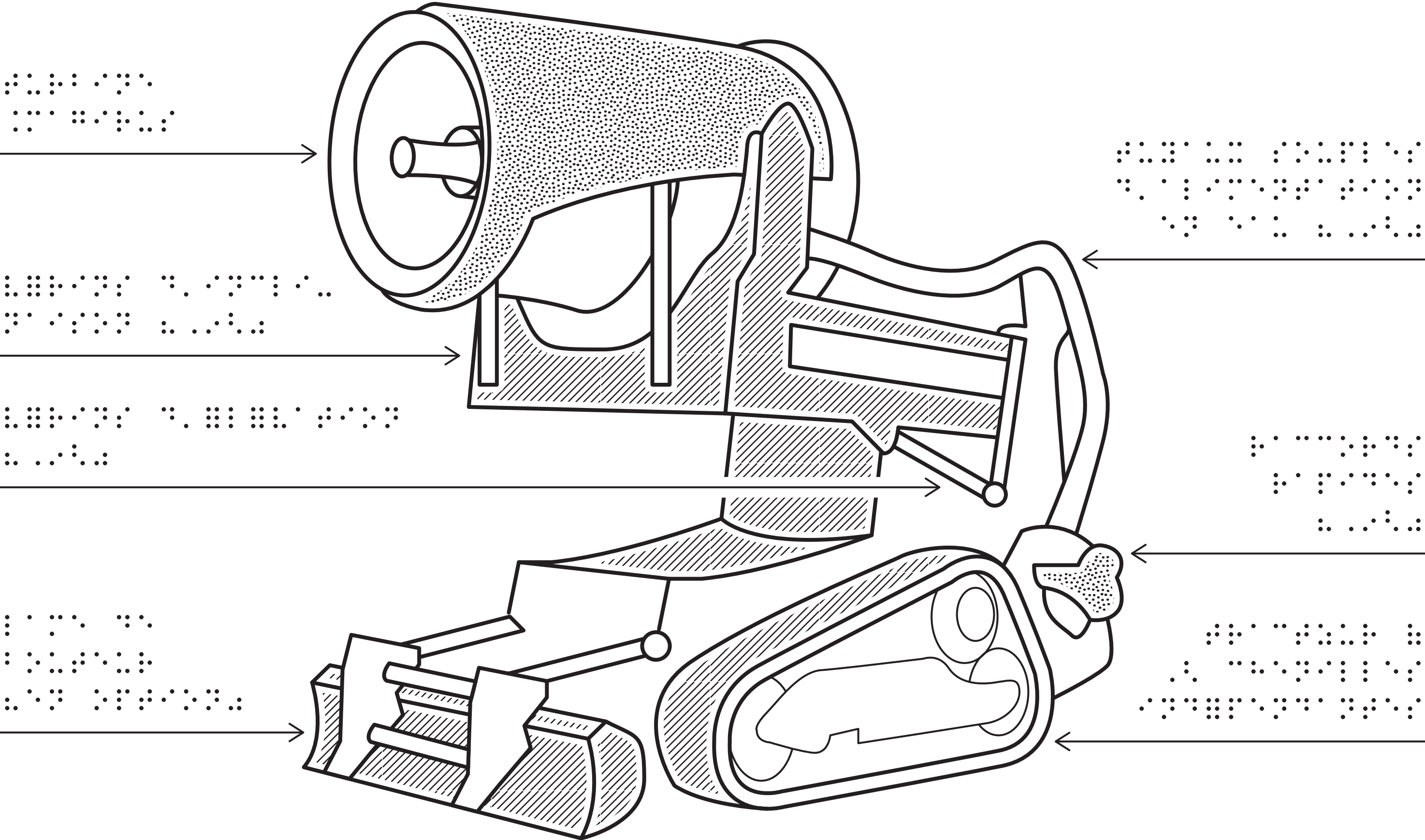


Le schéma illustre le mécanisme d'un presse-papier à manivelle. Le papier est introduit par la gauche, passe sous un rouleau de pression, est guidé par une poulie, puis passe sous une deuxième poulie avant d'être enroulé sur un tambour de收卷. Le mécanisme est actionné par une manivelle à l'arrière.



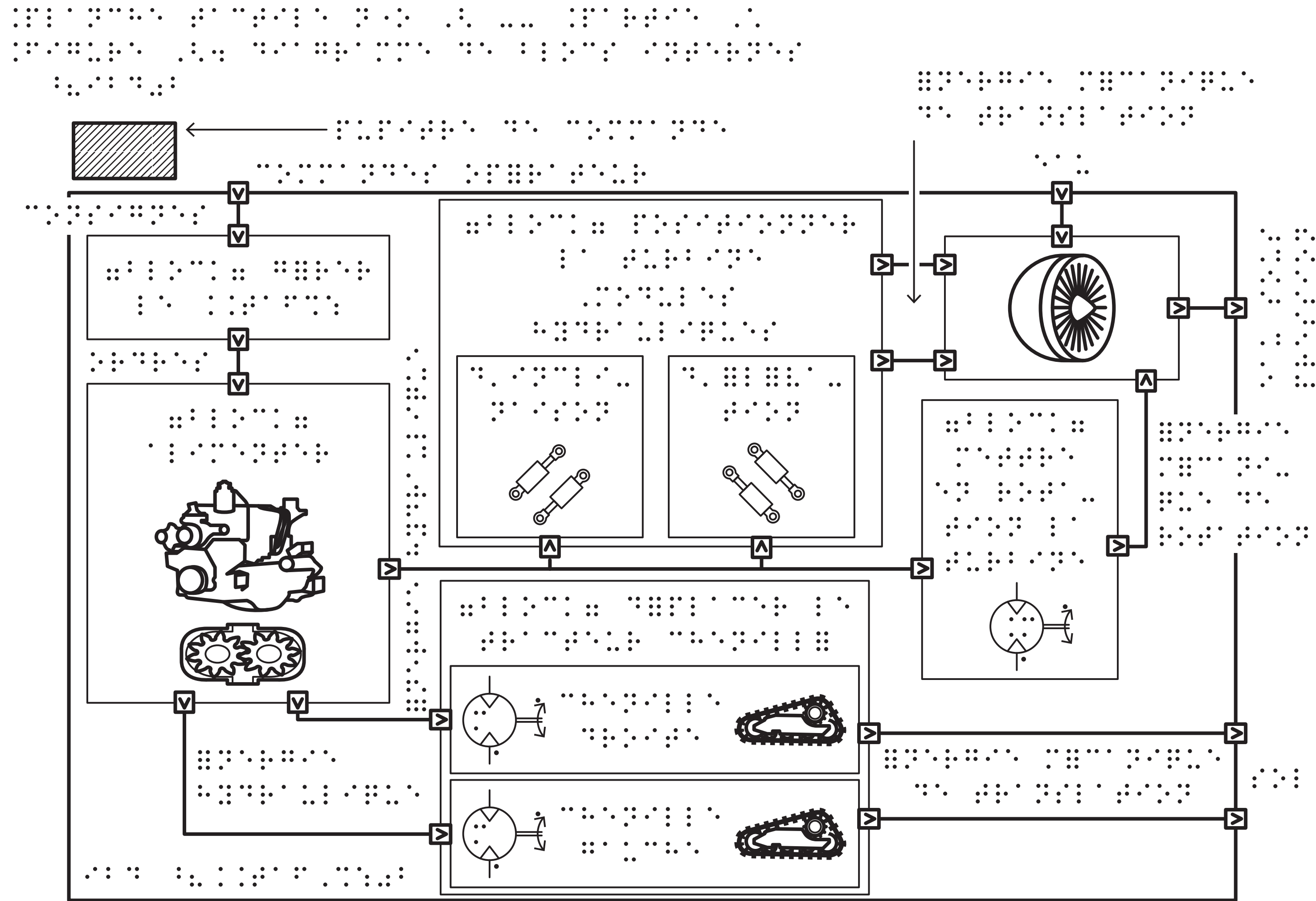


Figure 3 : Schéma de principe de la configuration de la machine à l'état initial (avant l'opération de montage) et de la configuration de la machine à l'état final (après l'opération de montage).

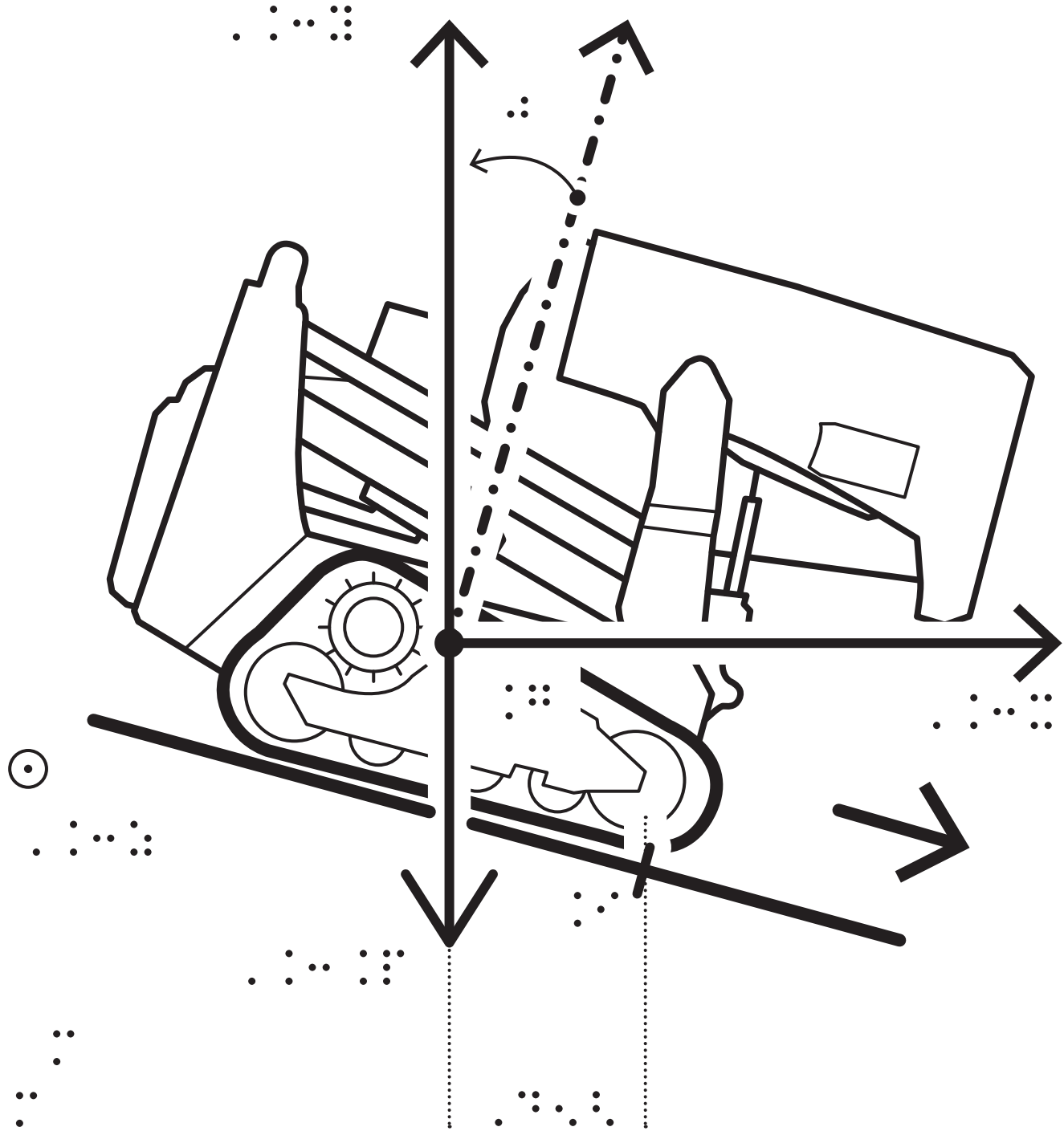
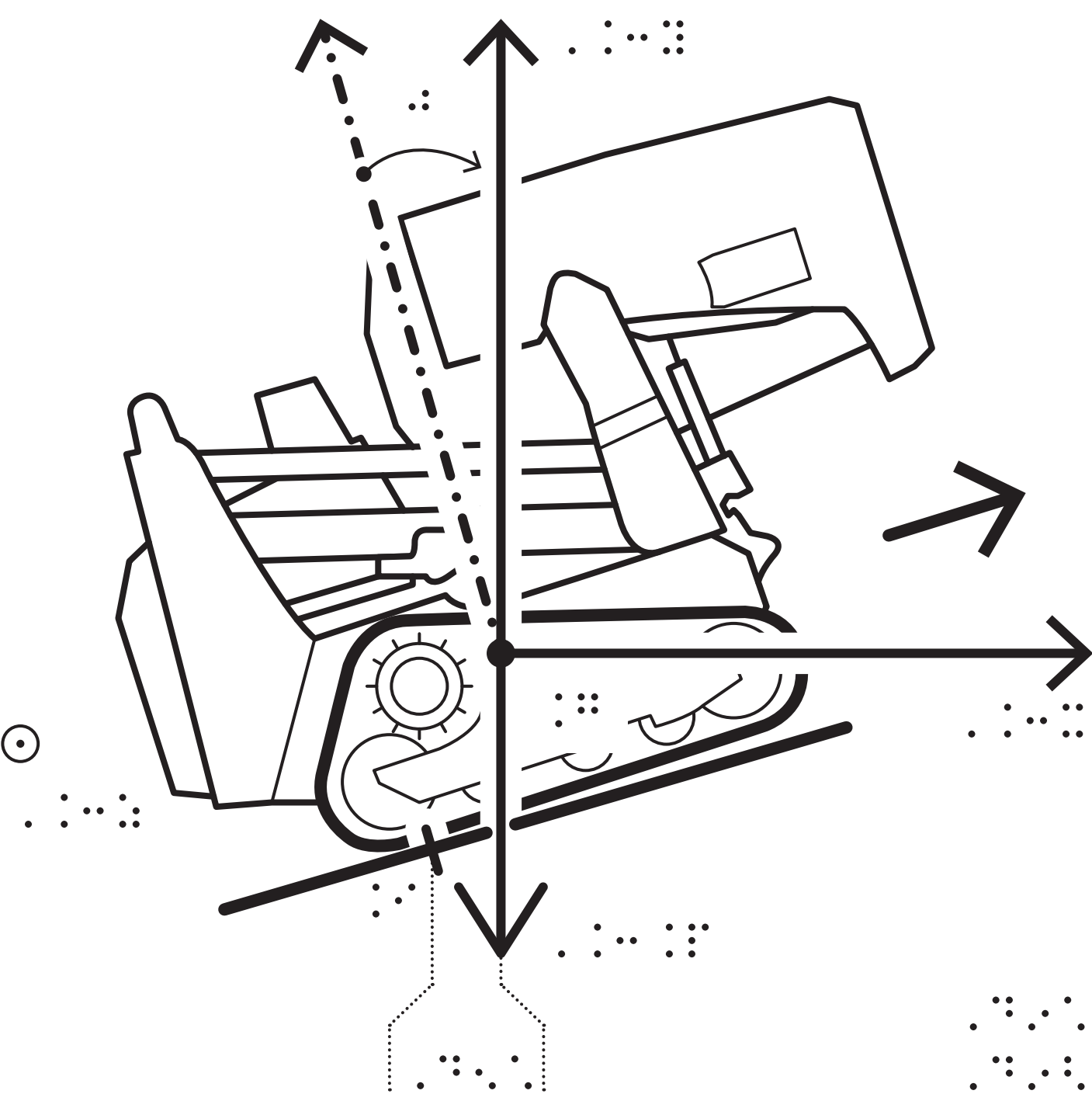
Le schéma illustre la configuration de la machine à l'état initial (avant l'opération de montage) et de la configuration de la machine à l'état final (après l'opération de montage).

À l'état initial, la machine est configurée de manière à permettre l'accès à la zone de montage. Les éléments de la machine sont positionnés de manière à faciliter l'approche de la zone de montage.

À l'état final, la machine est configurée de manière à permettre l'accès à la zone de montage. Les éléments de la machine sont positionnés de manière à faciliter l'approche de la zone de montage.

Figure 3 : Schéma de principe de la configuration de la machine à l'état initial (avant l'opération de montage) et de la configuration de la machine à l'état final (après l'opération de montage).

Figure 3 : Schéma de principe de la configuration de la machine à l'état initial (avant l'opération de montage) et de la configuration de la machine à l'état final (après l'opération de montage).



Le schéma illustre le principe de fonctionnement d'un système de mesure de la courbure d'un objet, basé sur la mesure de la distance entre deux points de contact et la connaissance de la géométrie de l'objet.

On considère un objet de forme courbe, représenté par une ligne courbe. Deux points de contact, A et B, sont définis sur la surface de l'objet. La distance entre ces deux points est notée d . La courbure de l'objet est caractérisée par son rayon de courbure R .

Le schéma montre que la distance d est liée au rayon de courbure R par la relation suivante :

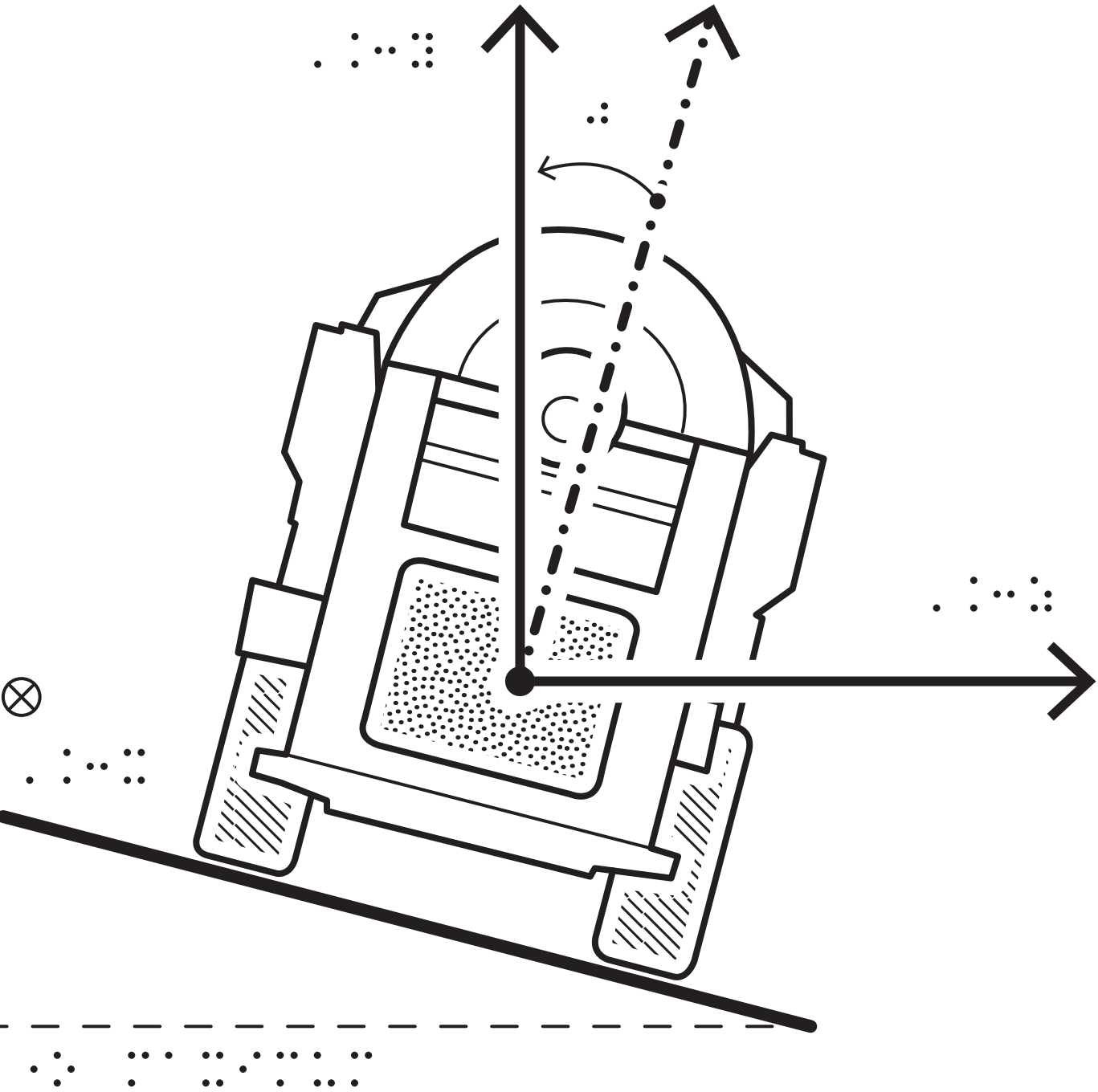
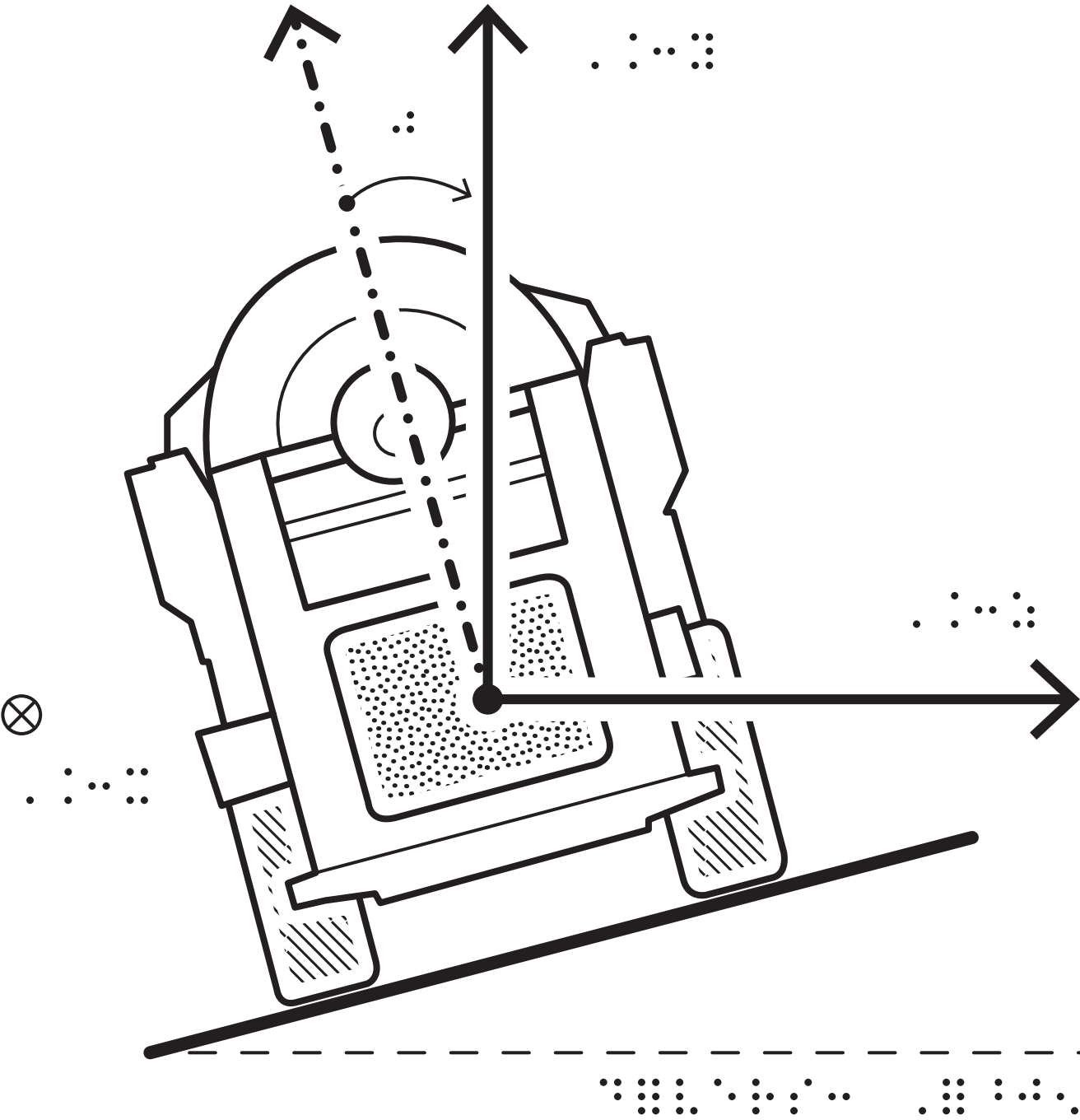
$$d = 2R \sin\left(\frac{\alpha}{2}\right)$$

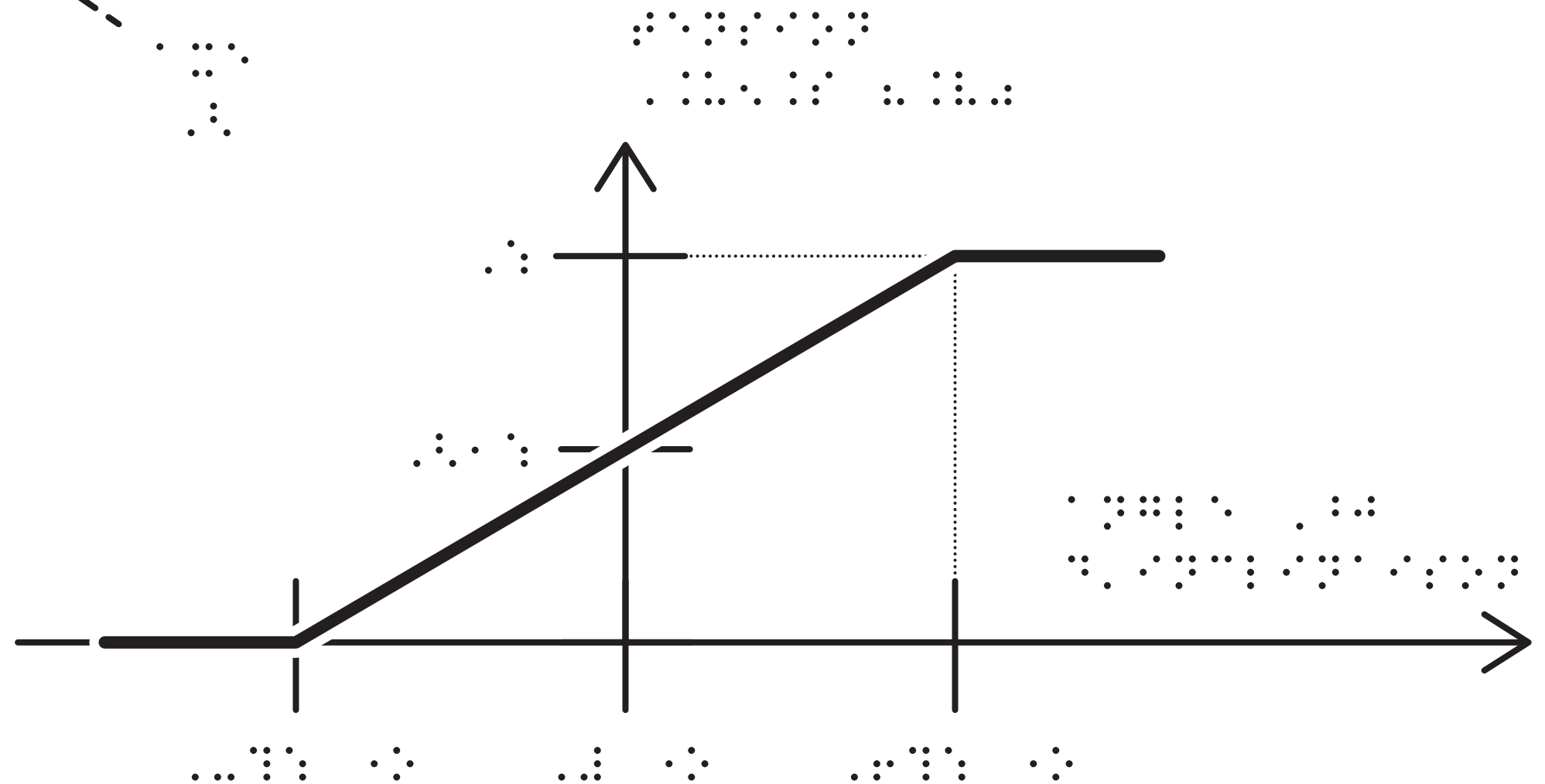
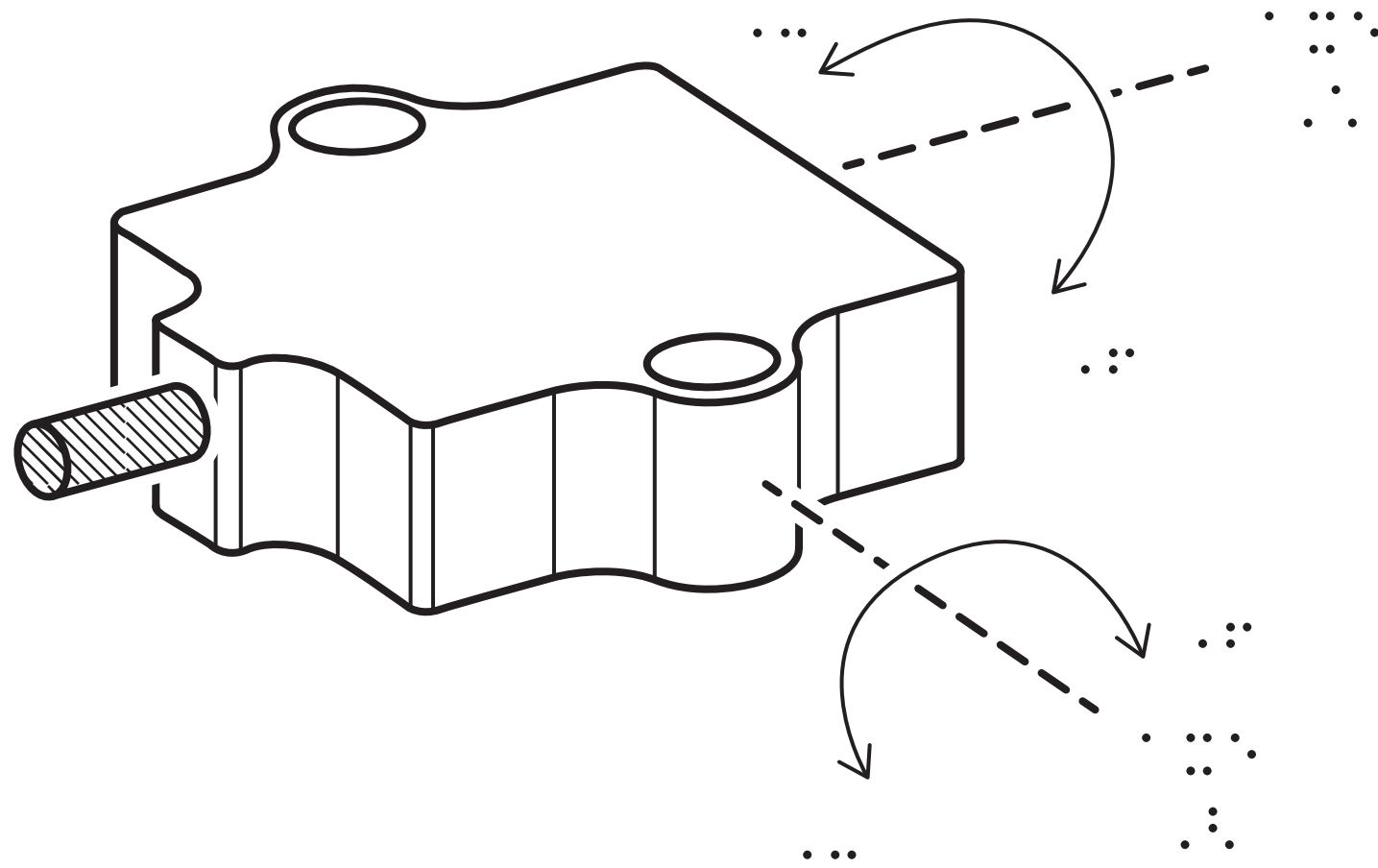
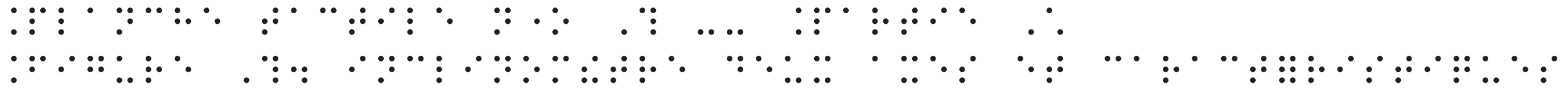
où α est l'angle subtendu par l'arc de cercle de rayon R et de corde d .

En mesurant la distance d et en connaissant la géométrie de l'objet (rayon de courbure R), on peut déterminer l'angle α et donc la courbure de l'objet.

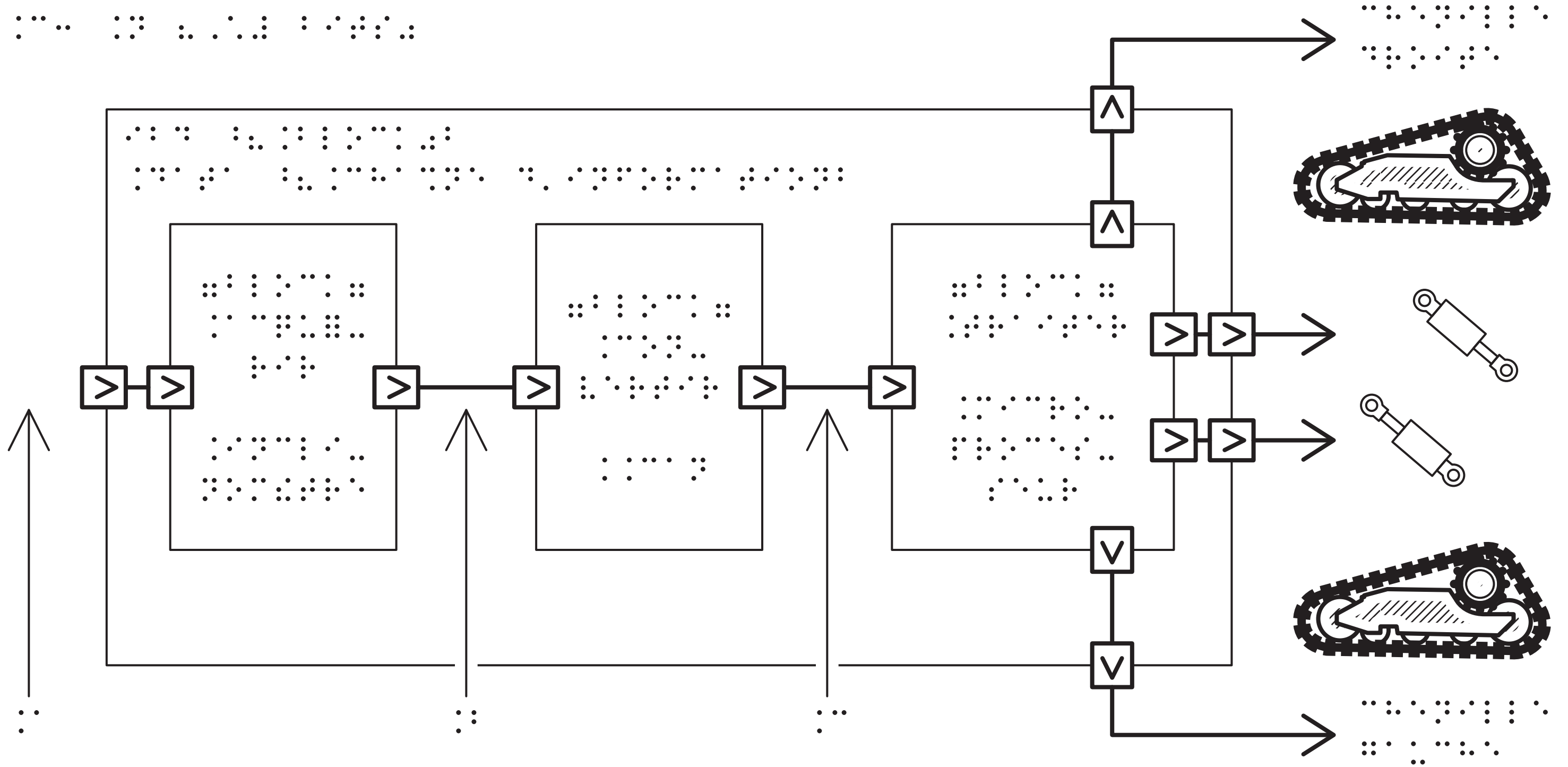
Le schéma illustre le principe de fonctionnement d'un système de mesure de la courbure d'un objet, basé sur la mesure de la distance entre deux points de contact et la connaissance de la géométrie de l'objet.

Le schéma illustre le principe de fonctionnement d'un système de mesure de la courbure d'un objet, basé sur la mesure de la distance entre deux points de contact et la connaissance de la géométrie de l'objet.





۱. در صورتی که در یک سال گذشته، شما هیچ‌یک از موارد زیر را تجربه نکرده‌اید، به مرحله بعدی بروید.



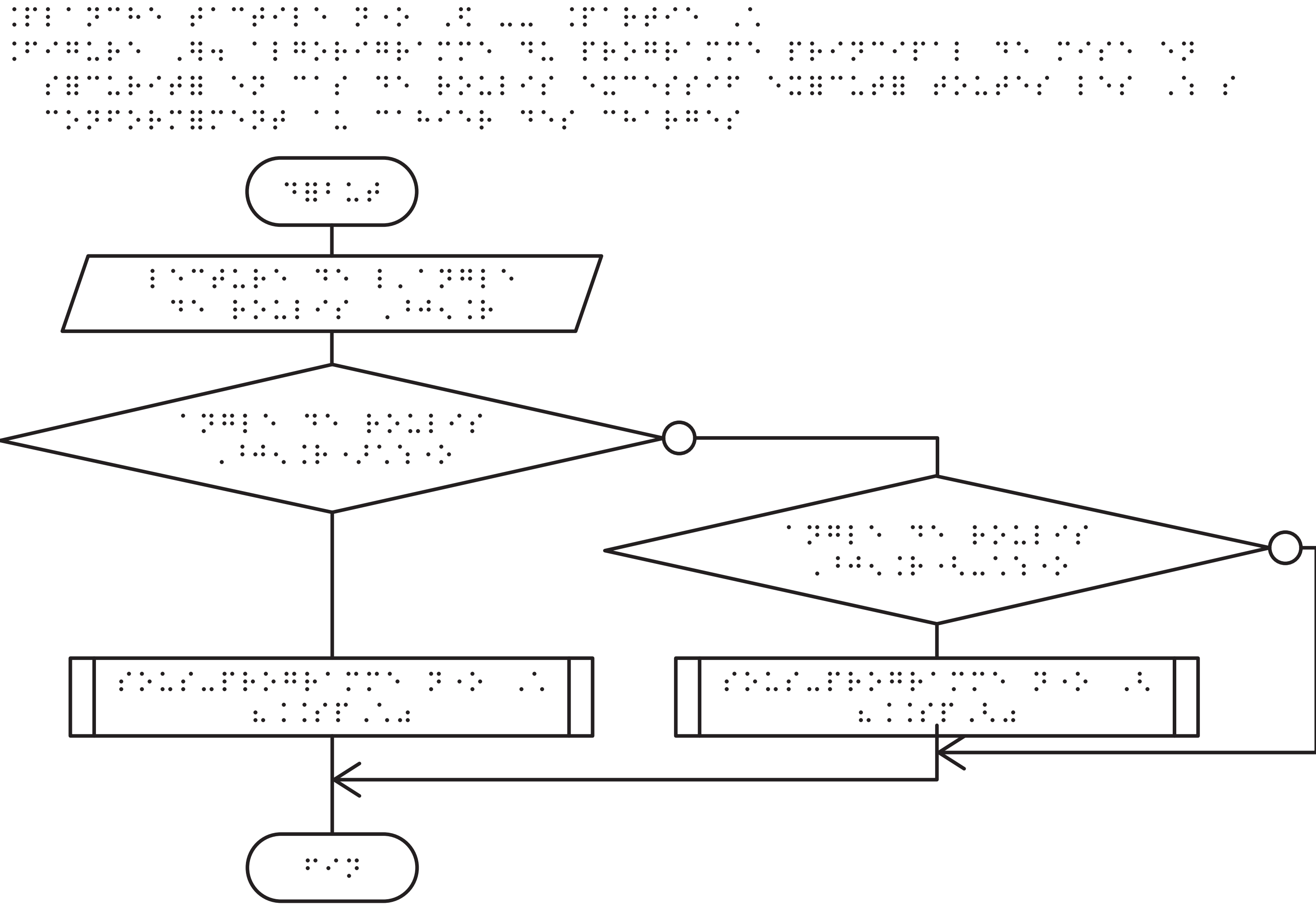
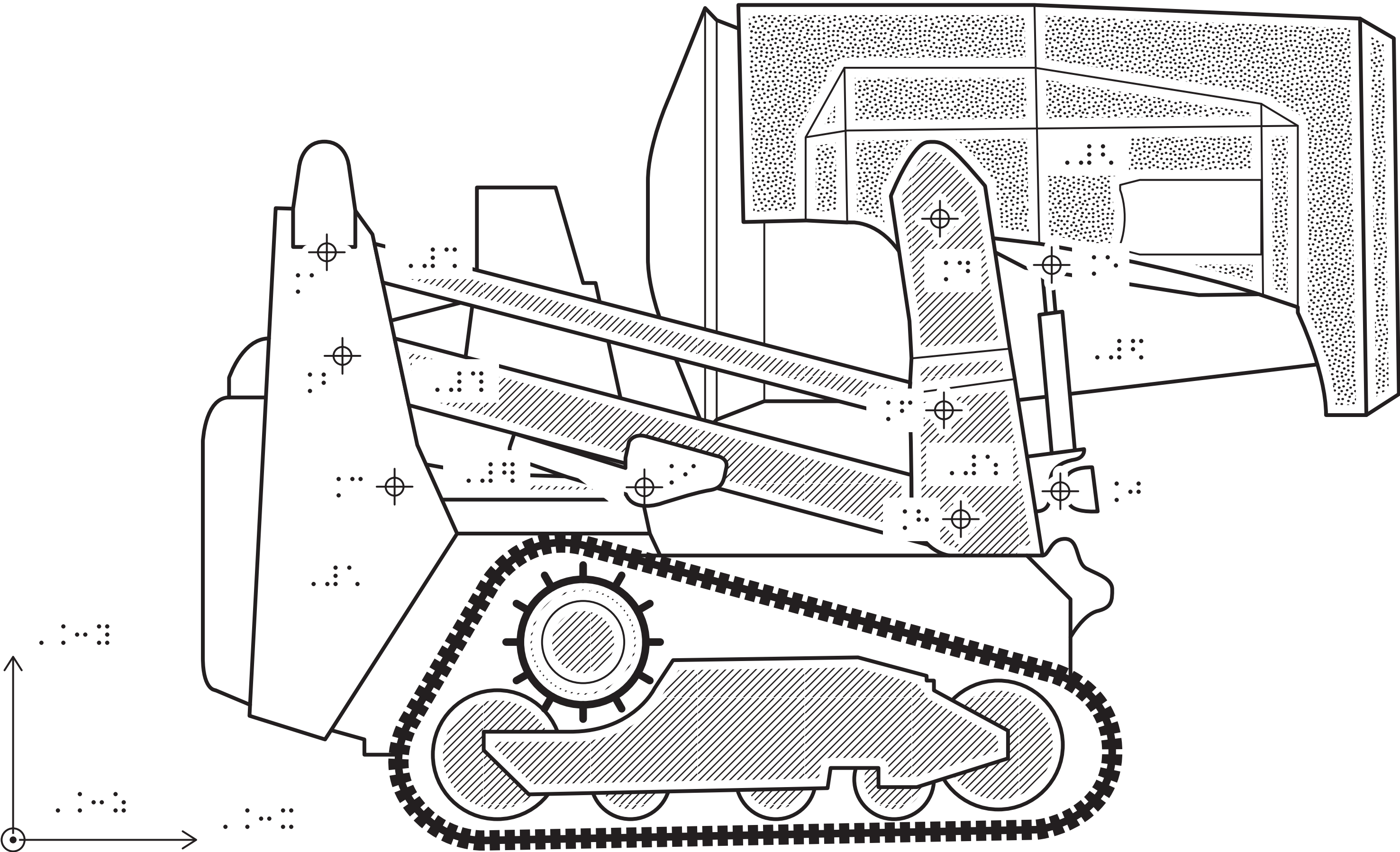
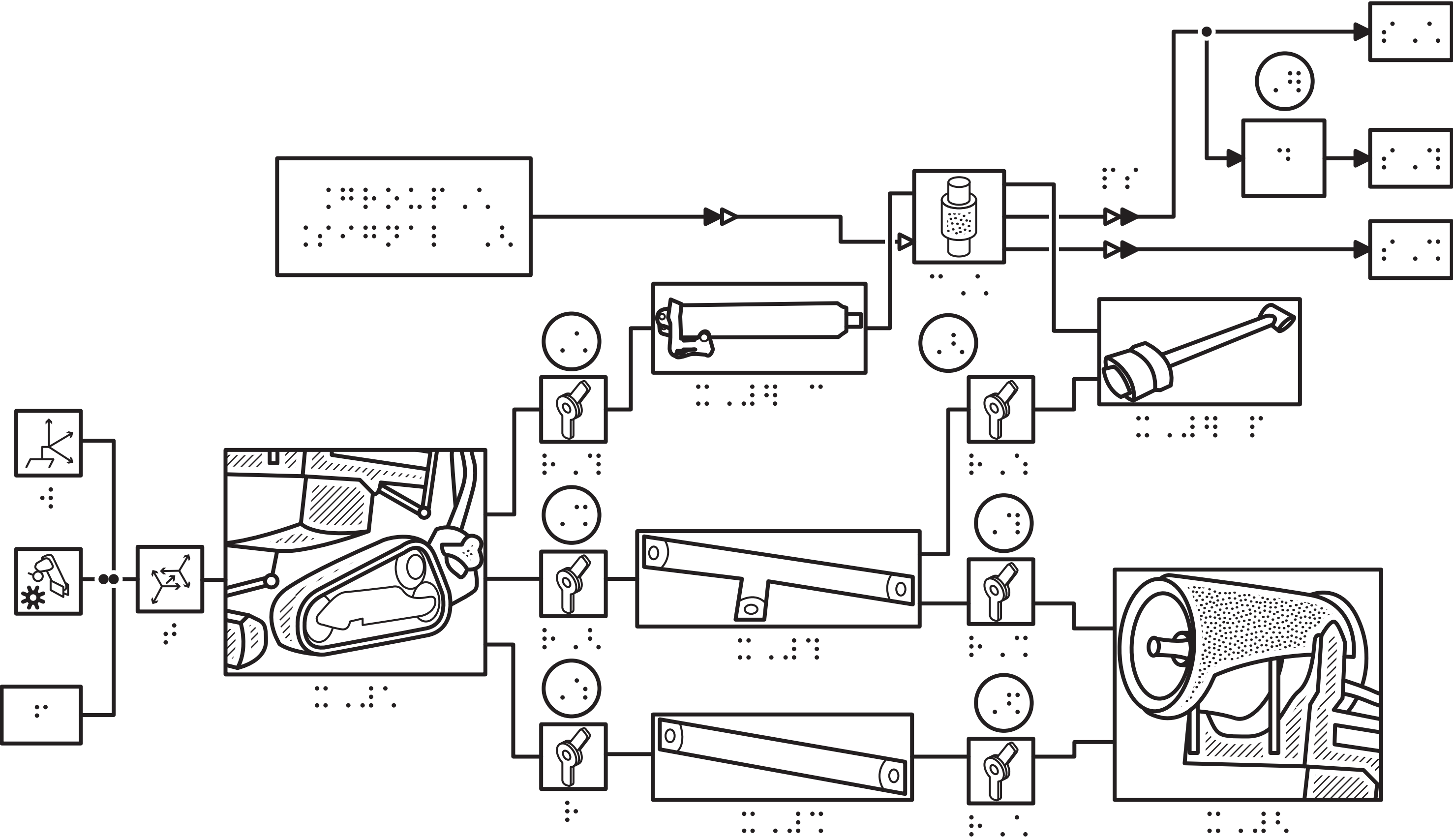


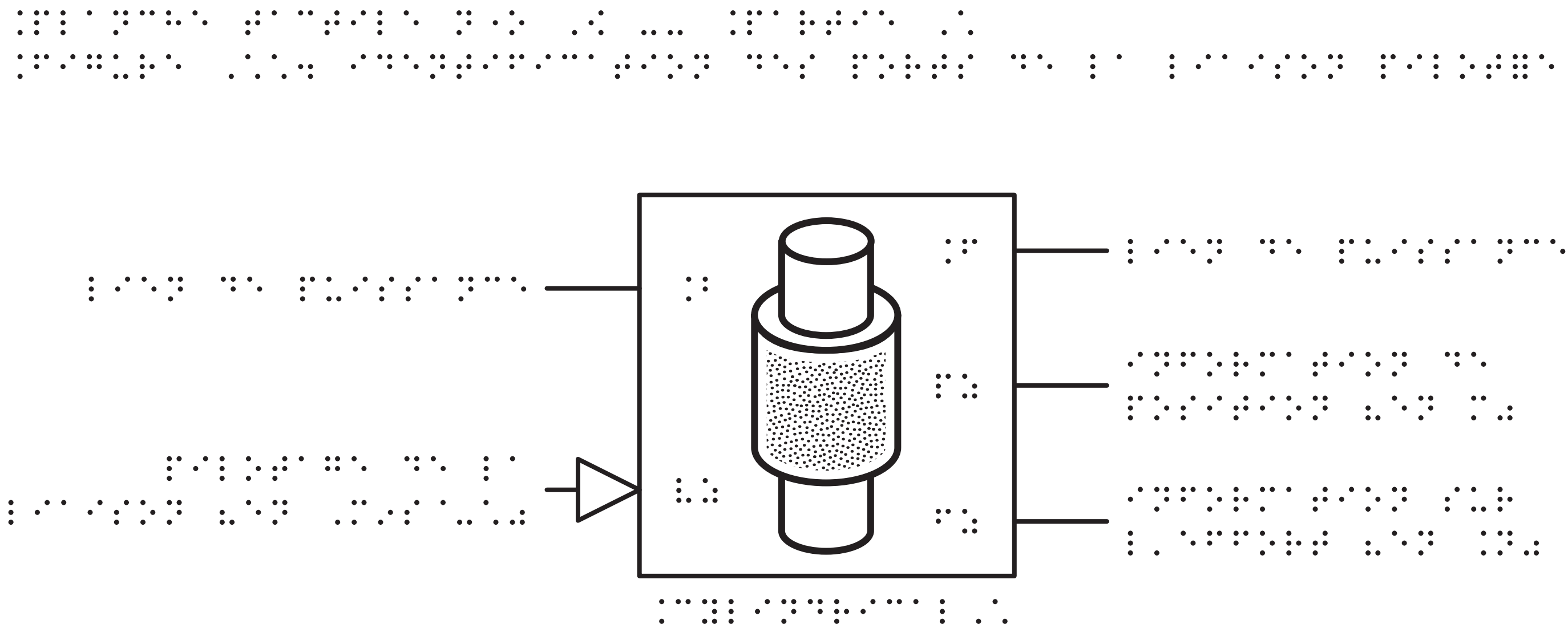
Figure 9: Schéma d'un système mécanique à transmission par chaîne et pignon.

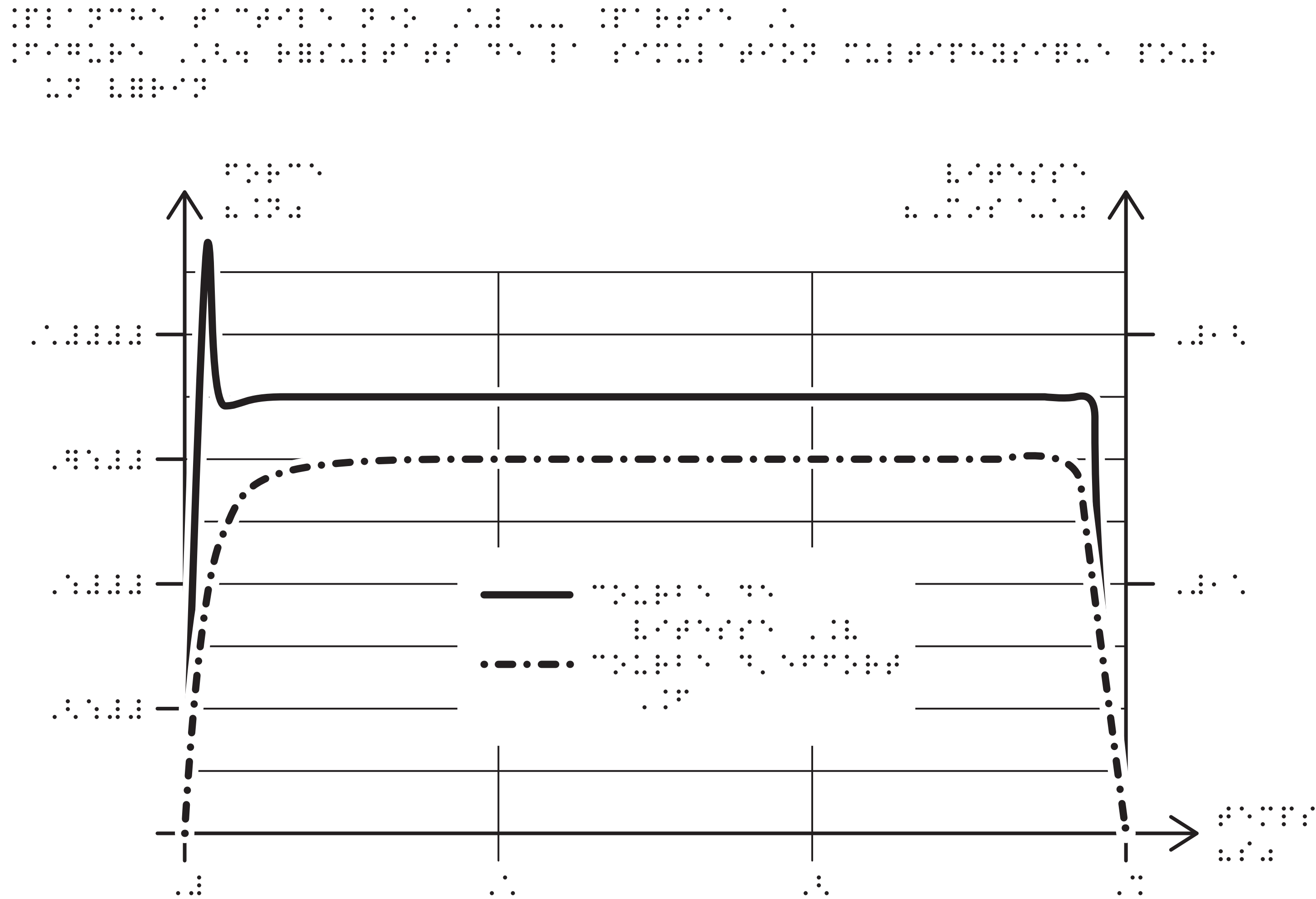
Le schéma illustre un mécanisme de transmission de mouvement. À l'avant, une chaîne à maillons dentés est entraînée par un pignon fixe. Cette chaîne est reliée à un pignon mobile qui, à son tour, entraîne une roue dentée. Cette roue est connectée à un bras articulé qui peut pivoter autour d'un point fixe. Le bras est équipé d'un capteur ou d'un actionneur. Le mécanisme est monté sur une base solide, avec des supports et des guides pour assurer le bon fonctionnement de la transmission.

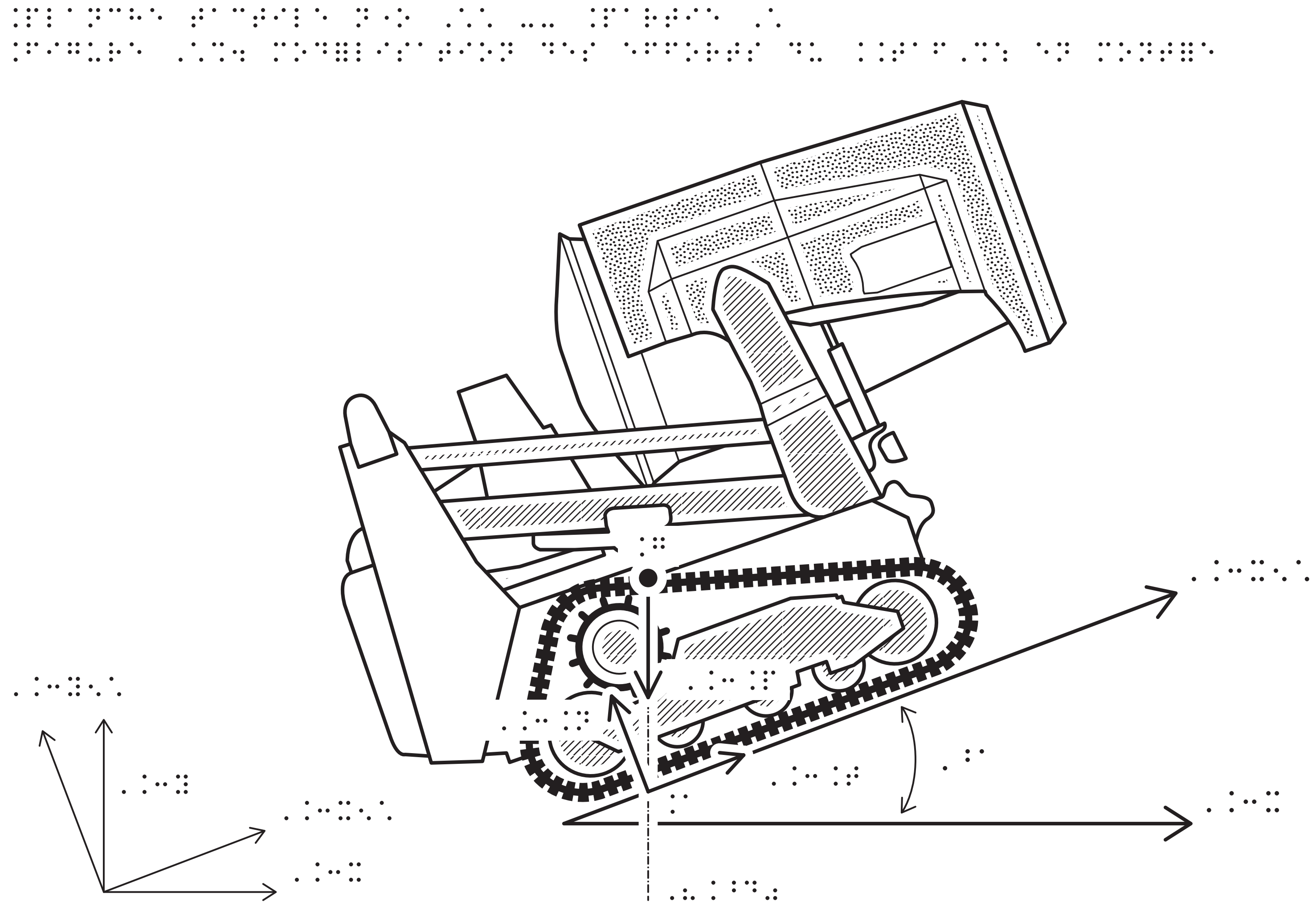


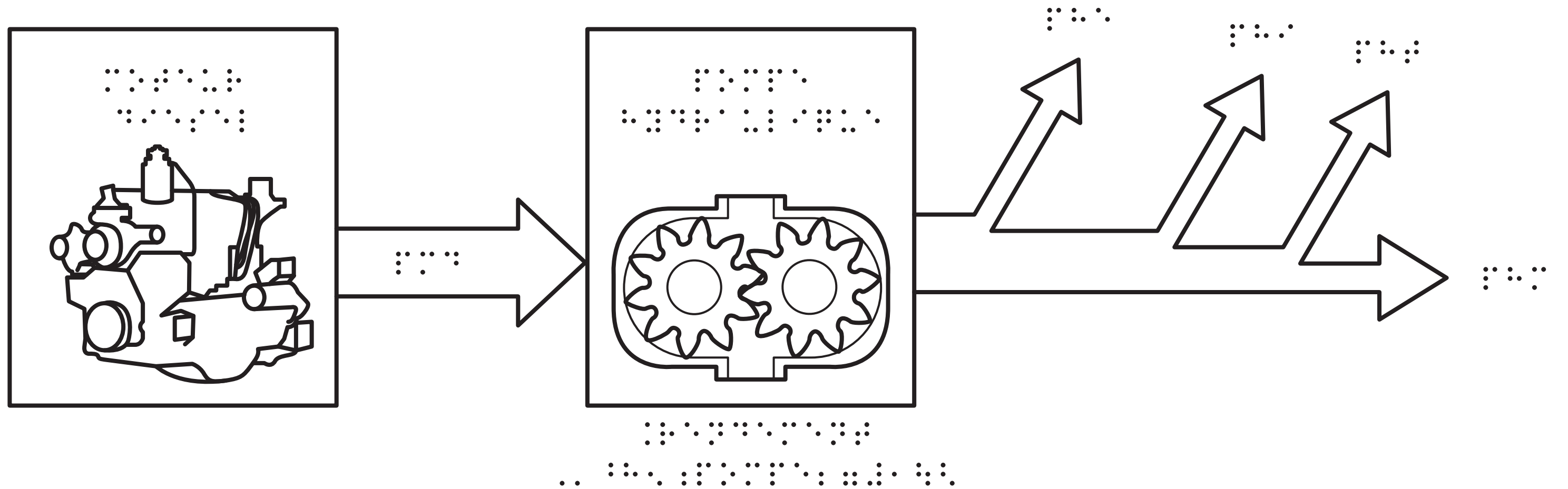
Le schéma ci-dessous illustre le principe de fonctionnement d'un système de commande à distance. Le système est composé d'une unité de commande (à gauche) et d'une unité exécutrice (à droite). L'unité de commande est reliée à l'unité exécutrice par un câble de transmission. L'unité de commande est constituée d'un processeur, d'une mémoire et d'un module de communication. L'unité exécutrice est constituée d'un moteur, d'une pompe et d'un système de distribution. Le système est conçu pour permettre la commande à distance d'un véhicule autonome.



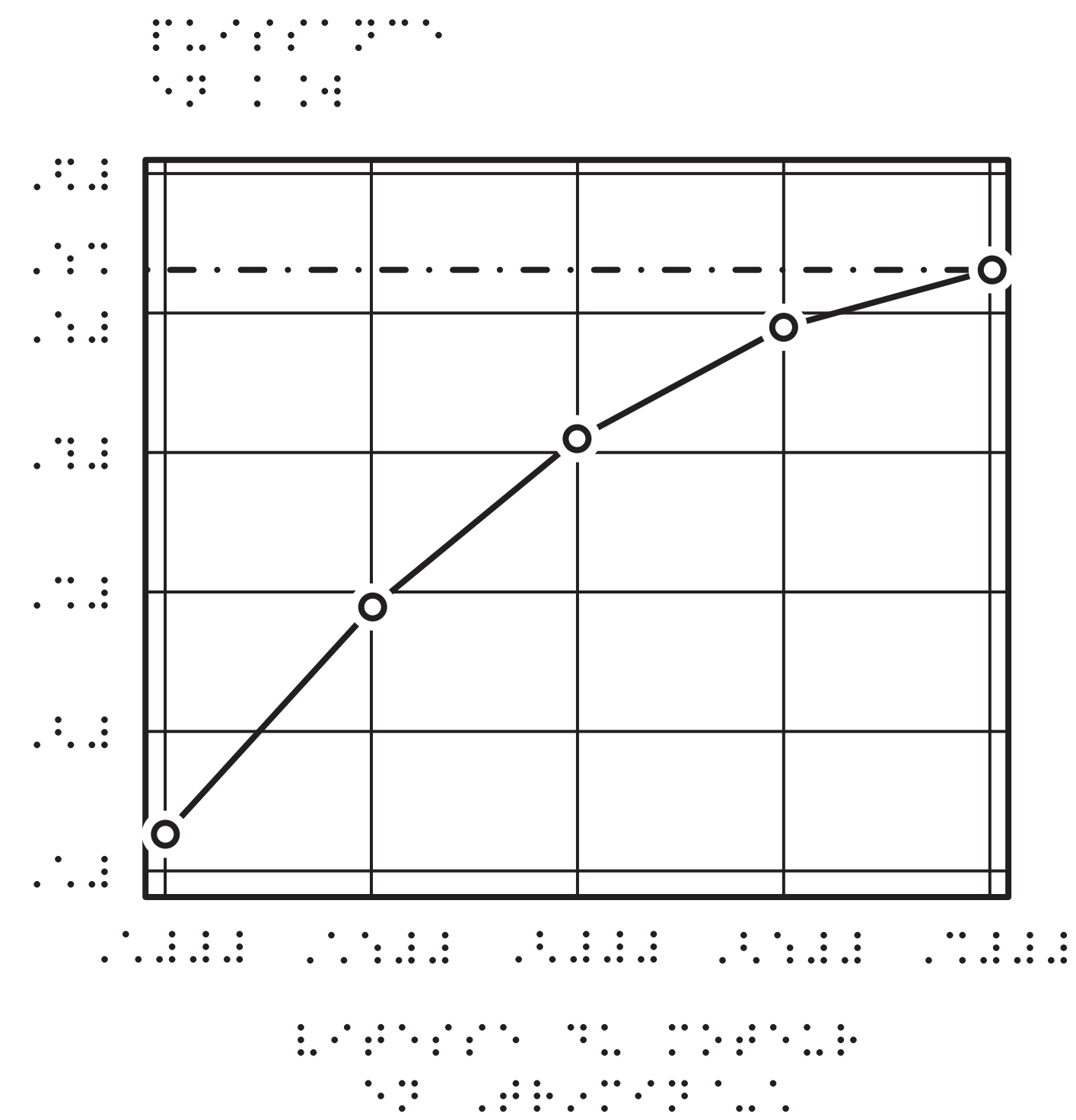
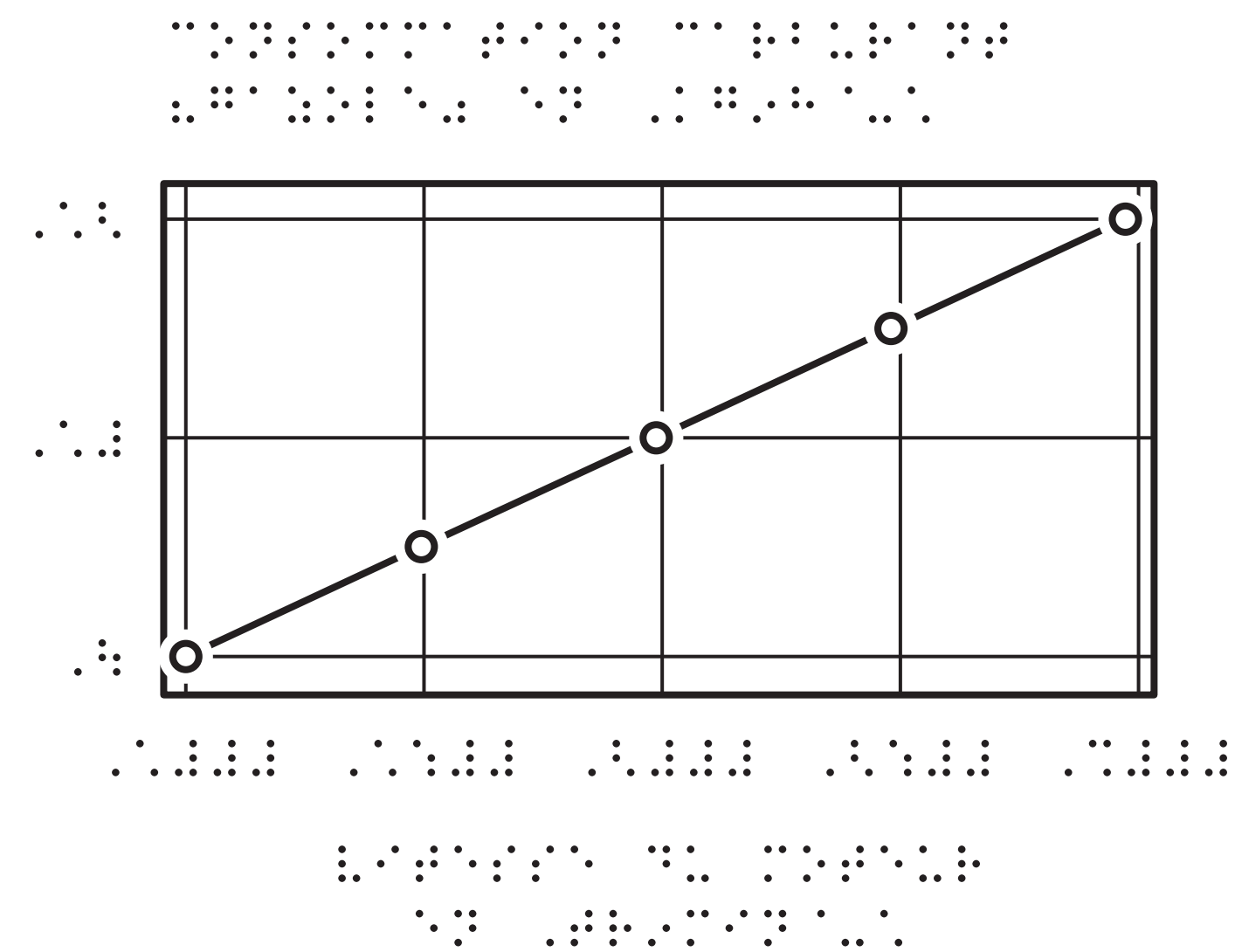


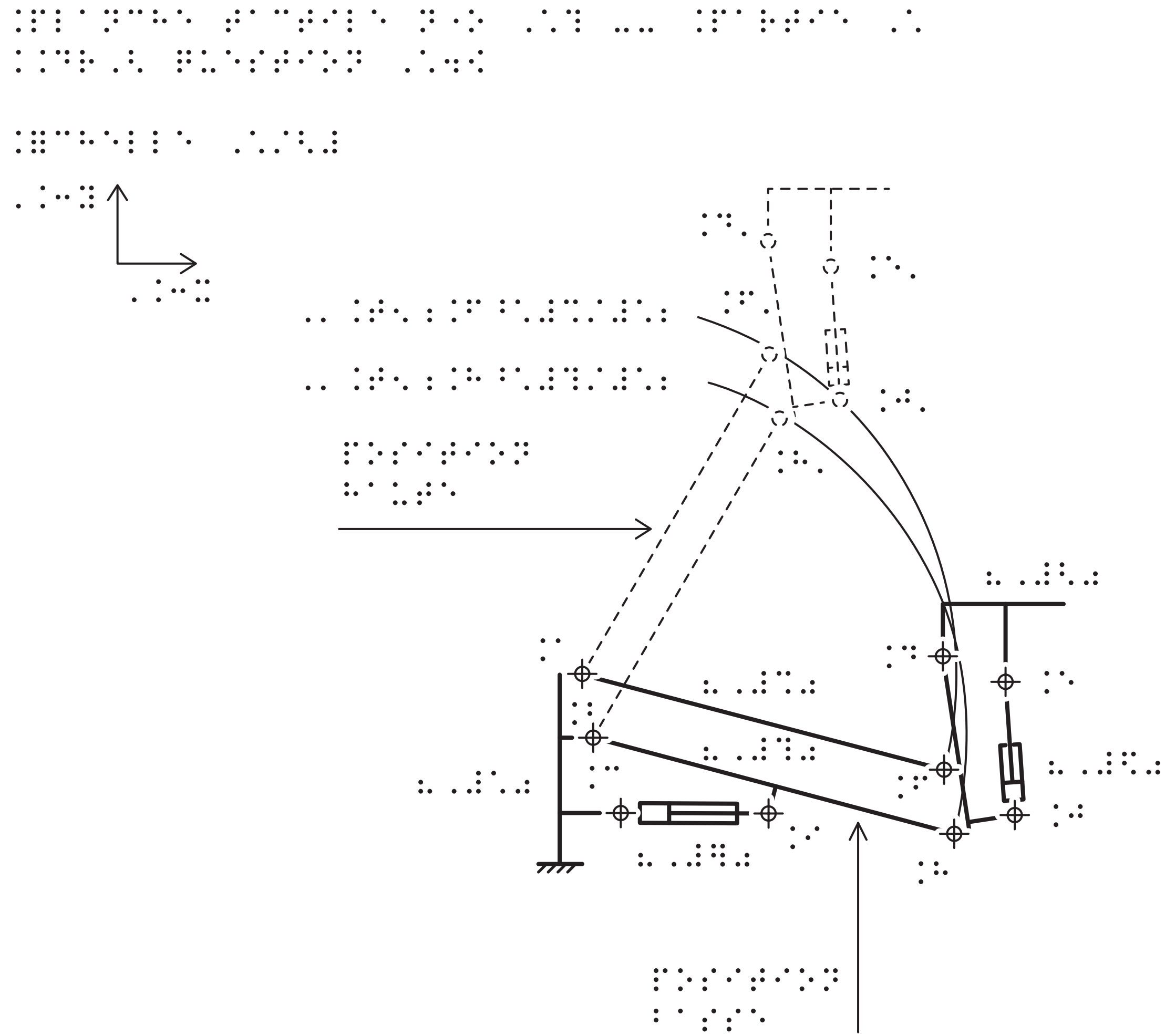






La figure 15 illustre la relation entre la température et la viscosité d'un fluide. On observe que la viscosité diminue lorsque la température augmente.





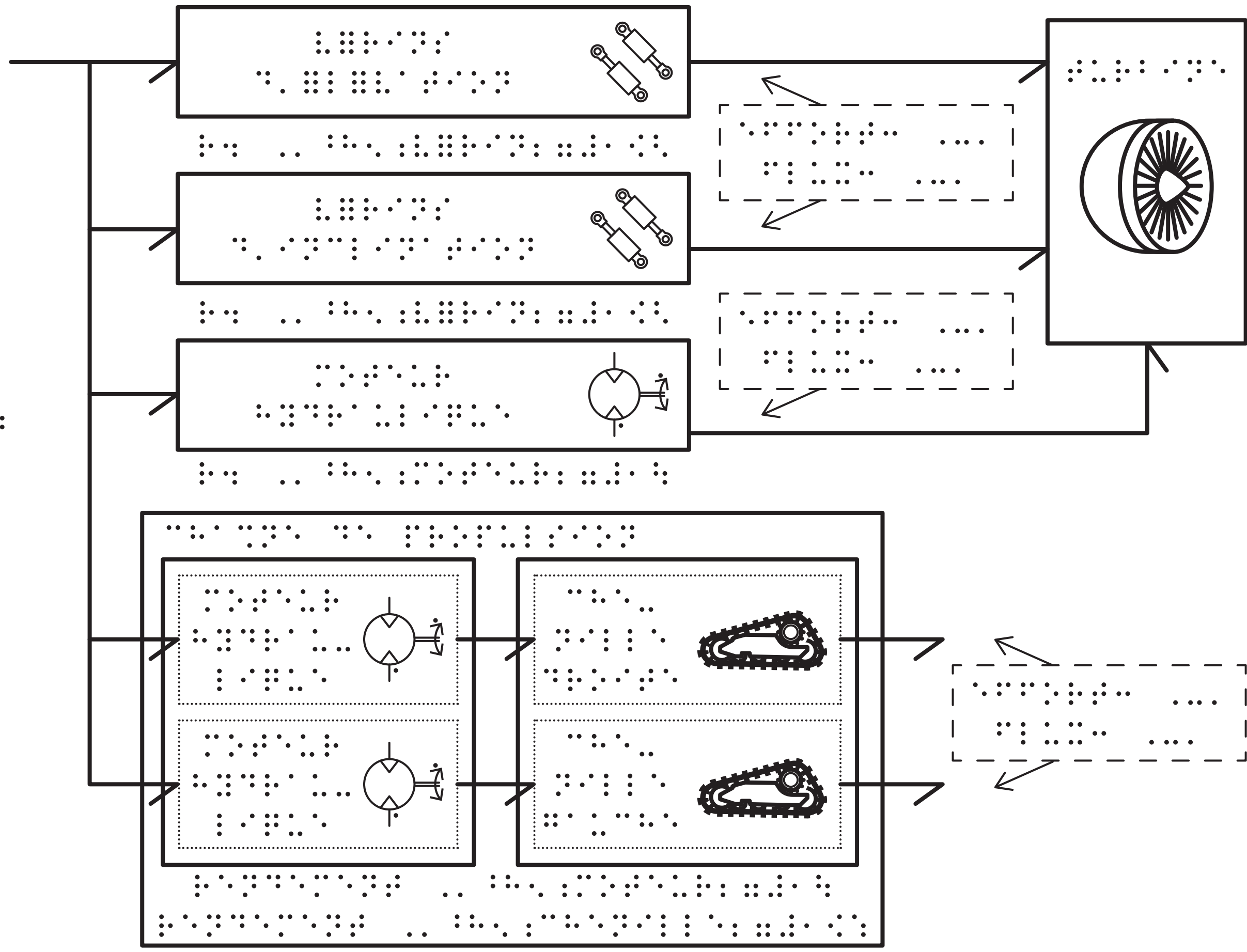
Le schéma ci-dessous représente un système de commande d'un moteur à courant continu (MCC) à l'aide d'un automate programmable (APL). Le système est composé de plusieurs modules et d'un moteur.

Le schéma ci-dessous représente un système de commande d'un moteur à courant continu (MCC) à l'aide d'un automate programmable (APL). Le système est composé de plusieurs modules et d'un moteur.

Le schéma ci-dessous représente un système de commande d'un moteur à courant continu (MCC) à l'aide d'un automate programmable (APL). Le système est composé de plusieurs modules et d'un moteur.

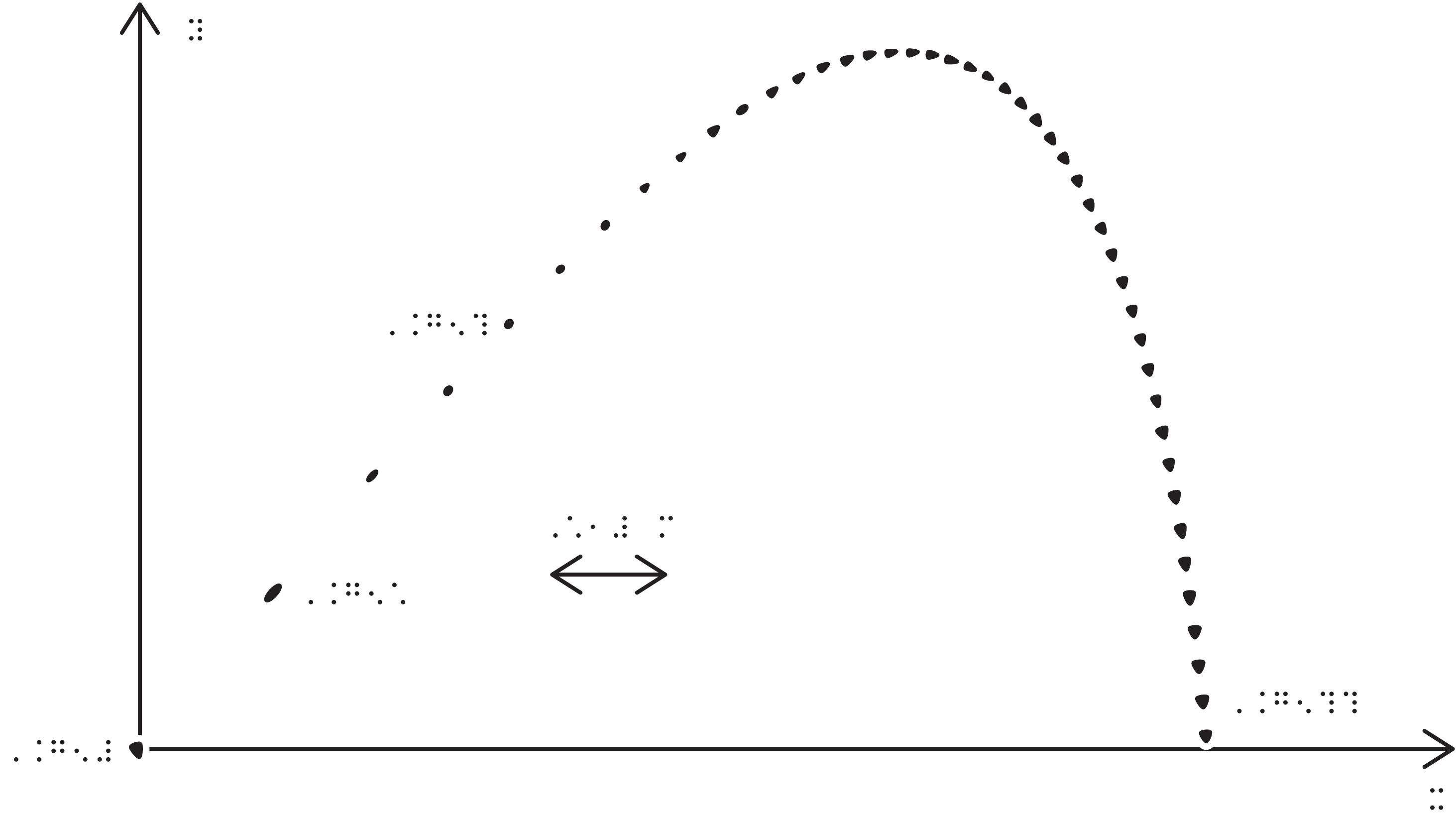
Le schéma ci-dessous représente un système de commande d'un moteur à courant continu (MCC) à l'aide d'un automate programmable (APL). Le système est composé de plusieurs modules et d'un moteur.

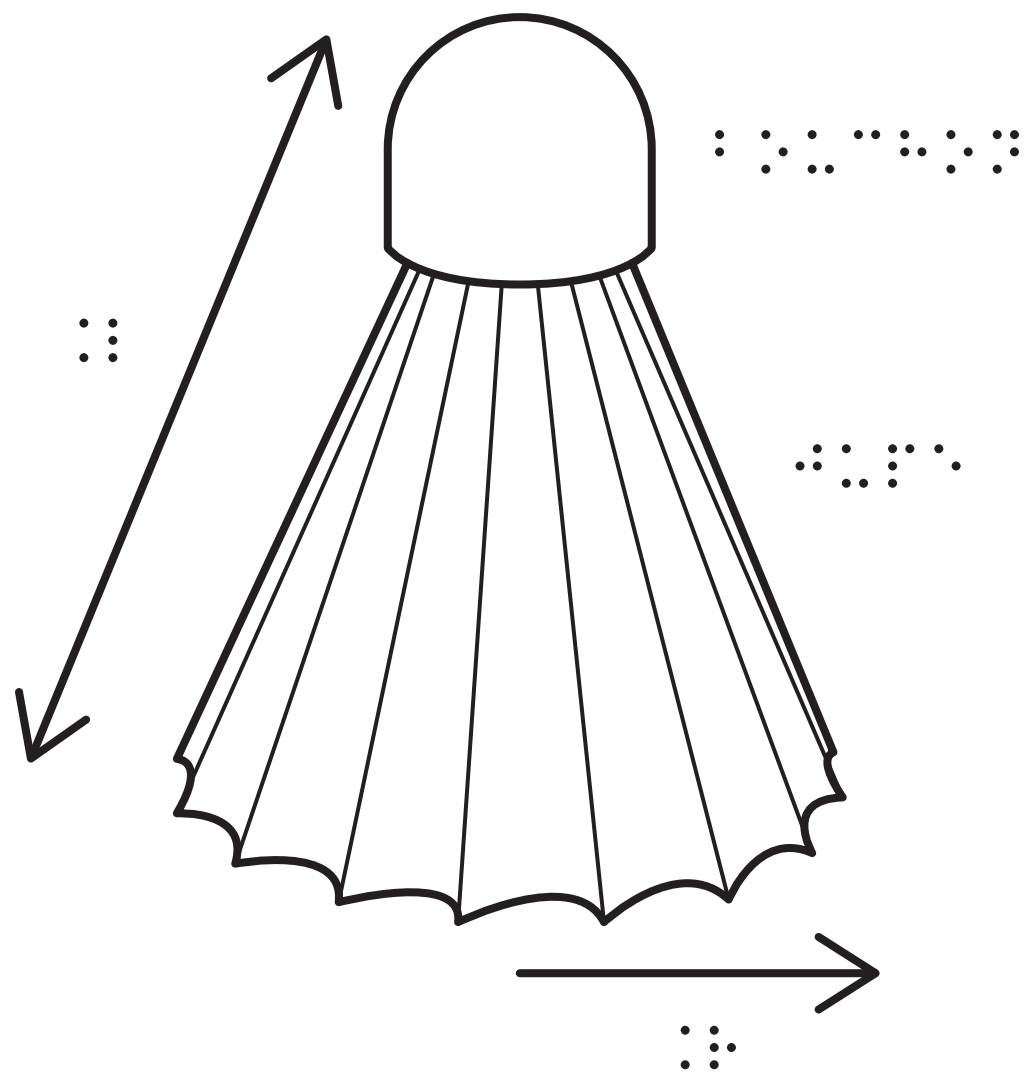
Le schéma ci-dessous représente un système de commande d'un moteur à courant continu (MCC) à l'aide d'un automate programmable (APL). Le système est composé de plusieurs modules et d'un moteur.

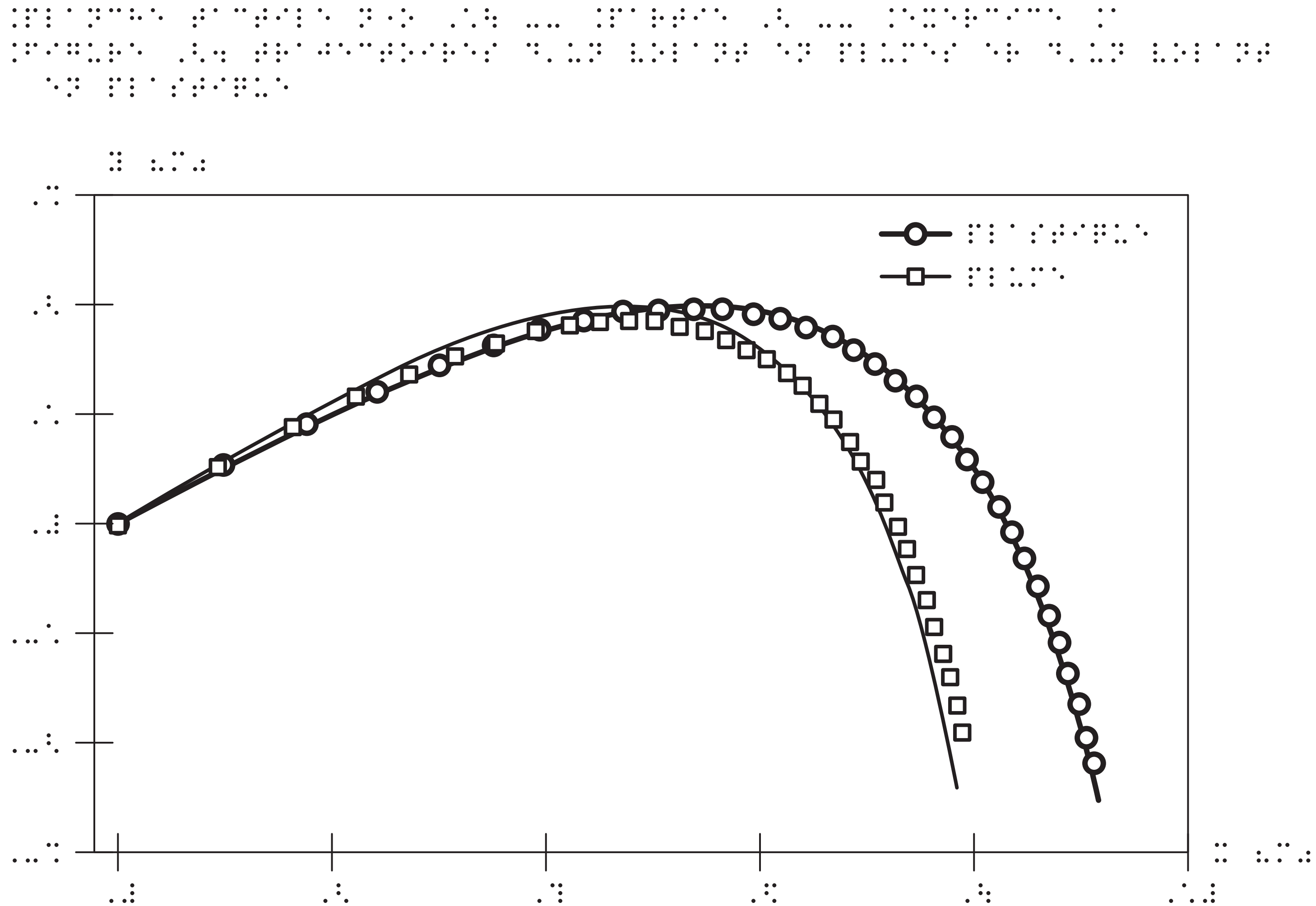


Les données sont présentées dans le tableau ci-dessous. Les valeurs sont exprimées en pourcentage.

Variable	Valeur 1	Valeur 2	Valeur 3	Valeur 4	Valeur 5	Valeur 6	Valeur 7	Valeur 8	Valeur 9	Valeur 10	Valeur 11	Valeur 12	Valeur 13	Valeur 14	Valeur 15	Valeur 16	Valeur 17	Valeur 18	Valeur 19	Valeur 20	Valeur 21	Valeur 22	Valeur 23	Valeur 24	Valeur 25	Valeur 26	Valeur 27	Valeur 28	Valeur 29	Valeur 30	Valeur 31	Valeur 32	Valeur 33	Valeur 34	Valeur 35	Valeur 36	Valeur 37	Valeur 38	Valeur 39	Valeur 40	Valeur 41	Valeur 42	Valeur 43	Valeur 44	Valeur 45	Valeur 46	Valeur 47	Valeur 48	Valeur 49	Valeur 50	Valeur 51	Valeur 52	Valeur 53	Valeur 54	Valeur 55	Valeur 56	Valeur 57	Valeur 58	Valeur 59	Valeur 60	Valeur 61	Valeur 62	Valeur 63	Valeur 64	Valeur 65	Valeur 66	Valeur 67	Valeur 68	Valeur 69	Valeur 70	Valeur 71	Valeur 72	Valeur 73	Valeur 74	Valeur 75	Valeur 76	Valeur 77	Valeur 78	Valeur 79	Valeur 80	Valeur 81	Valeur 82	Valeur 83	Valeur 84	Valeur 85	Valeur 86	Valeur 87	Valeur 88	Valeur 89	Valeur 90	Valeur 91	Valeur 92	Valeur 93	Valeur 94	Valeur 95	Valeur 96	Valeur 97	Valeur 98	Valeur 99	Valeur 100
1	10	20	30	40	50	60	70	80	90	100	110	120	130	140	150	160	170	180	190	200	210	220	230	240	250	260	270	280	290	300	310	320	330	340	350	360	370	380	390	400	410	420	430	440	450	460	470	480	490	500	510	520	530	540	550	560	570	580	590	600	610	620	630	640	650	660	670	680	690	700	710	720	730	740	750	760	770	780	790	800	810	820	830	840	850	860	870	880	890	900	910	920	930	940	950	960	970	980	990	1000







Les points de contact sont répartis en plusieurs groupes distincts, chacun formant une configuration unique de points. Ces configurations sont disposées en deux rangées principales, avec des sous-groupes de points alignés horizontalement et verticalement.

