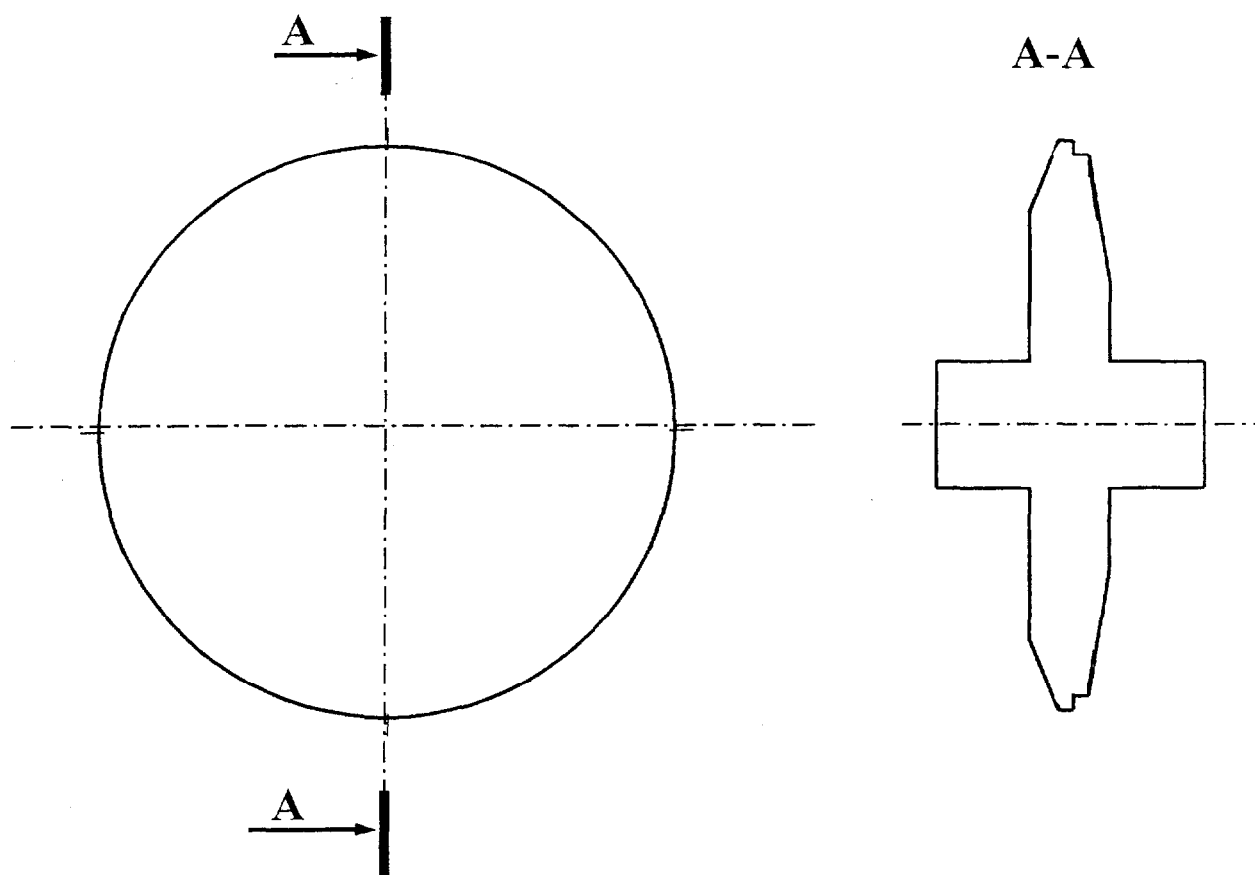


# DOCUMENTS REPOSES

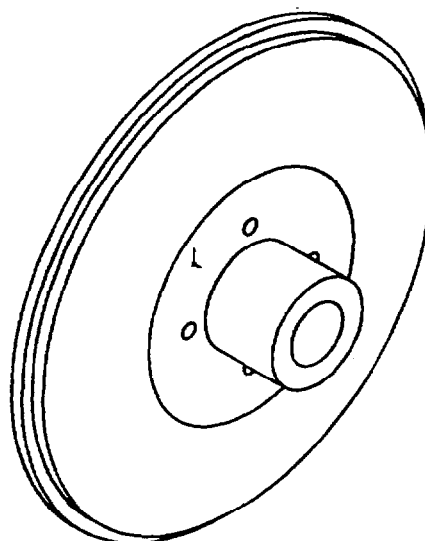
**8 Pages**



### ETUDE GRAPHIQUE :

En vous aidant du dossier de présentation, compléter le dessin de définition du moyeu en:

- Vue de face coupe A-A
- Vue de droite



BTS PRODUCTIQUE TEXTILE

Matière XC 60

**MOYEU**

Echelle : 1 : 4



A4

# ETUDE DE CONSTRUCTION

## 2. ETUDE CINEMATIQUE :

- Sachant que le nombre de duites ( ou nombre de trames ) désirées est de 24,51 par centimètre, rechercher dans le dossier de présentation le montage adapté pour les engrenages Z1, Z2, Z3, Z4, Z5 et Zs .

Repère engrenage	Z1	Z2	Z3	Z4	Z5	Zs
Nombre de dents						

- Puis déterminer le rapport de réduction ainsi obtenu.

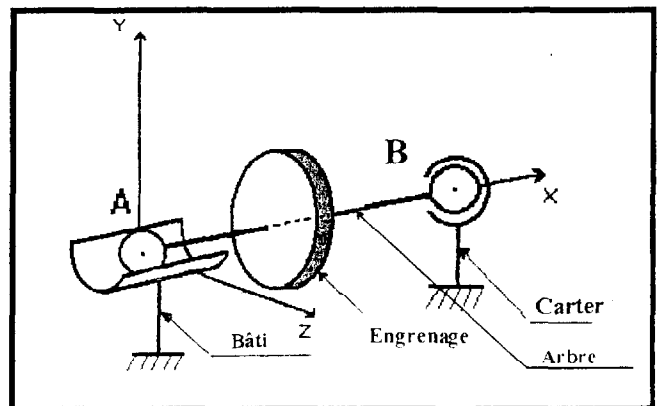
R= \_\_\_\_\_

R=

## 3. ETUDE DES LIAISONS :

On demande:

- Donner le nom de la liaison en A.
- Donner le nom de la liaison en B.
- Étude du nombre de degrés de liberté pour chacune des liaisons.
- Étude du torseur transmissible pour chacune des liaisons.

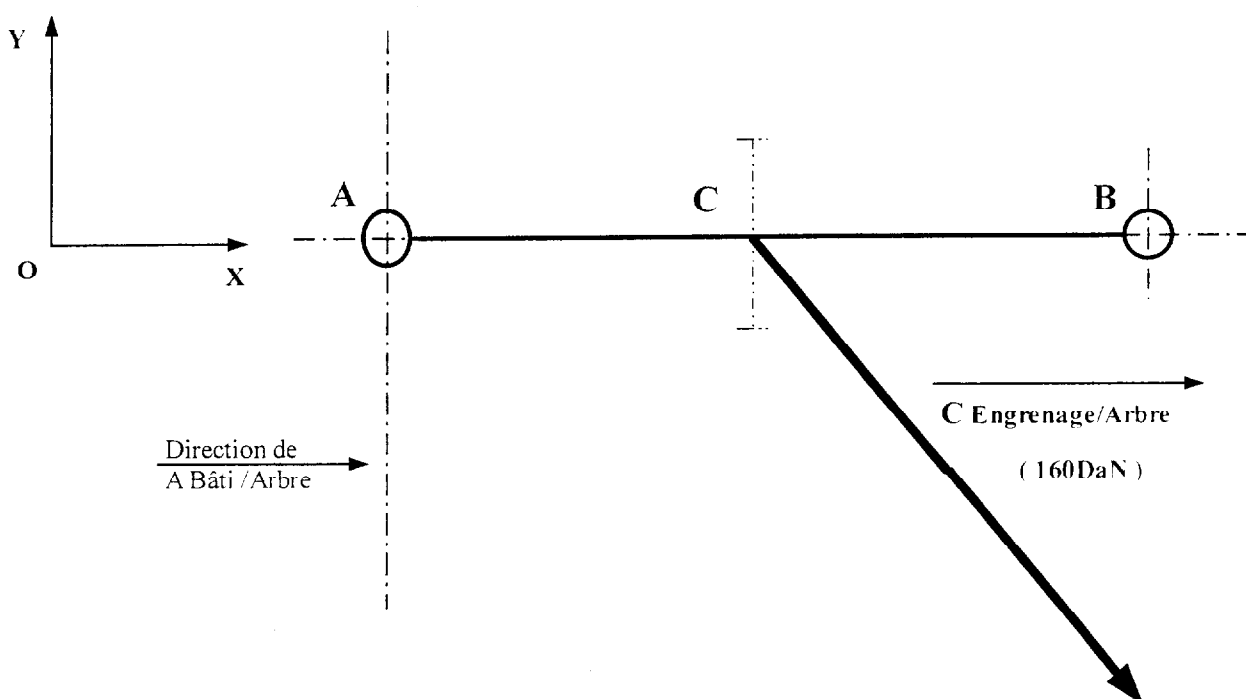


	Nom de la Liaison : .....	Etude du nombre de degrés de liberté :	<table border="1" style="font-size: 8px;"> <tr> <td></td> <th>Translation</th> <th>Rotation</th> </tr> <tr> <th>X</th> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <th>Y</th> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <th>Z</th> <td></td> <td></td> </tr> </table>		Translation	Rotation	X			Y			Z			Torseur transmissible: $\{ A \text{ Bâti/ Abre 1} \}_A = \left\{ \begin{array}{c} \dots \\ \dots \\ \dots \end{array} \right\}_R$
	Translation	Rotation														
X																
Y																
Z																
	Nom de la liaison : .....	Etude du nombre de degrés de liberté :	<table border="1" style="font-size: 8px;"> <tr> <td></td> <th>Translation</th> <th>Rotation</th> </tr> <tr> <th>X</th> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <th>Y</th> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <th>Z</th> <td></td> <td></td> </tr> </table>		Translation	Rotation	X			Y			Z			Torseur transmissible: $\{ B \text{ Carter/ Abre 1} \}_B = \left\{ \begin{array}{c} \dots \\ \dots \\ \dots \end{array} \right\}_R$
	Translation	Rotation														
X																
Y																
Z																

## ETUDE DE CONSTRUCTION

### 4. ETUDE DE STATIQUE :

- Déterminer graphiquement les actions mécaniques exercées en A et B dans le plan o x y

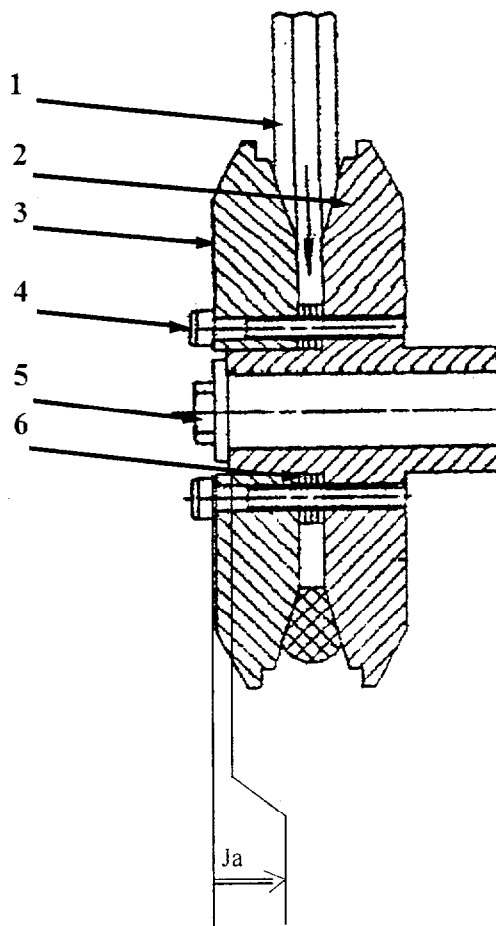


Tracé le dynamique ci contre :  
 Échelle des forces: 100N  $\Leftrightarrow$  5mm

Application du P.F.S. (résolution graphique)	
$\overrightarrow{\text{A B\^a}ti / Arbre}$	=
$\overrightarrow{\text{B Carter} / Arbre}$	=

**5. COTATION FONCTIONNELLE :**

- a/ Tracer la chaîne de cote relative à ja :



- b/ Compléter les équations ci dessous :

<b>Ja maxi =</b>
<b>Ja mini =</b>

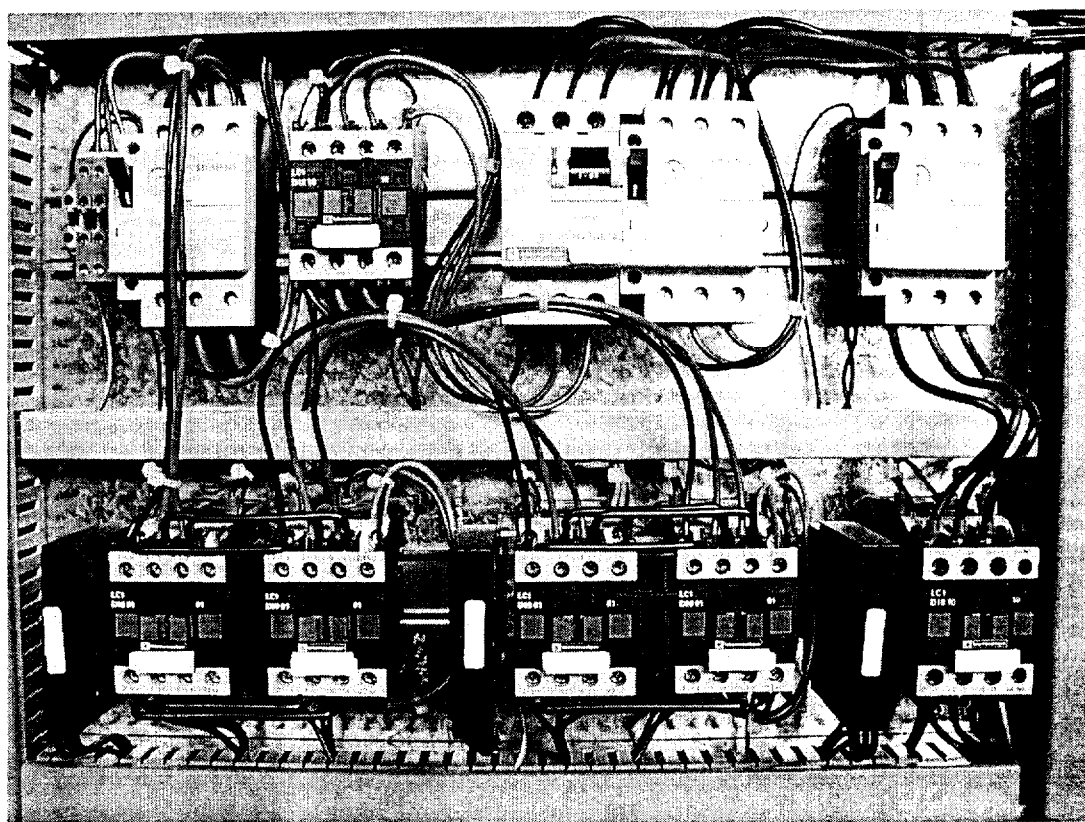
- c/ Déterminer la valeur de Ja ( épaisseur des plaquettes ):

<b>Ja maxi =</b>
<b>Ja mini =</b>
<b>Ja =</b>

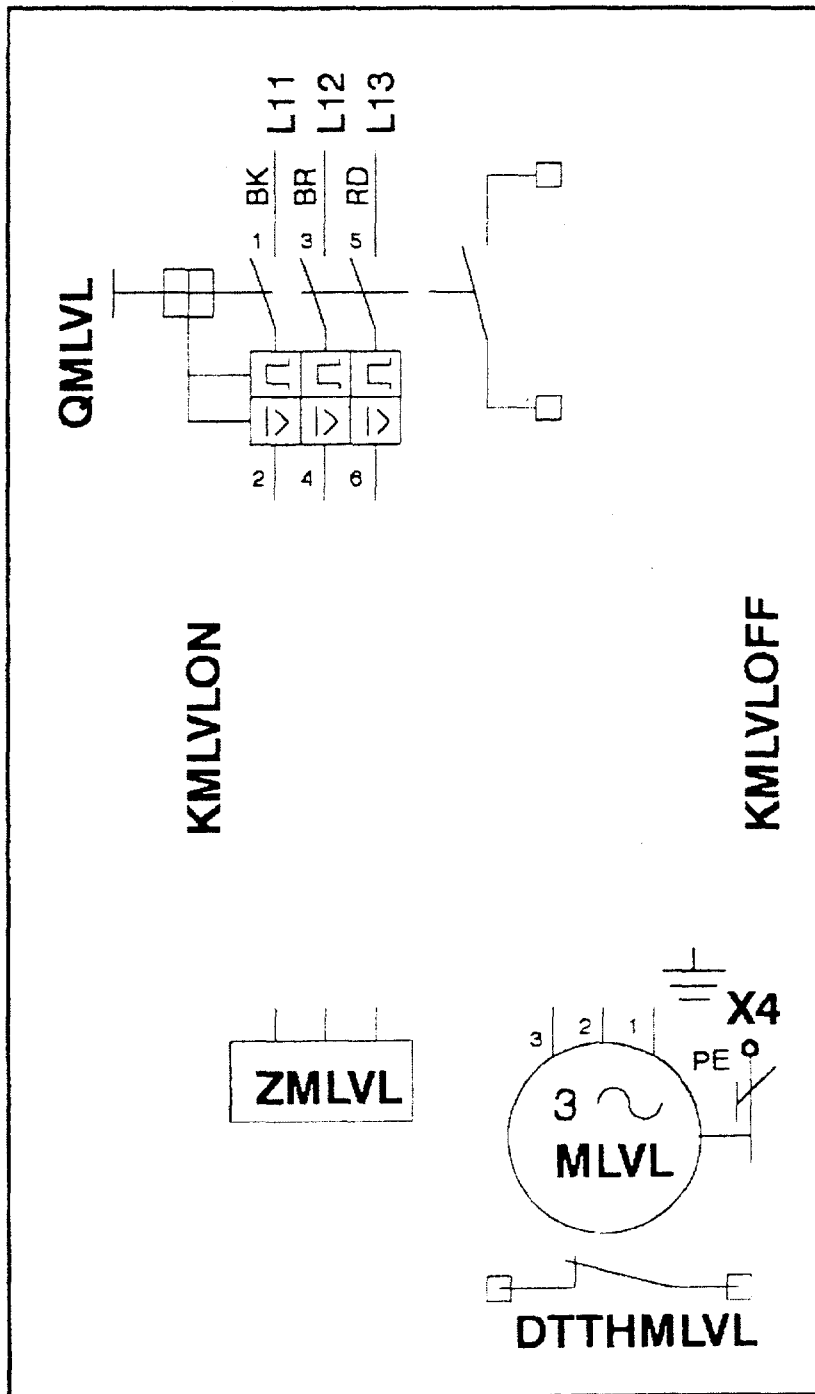
# ETUDE D'AUTOMATISMES

## 1. ETUDE DU SCHEMA HAUTE TENSION :

REPERES	NOM	FONCTION
Q-MM Q-SFTY Q-T-PRW		



**ETUDE D'AUTOMATISMES**



- Particularité des contacteurs :

# ETUDE D'AUTOMATISMES

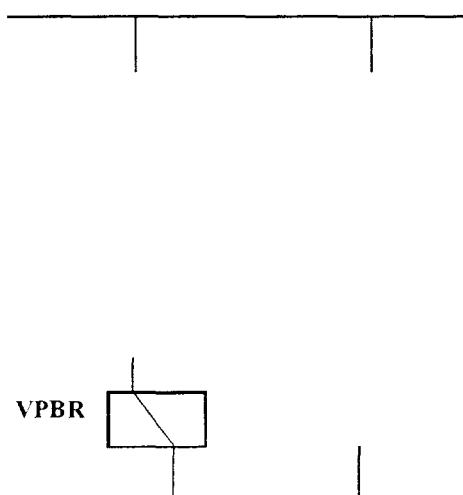
## 2. ETUDE DU FREIN DE STATIONNEMENT :

- Equations logiques :

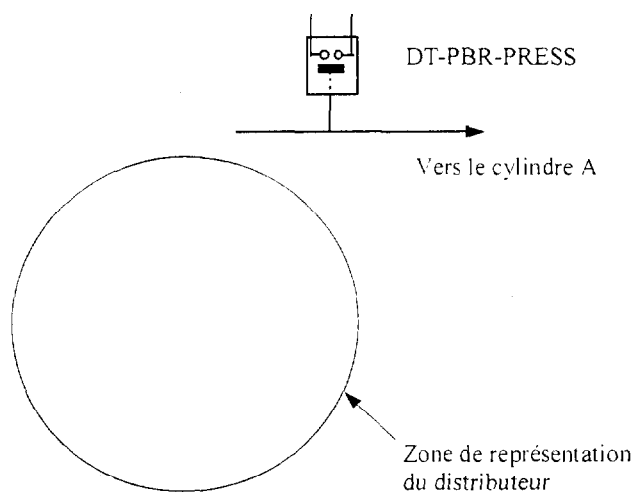
VPBR =

KA-T =

*Schéma de commande*



*Schéma de puissance*



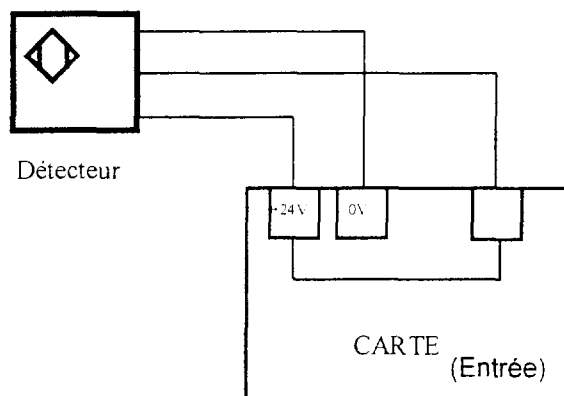
- Justifier vos choix :
- Particularité du relais KA-T :
- Nommer et donner la fonction de l'élément repéré DT-PBR-PRESS :



# ETUDE D'AUTOMATISMES

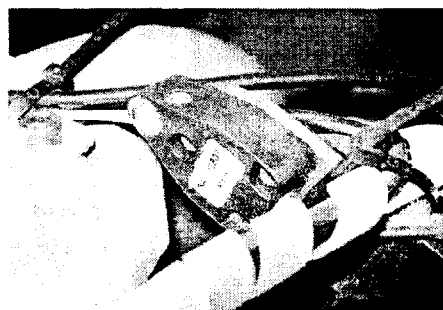
## 3.1. Etude d'un capteur de la roue à main :

- Entourer le capteur sur la photo et donner son type :
- Justifier votre choix :
- A partir du schéma de câblage ci-contre, indiquer le type de technologie du capteur et justifier :



## 3.2. Etude du capteur de protection des mains :

La photo ci-contre représente une partie du détecteur de protection des mains.



TYPE DE DETECTEUR	SYSTEME DE DETECTION	JUSTIFICATION