

Nom.....Prenom.....Classe.....N.....

20

Système technique : Malaxeur**I- Présentation du système :**

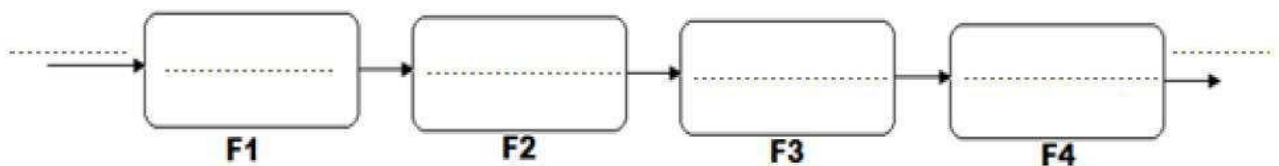
- Le malaxeur est un appareil de cuisine qui permet de mélanger des aliments.
- Le moteur de malaxeur fonctionne avec une tension continue 15V mais le secteur(STEG) par laquelle est liée la machine est de l'ordre de 220V tension alternative.

**• Travail demandée :****II – Etude des fonctions électroniques :**

1. Donner le nom de l'élément qui permet de convertir la tension de STEG ?

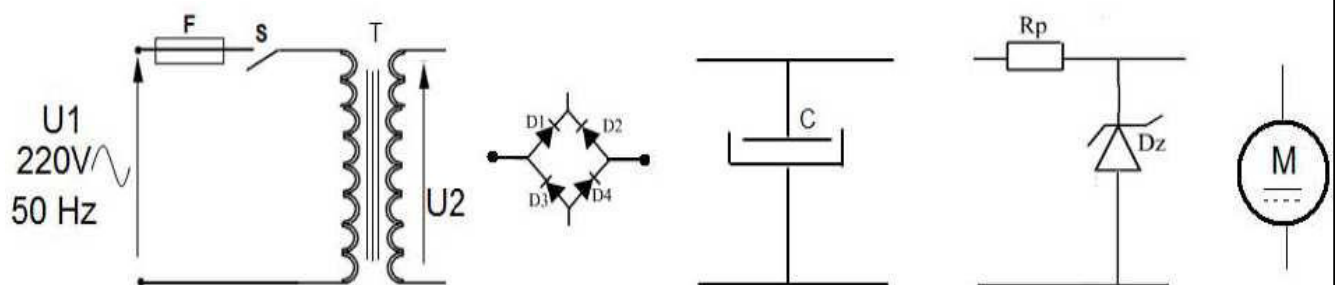
.....

2. Compléter le schéma fonctionnel relatif au circuit d'alimentation de moteur :



3. On donne le schéma structurel incomplet correspondant :

- a. Compléter la liaison entre les différents composants.



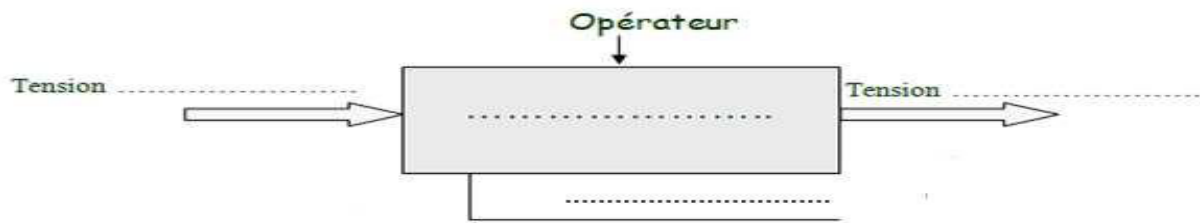
- b. Quel est le nom de composant T qui permet la réalisation de F1 ?

.....

- c. On donne $U_2 = 15V$ identifier le type de composant T, avec $m = U_2 / U_1$?

.....

4. Compléter le model fonctionnel correspondant à la composant T :



5. Quel est le type de redressement utilisé dans la fonction F2 ?

.....

6. Identifier les diodes passantes et les diodes bloqués pour les deux alternances positives et négatives ?

.....

.....

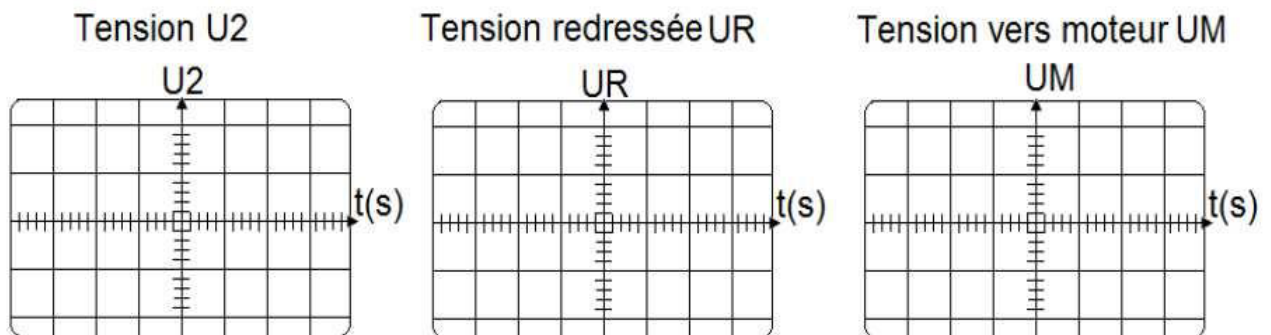
.....

7. Définir le mode de fonctionnement de condensateur c .

.....

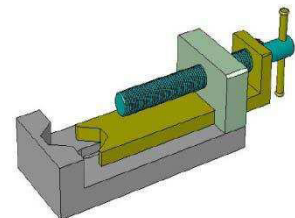
.....

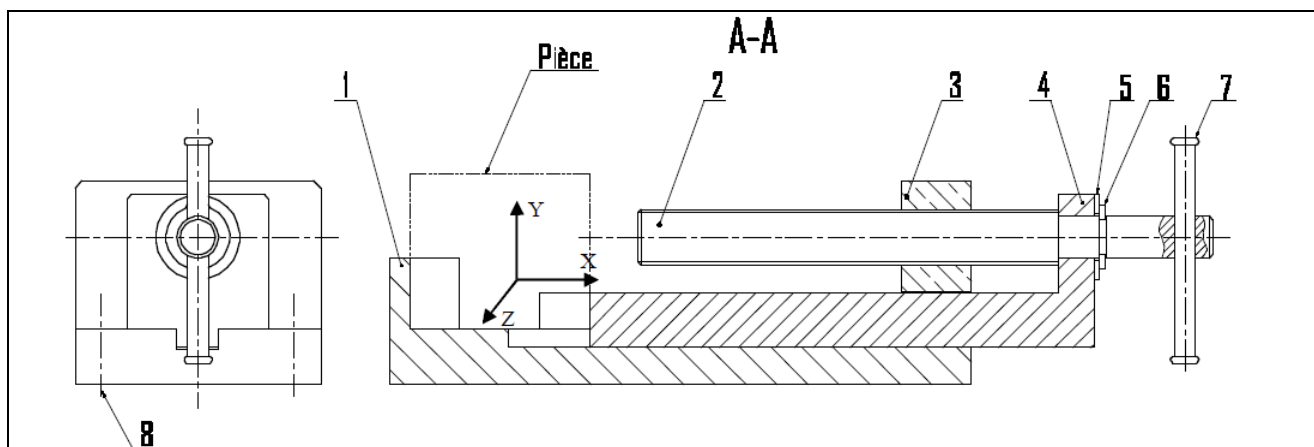
8. Tracer l'allure de la tension U2 et la tension U3 (UR) et la tension U5 (UM).



III- Liaison mécanique :

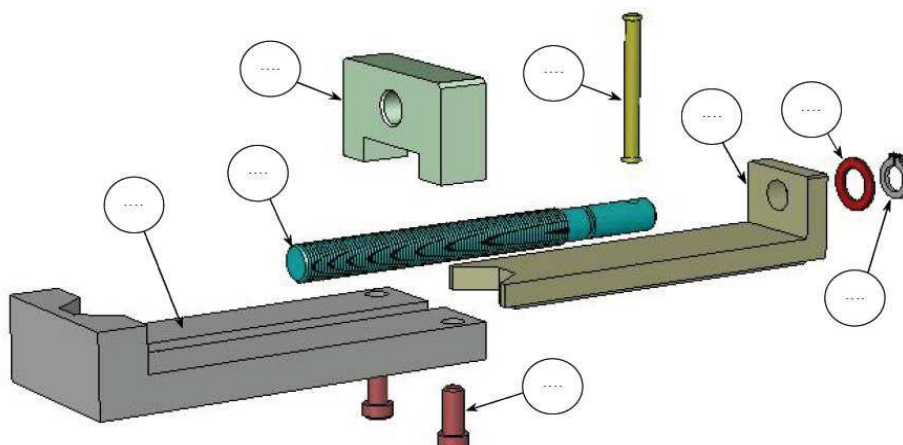
- L'étau de serrage (vé réglable) est représenté par le dessin suivant et le dessin d'ensemble , Il est utilisé pour la fixation des pièces cylindriques à usiner sur la machine d'usinage .
- La rotation de la vis de manœuvre (2) par l'intermédiaire du bras (7) permet l'avance et la recule de coulisseau(4) afin de serrer ou desserrer la pièce à fixer.



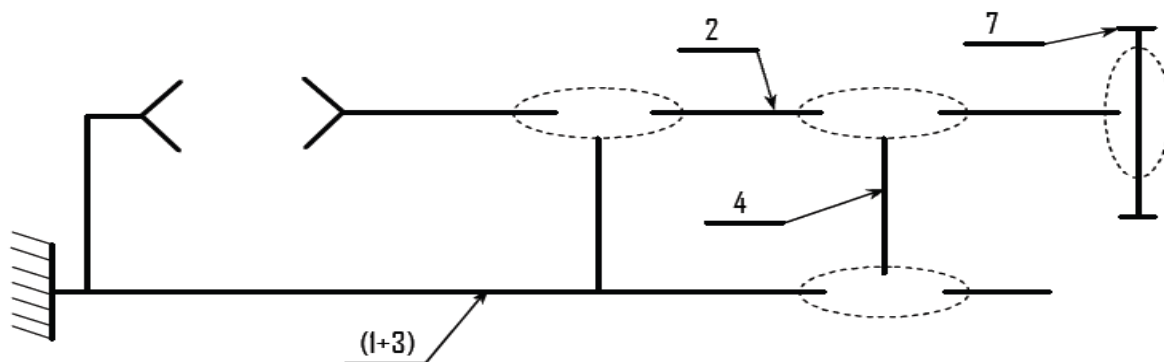


4	1	Coulisseau	8	2	Vis CHC
3	1	Ecrou	7	1	Bras
2	1	Vis de manœuvre	6	1	Circlips
1	1	Corps	5	1	Rondelle
Rep	Nb	Désignation	Rep	Nb	Désignation

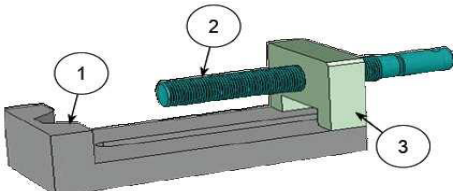
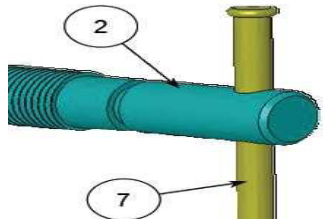
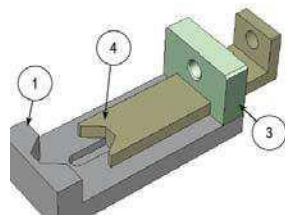
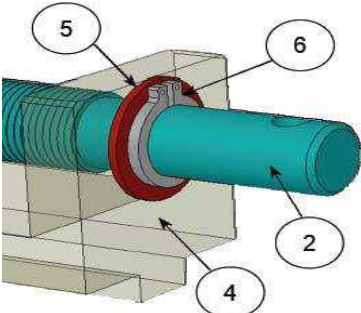
1. Repérer les pièces de mécanisme:



2. Compléter le schéma cinématique équivalent :



3. Compléter le tableau suivant

Liaison	Mobilité	Désignation	Symbole												
(1+3) / 2 : 	<table><tr><td></td><td>T</td><td>R</td></tr><tr><td>X</td><td></td><td></td></tr><tr><td>Y</td><td></td><td></td></tr><tr><td>Z</td><td></td><td></td></tr></table>		T	R	X			Y			Z				
	T	R													
X															
Y															
Z															
7 / 2 	<table><tr><td></td><td>T</td><td>R</td></tr><tr><td>X</td><td></td><td></td></tr><tr><td>Y</td><td></td><td></td></tr><tr><td>Z</td><td></td><td></td></tr></table>		T	R	X			Y			Z				
	T	R													
X															
Y															
Z															
4 / (1+3) 	<table><tr><td></td><td>T</td><td>R</td></tr><tr><td>X</td><td></td><td></td></tr><tr><td>Y</td><td></td><td></td></tr><tr><td>Z</td><td></td><td></td></tr></table>		T	R	X			Y			Z				
	T	R													
X															
Y															
Z															
4 / 2 	<table><tr><td></td><td>T</td><td>R</td></tr><tr><td>X</td><td></td><td></td></tr><tr><td>Y</td><td></td><td></td></tr><tr><td>Z</td><td></td><td></td></tr></table>		T	R	X			Y			Z				
	T	R													
X															
Y															
Z															

4. Identifier les éléments de classes d'équivalences cinématiques suivants :

$A = \{1 ; 3 ; \dots\} ; B = \{2 ; \dots ; \dots\} ; C = \{4\} ; D = \{\dots\}$