

**BTS INFORMATIQUE ET RESEAUX
POUR L'INDUSTRIE ET LES SERVICES TECHNIQUES**

Session 2004

**Epreuve E.4
Etude d'un Système Informatisé**

Traitement de pièces en ABS par galvanoplastie

Document Réponse (13 pages)

Réponses aux questions B.1

- B.1.1 Nb de transferts =**
- B.1.2 Durée théorique minimale :**
- Durée théorique nominale :**
- B.1.3 Prétraitement :**
- Rinçage 1 :**
- Désoxydation :**
- Post-activation**
- Rinçage 2 :**
- Dépôt électrolytique :**
- Rinçage 3 :**

Réponses aux questions B.2

B.2.1 Nb de transferts =

1° transfert :

... ... :

... ... :

... ... :

B.2.2 Temps =

B.2.3 Distance =

B.2.4 Distance =

B.2.5 Distance =

B.2.6

.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....

B.2.7

.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....

Réponses aux questions C.1

C.1.1 Opérateur :

Opérande :

C.1.2 Petite vitesse, sens horaire : (\$1001) =

Grande vitesse, sens horaire : (\$1001) =

C.1.3 (pour chaque cas proposé, entourez la bonne réponse)

Module Janz – BigBox : **Adéquat – Inadéquat**

Motif :
.....

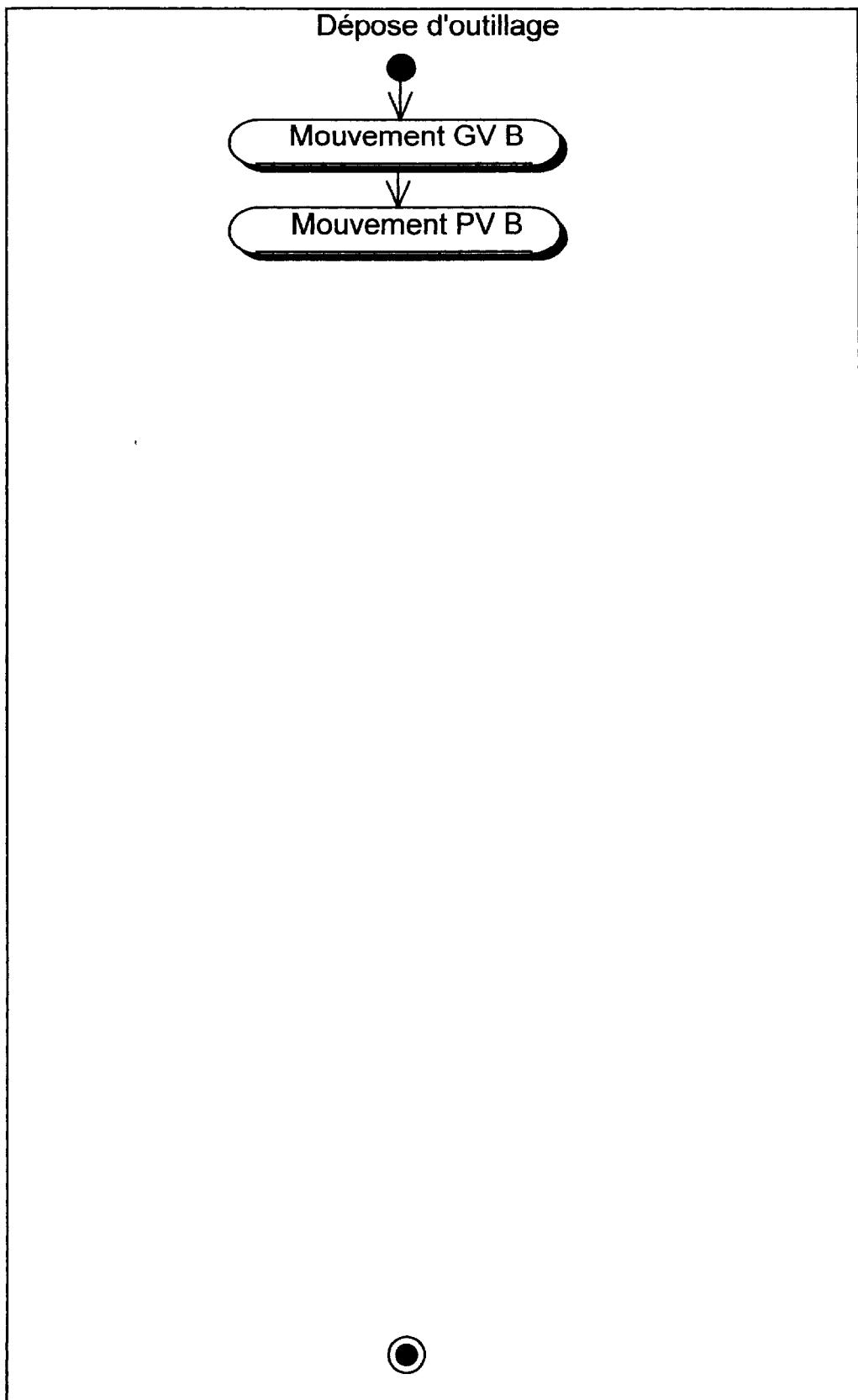
Module DIOCOM: **Adéquat – Inadéquat**

Motif :
.....

Cartes CIF : **Adéquat – Inadéquat**

Motif :
.....

Réponse à la question C.2



Réponses aux questions C.3

C.3.1 Longueur L =

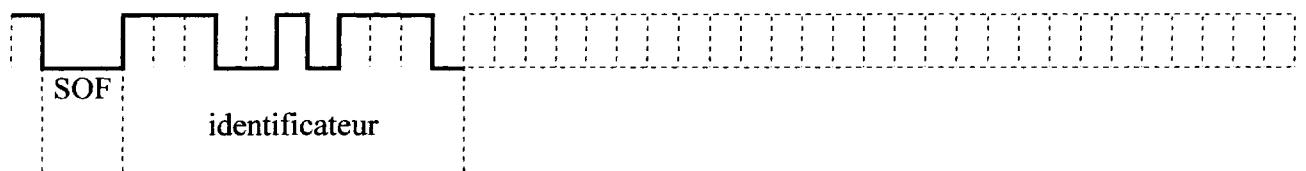
Justification :

.....

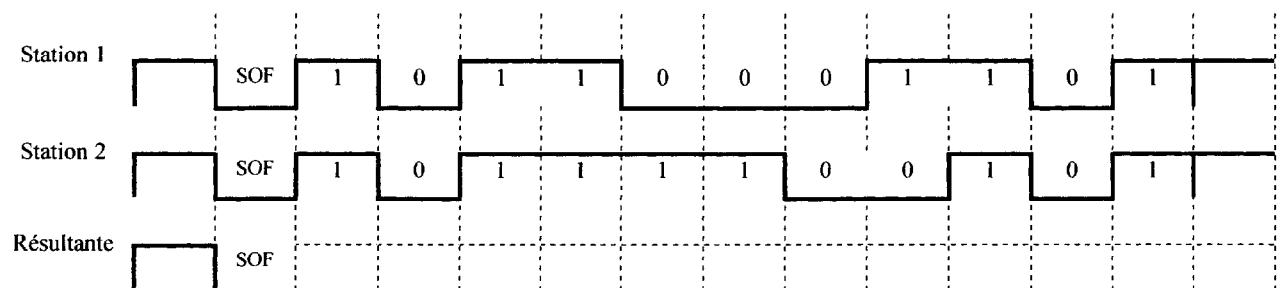
C.3.2 Nb Trames/seconde =

C.3.3 Taux de charge =

C.3.4



C.3.5

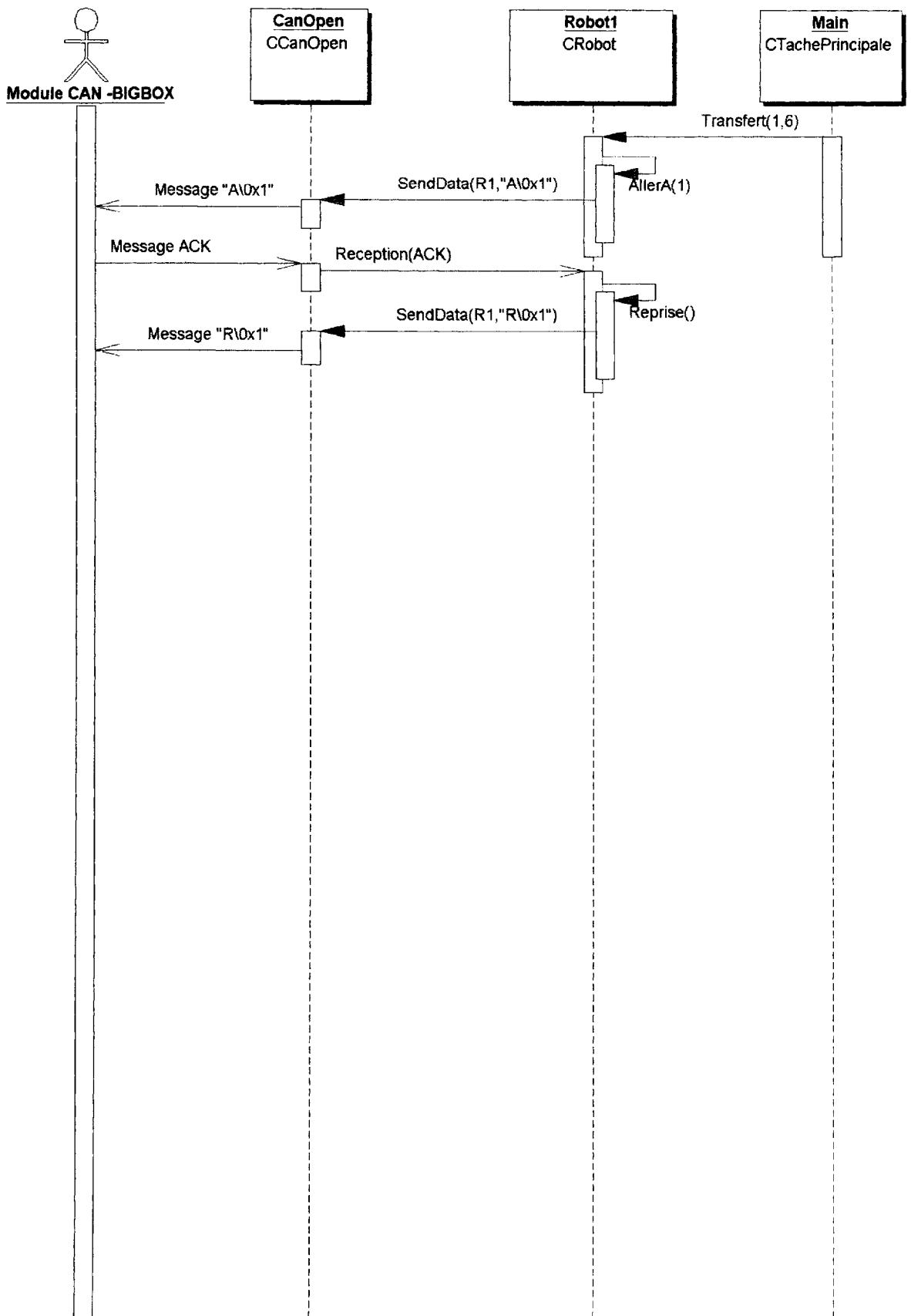


Station émettant effectivement sa trame :

station 1

station 2

Réponses à la question D.1



Réponses aux questions D.2

D.2.1

.....
.....

D.2.2 Liste des informations :

.....
.....
.....
.....
.....

D.2.3

.....
.....
.....
.....
.....

D.2.4

.....
.....
.....
.....
.....

Réponses aux questions E.1

E.1.1 classe CRobot :

E.1.2 structure de données TOrdre :

E.1.3 structure de données TPosition :

.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....

E.1.4 énumération TReponse :

.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....

E.1.5 définition de TInfo :

.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....

Réponses aux questions E.2

E.2.1 (justifier si non conforme)

1 : OUI / NON

.....

2 : OUI / NON

.....

3 : OUI / NON

.....

4 : OUI / NON

.....

E.2.2 void CRobot::AjoutHisto(TOrdre& ordre)

.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....

E.2.3

.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....

E.2.4 TOrdre CRobot ::DernierOrdre()

.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....

Réponses aux questions F.1

F.1.1

Entité / protocole	Câble UTP	Routeur ADSL	802.3	Connecteur RJ45	TCP	IP	hub	switch
Couche	1							
Nom de la couche	Physique							

F.1.2

	Routeur ADSL	PC de gestion	PC de commande	Système temps réel
Adresse IP				
Masque				

Réponses aux questions F.2

F.2.1 Port du commutateur =

Justification :
.....

F.2.2 Oui / Non (entourer la réponse exacte)

Justification :
.....
.....

F.2.3 Croisé / Droit (entourer la réponse exacte)

Justification :
.....
.....

Réponses aux questions F.3

F.3.1 (Barrer les réponses inexactes)

```
int Sock = socket(AF_INET, SOCK_STREAM, 0) ;  
int Sock = socket(AF_INET, SOCK_DGRAM, 0) ;  
int Sock = socket(AF_INET, SOCK_RAW, IPPROTO_ICMP) ;  
int Sock = socket(AF_UNIX, SOCK_STREAM, 0) ;  
int Sock = socket(AF_INET, SOCK_STREAM, IPPROTO_TCP) ;  
int Sock = socket(AF_IPX, SOCK_STREAM, 0) ;  
int Sock = socket(AF_INET, SOCK_STREAM, IPPROTO_UDP) ;
```

F.3.2 **sin_port =**

F.3.3 **in_addr :**

INADDR_ANY :

F.3.4 **listen() :**

accept() :

.....

Réponses aux questions F.4

F.4.1

	PC de supervision	Système temps réel
Adresse Ethernet		
Adresse IP		

F.4.2 Trame 13 :

Port source =

Emise par :

F.4.3 Paquets fragmentés : Oui / Non (entourer la réponse exacte)

Justification :

.....

.....

F.4.4 Capteur concerné =

F.4.5 Trame 14 :

.....

.....

Fin du Document Réponse.