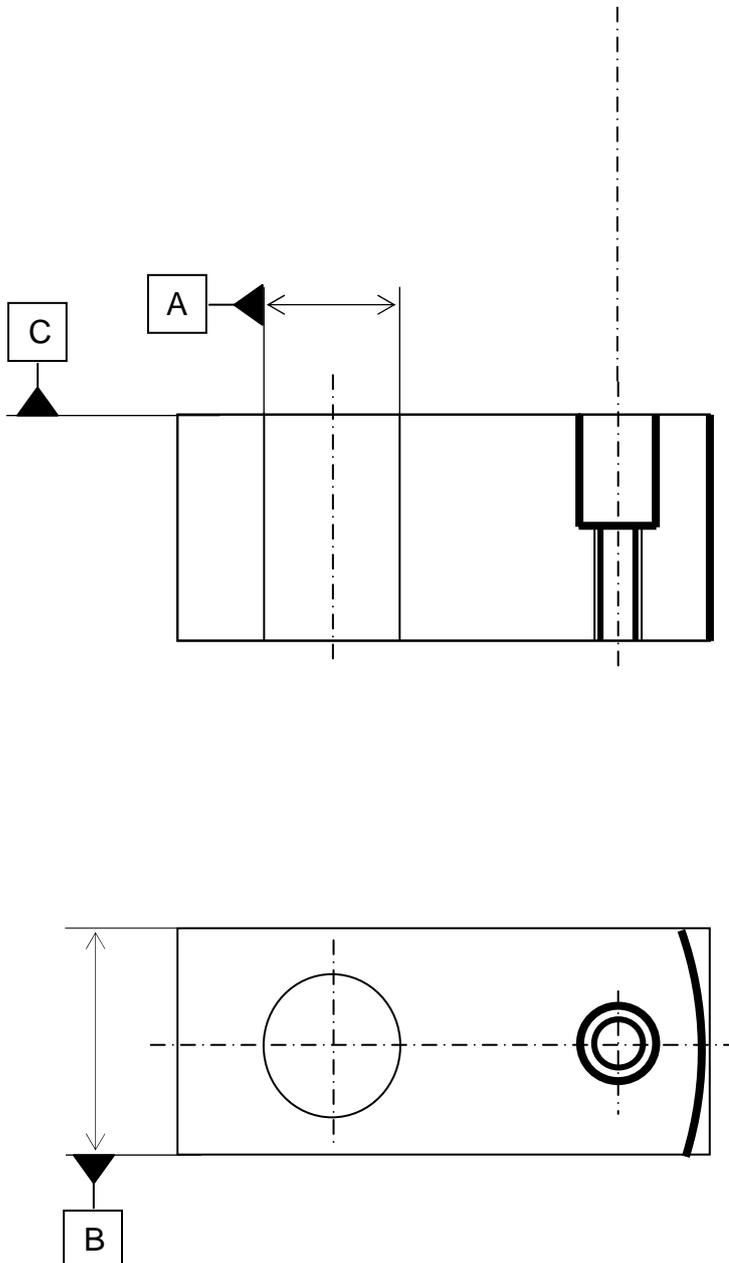
Réponse E3-2 : Phase 20 :

Machine Outil : Fraiseuse à Commande Numérique à axe vertical avec montage d'usinage

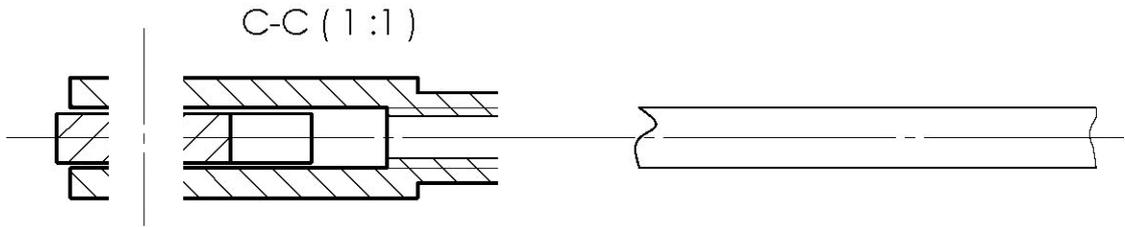
Mise en Position :

Opérations :

Outillage :



Réponses E4-1 et E4-2 :



--	--	--	--	--

**Partie F :**

**Réponse F1-1 :**

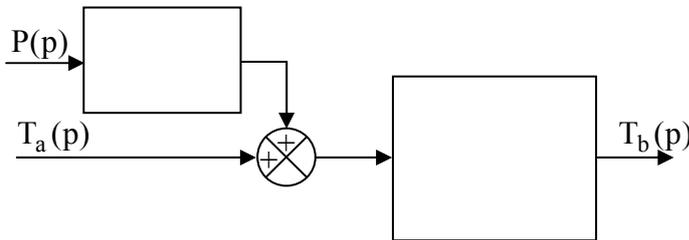
① :

② :

③ :

**Réponse F1-2 :**

$$T_b(p) = \quad \quad \quad P(p) + \quad \quad \quad T_a(p)$$

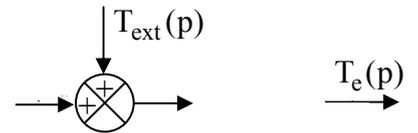


$H_1(p) :$

$\tau_1 =$

**Réponse F1-3 :**

$P(p) \rightarrow$



Réponse F2-1 :

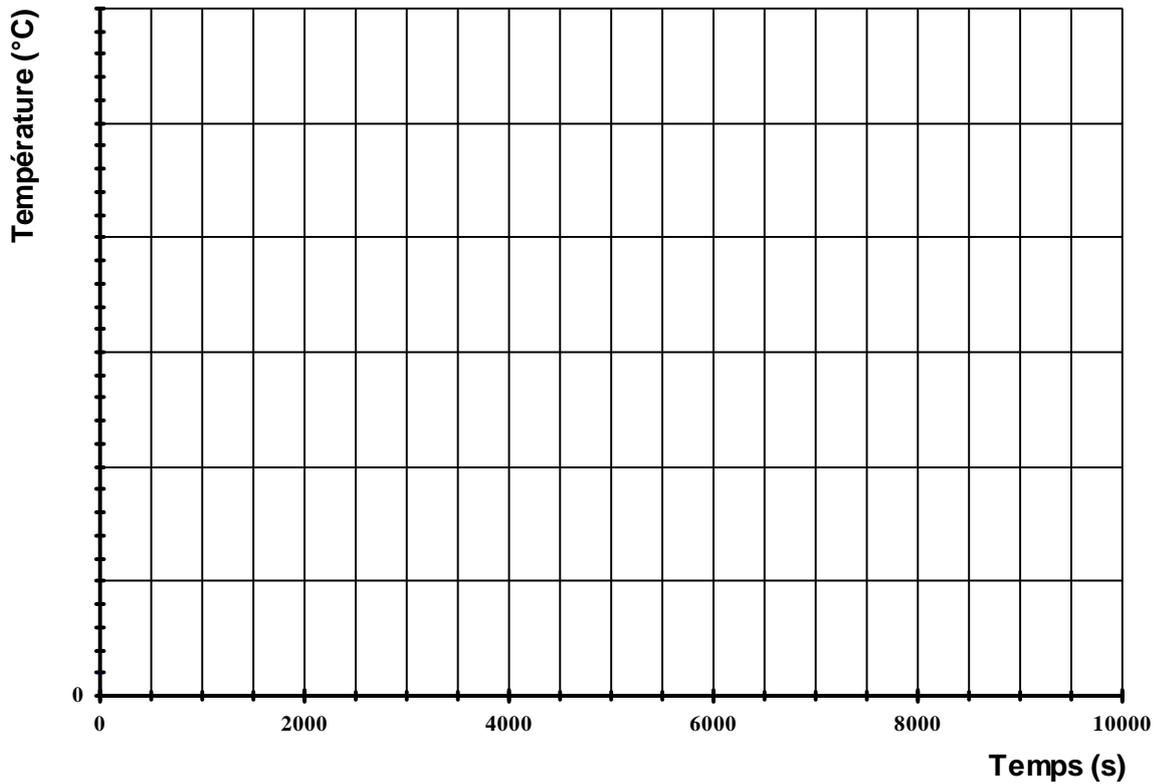
$$\theta_e(0) =$$

$$\theta_e(\infty) =$$

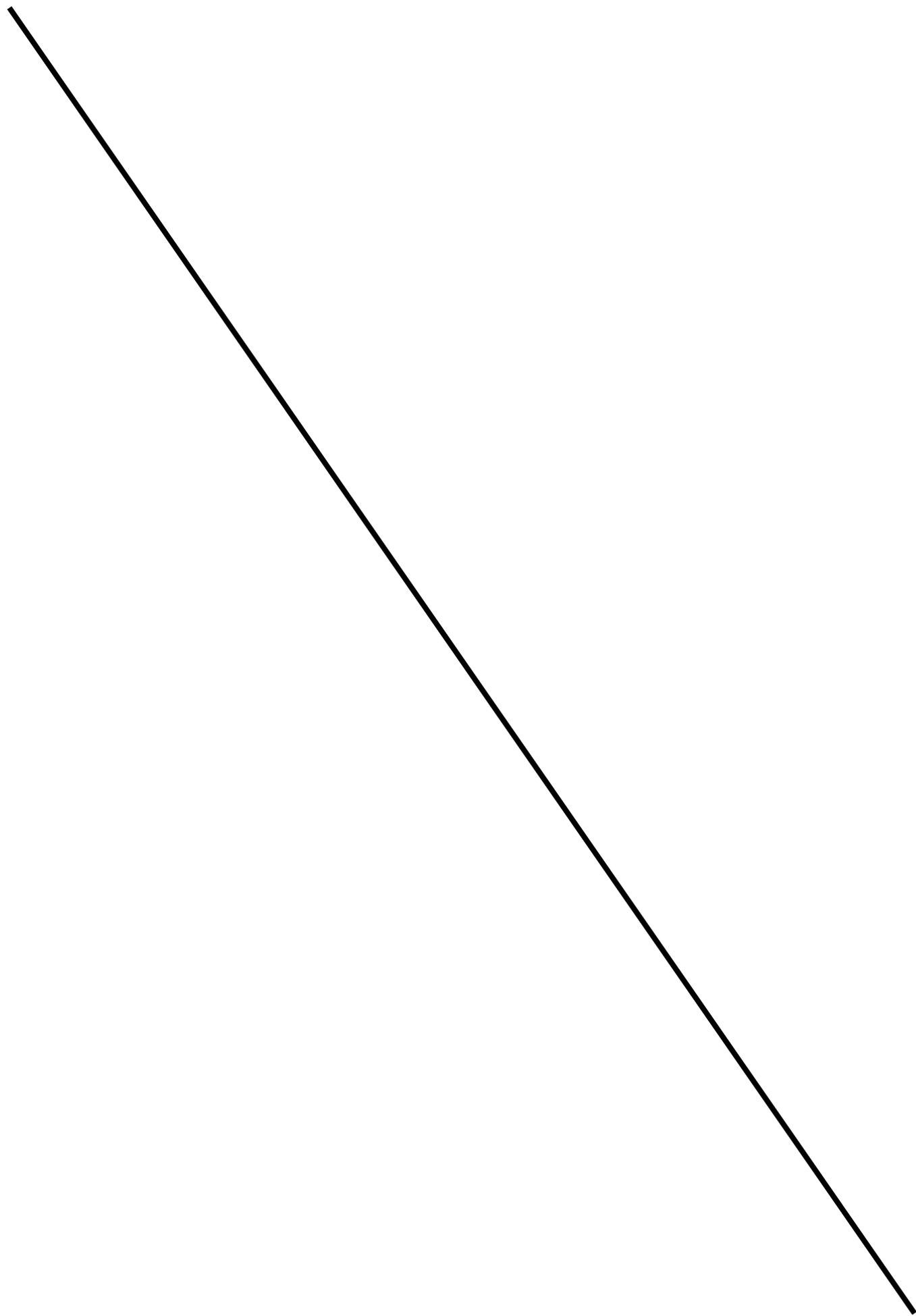
$$\theta'_e(0) =$$

$$\theta'_e(\infty) =$$

Réponse F2-2 :



--	--	--	--	--



--	--	--	--	--