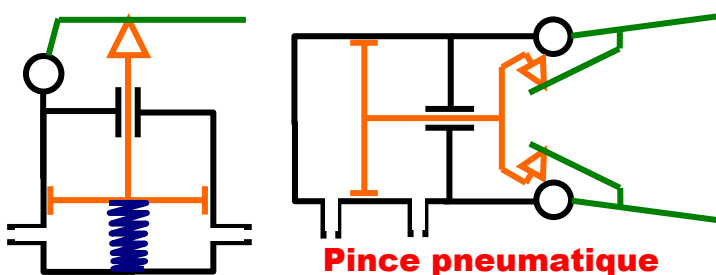
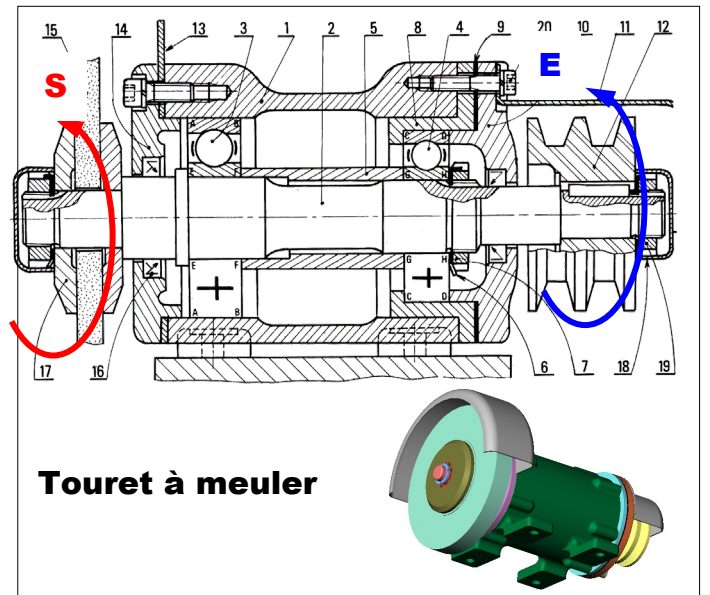
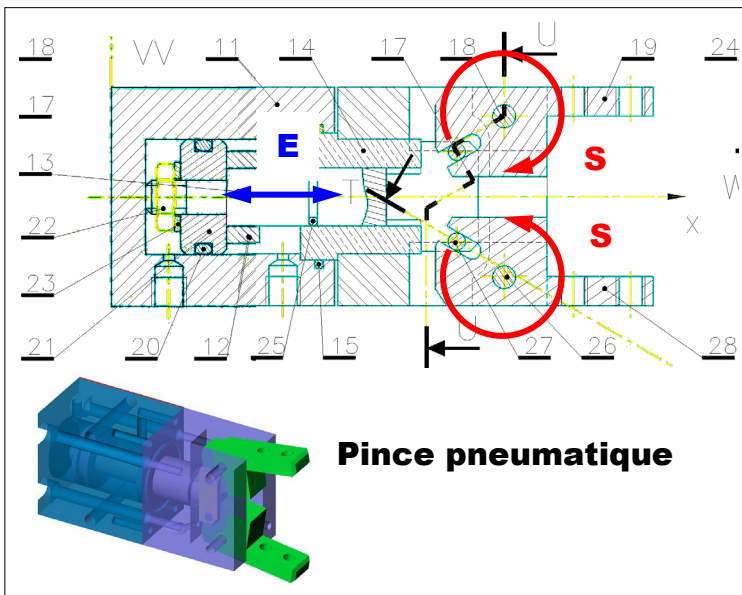
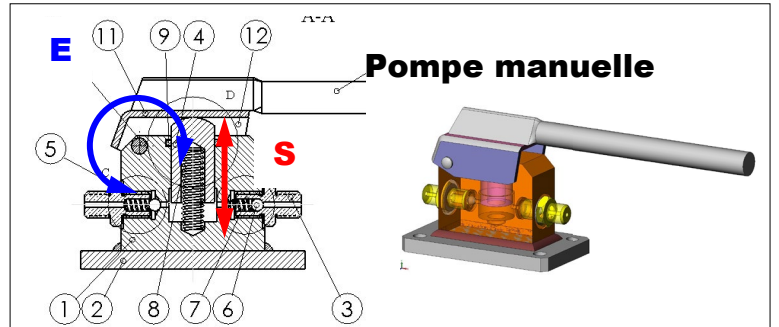
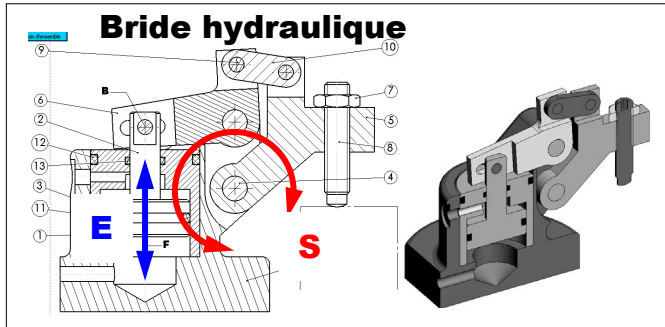
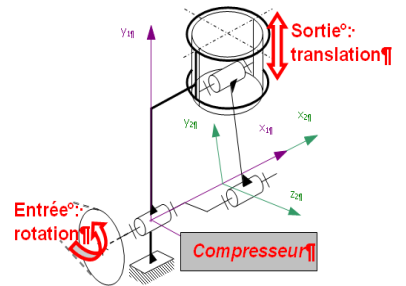
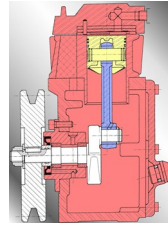


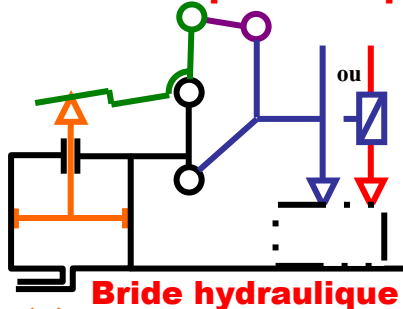
**CORRECTION**

**Les 5 questions sont indépendantes. Répondre directement sur les documents**

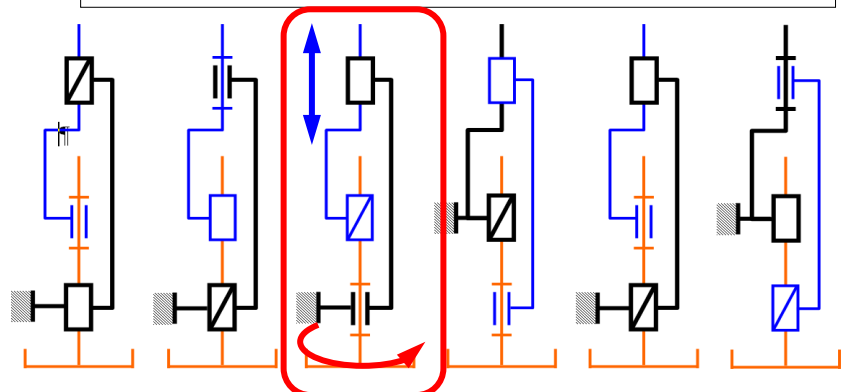
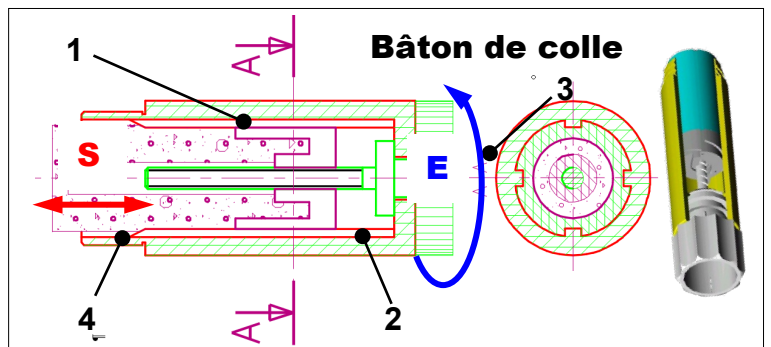
1. Suivant l'exemple du compresseur ci-contre, indiquer sur chaque schéma cinématique, le nom et les mouvements entrée/sortie de chaque système ci-dessous.
2. Pour le bâton de colle, entourer le bon schéma cinématique
3. Compléter le QCM sur les modèles de liaison
4. A partir de la fiche ressource sur le vérin linéaire, tracer le schéma cinématique au verso de la fiche, soit en deux vues projetées, soit en perspective.
5. A partir des S.E.C. définis pour l'étau orientable et du compresseur de climatisation, tracer et/ou compléter le schéma cinématique sur le document réponse.
6. Degré d'hyperstatisme du correcteur de phare en mode électrique et en mode manuel.



**Pompe manuelle**



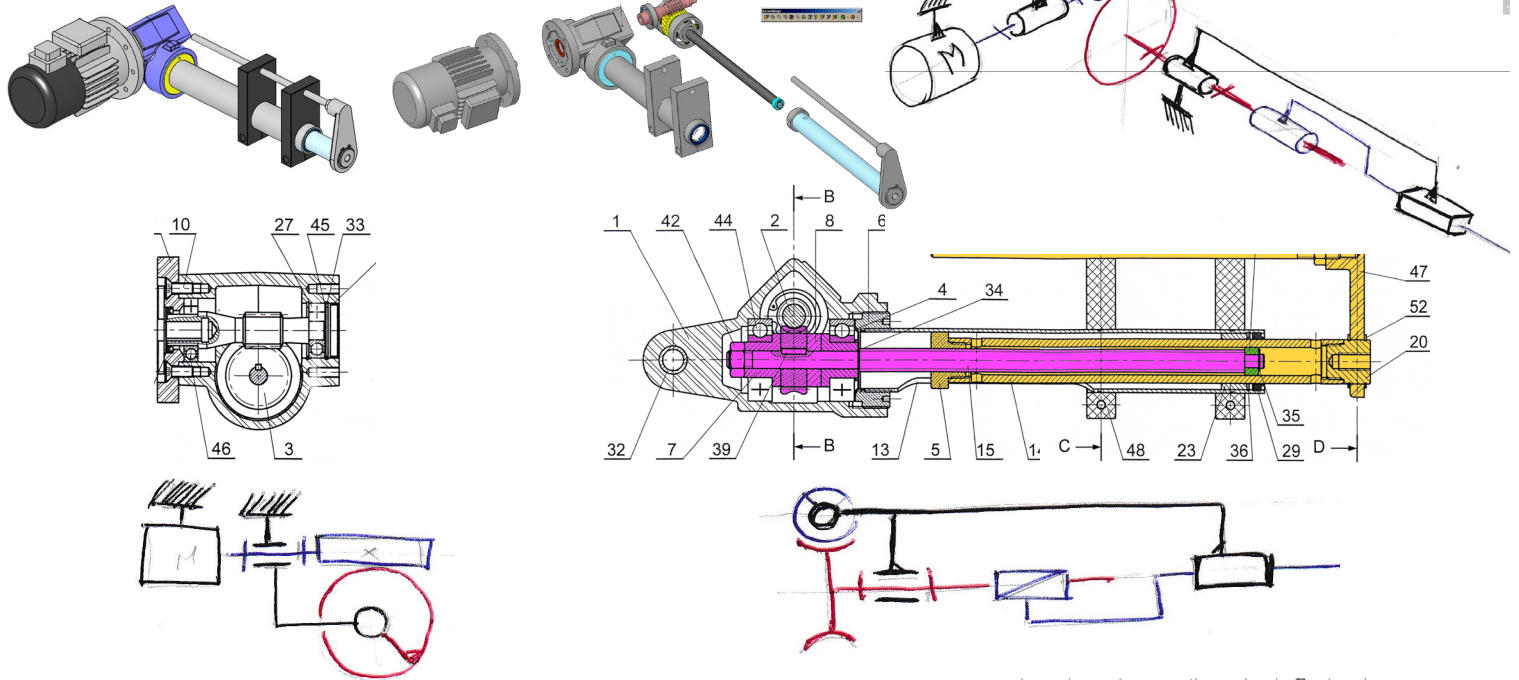
**Bride hydraulique**



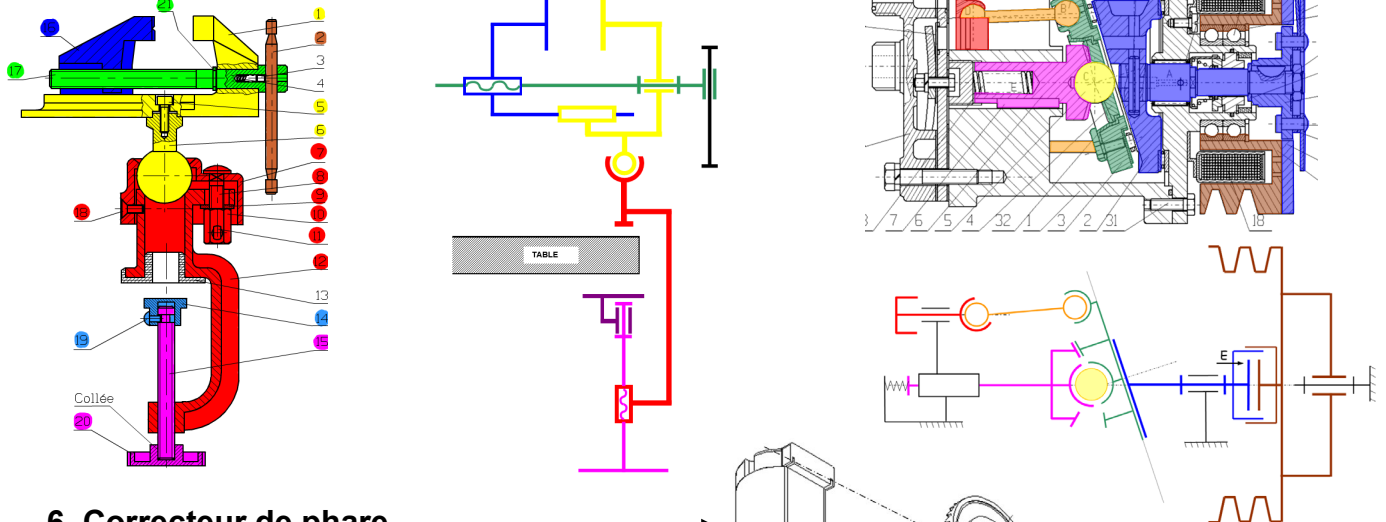
**Touret à meuler**



#### 4. Actionneur linéaire VL20 : Schéma cinématique

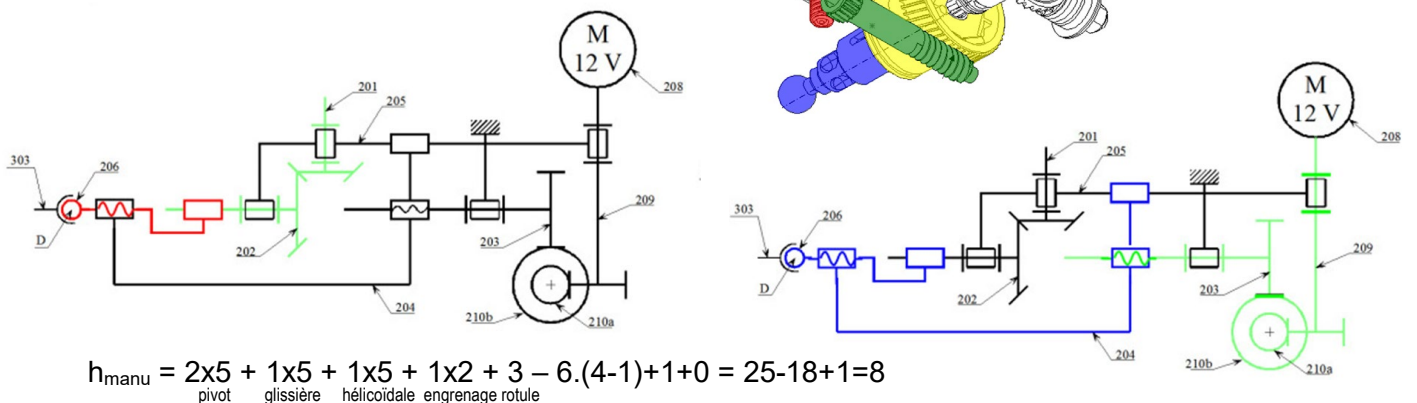


#### 5. Étau orientable et compresseur de climatisation



#### 6. Correcteur de phare

$$h = \sum n_s - 6(p-1) + m_u + m_i$$



$$h_{\text{manu}} = 2 \times 5 + 1 \times 5 + 1 \times 5 + 1 \times 2 + 3 - 6 \cdot (4-1) + 1 + 0 = 25 - 18 + 1 = 8$$

pivot      glissière      hélicoïdale      engrenage rotule

$$h_{\text{elec}} = 2 \times 5 + 2 \times 5 + 2 \times 5 + 2 \times 2 + 3 - 6 \cdot (7-1) + 1 + 0 = 37 - 36 + 1 = 2$$

pivot      glissière      hélicoïdale      engrenage rotule