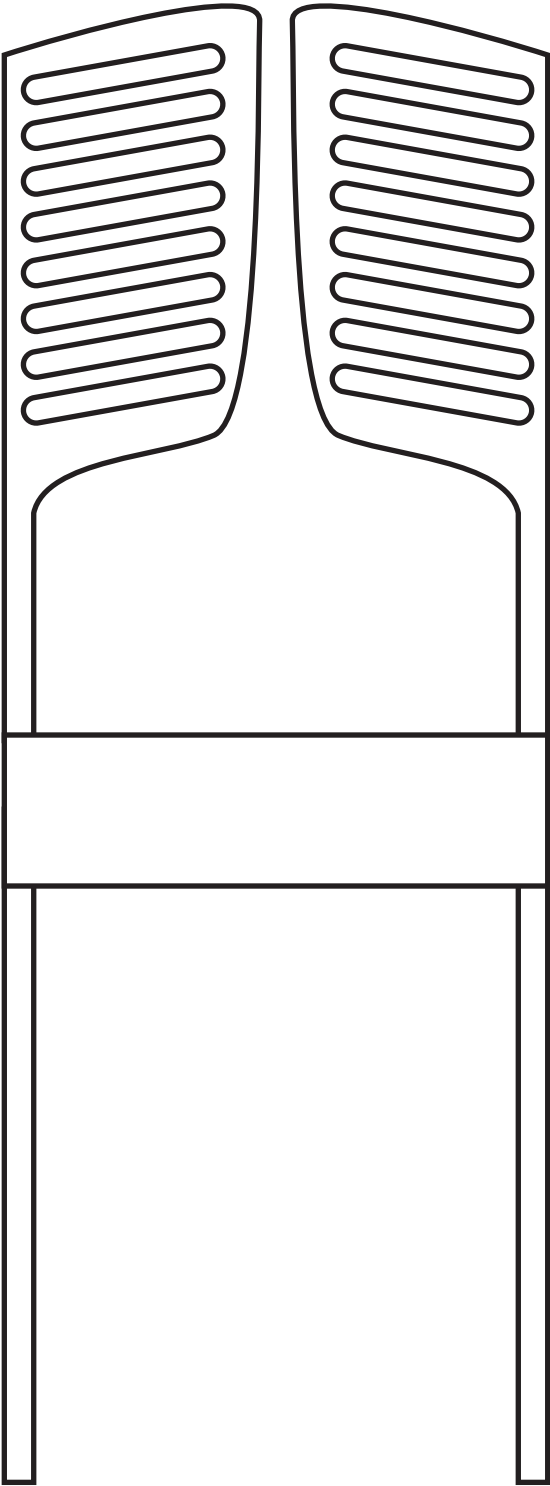


Le siège de relevage est composé de deux parties principales : le dossier et le siège. Le dossier est fixé au siège par un mécanisme de pivotement. Le dossier est réglable en hauteur et en inclinaison. Le siège est réglable en hauteur et en inclinaison. Le dossier est réglable en hauteur et en inclinaison. Le siège est réglable en hauteur et en inclinaison.

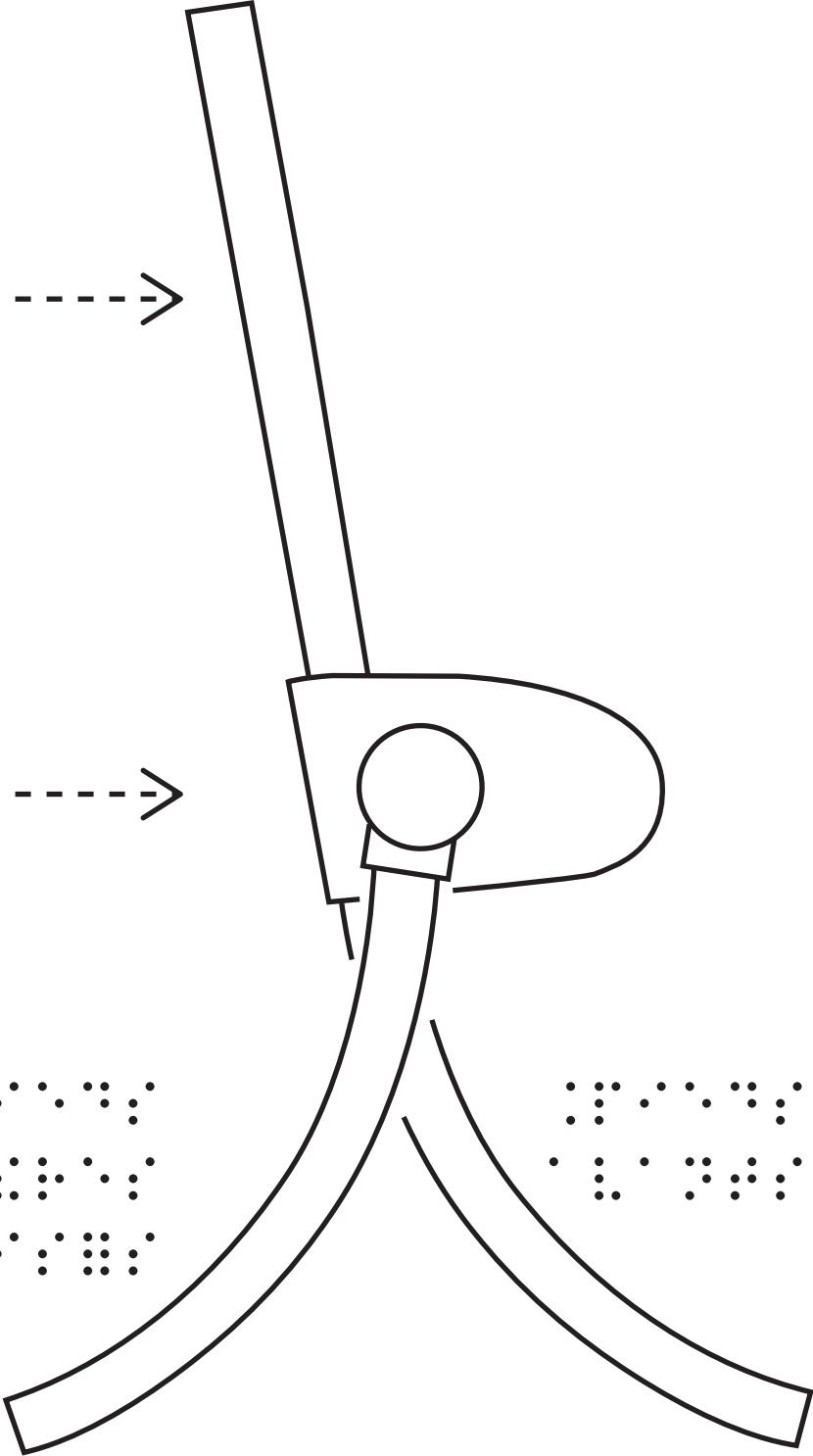
Le dossier est réglable en hauteur et en inclinaison.

Le siège est réglable en hauteur et en inclinaison.



Le dossier est réglable en hauteur et en inclinaison.

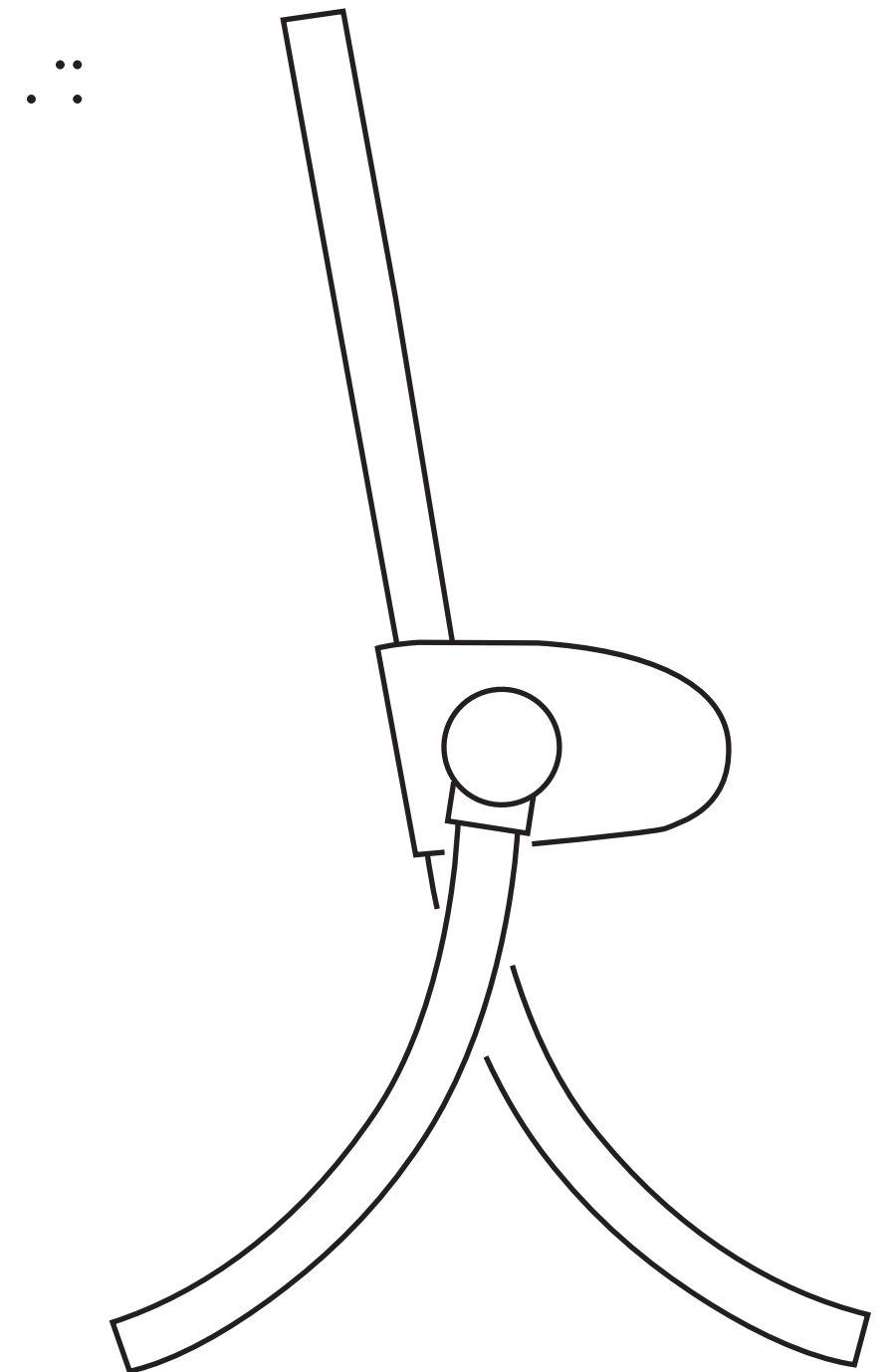
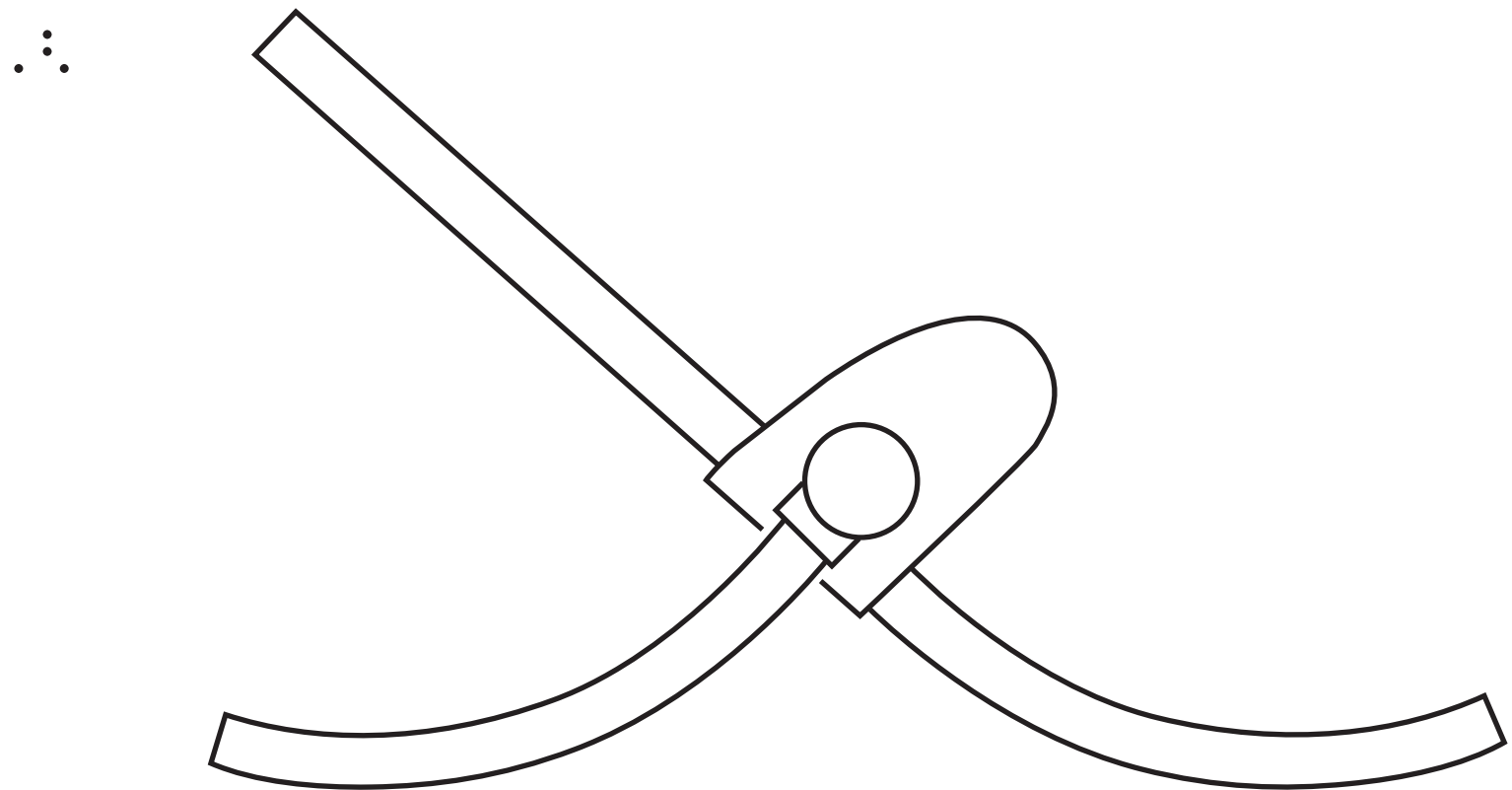
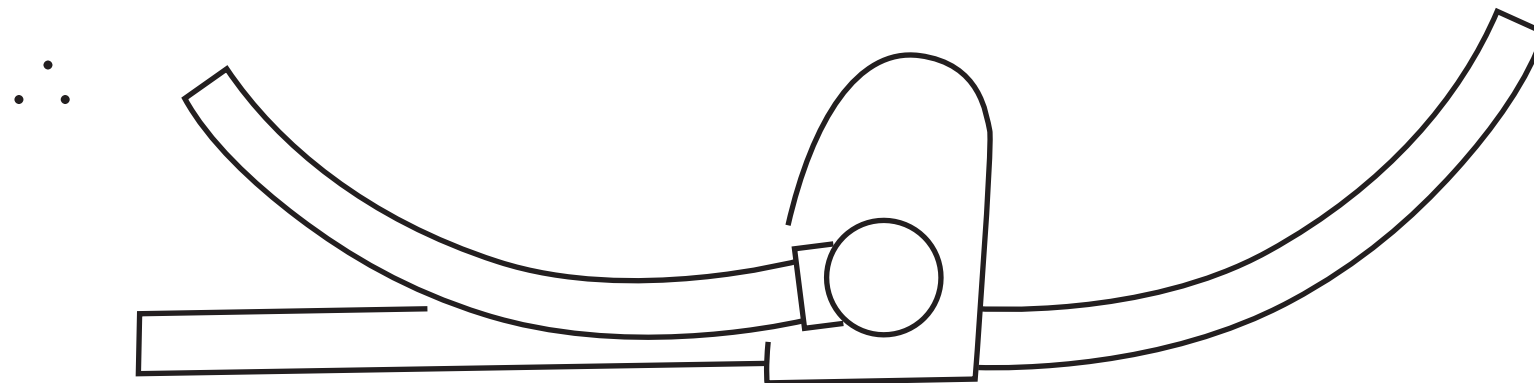
Le siège est réglable en hauteur et en inclinaison.

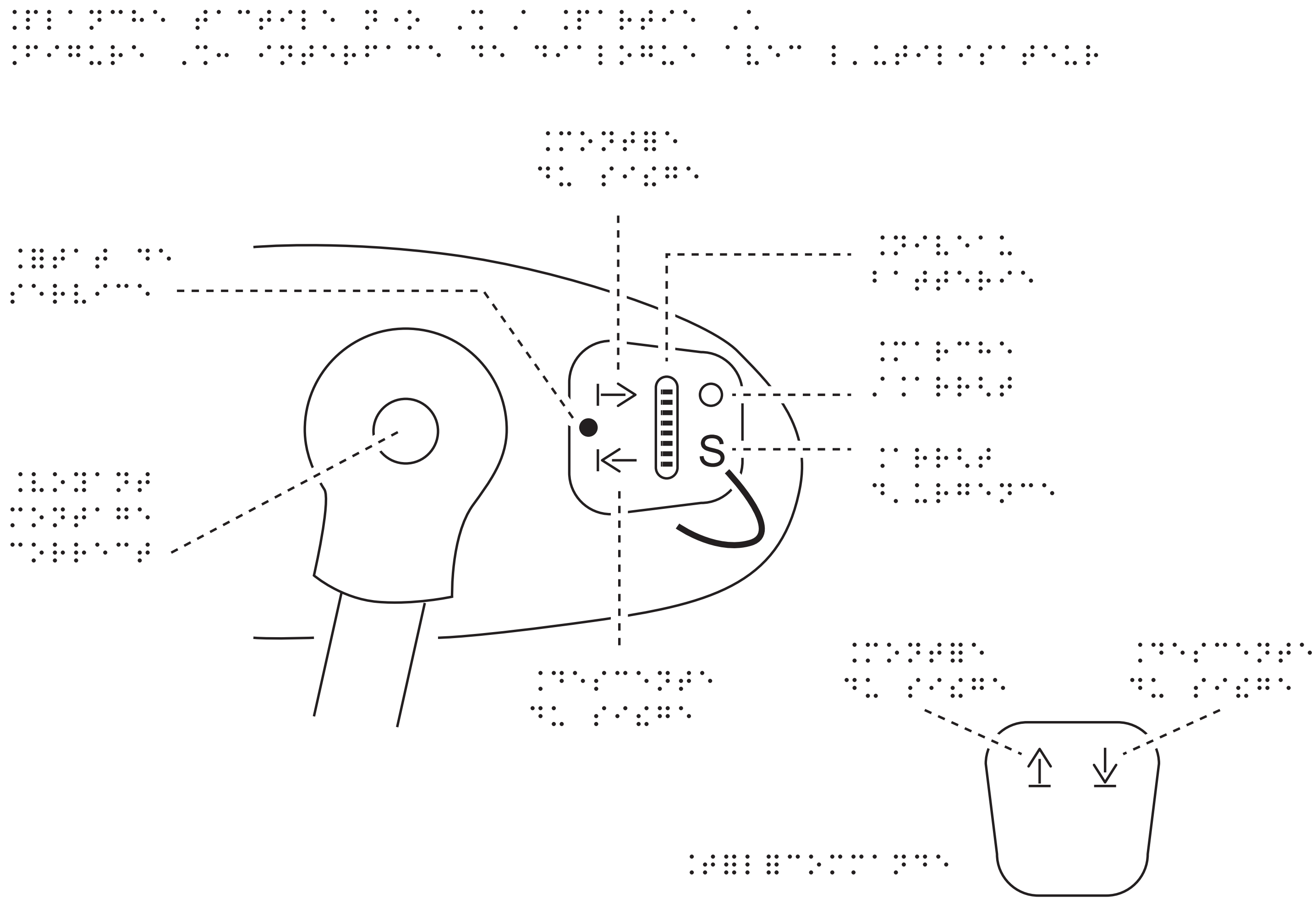


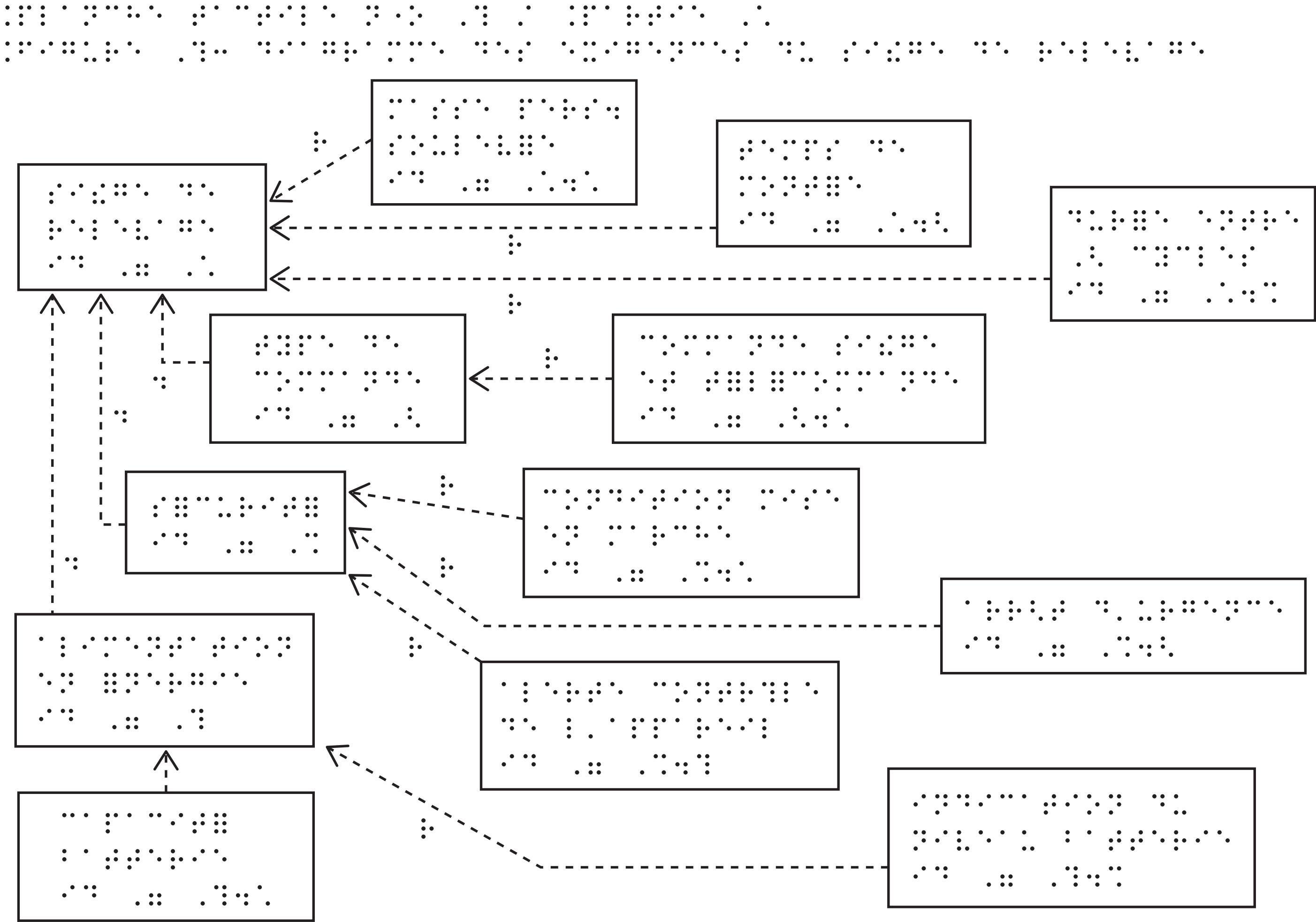
Le dossier est réglable en hauteur et en inclinaison.

Le siège est réglable en hauteur et en inclinaison.

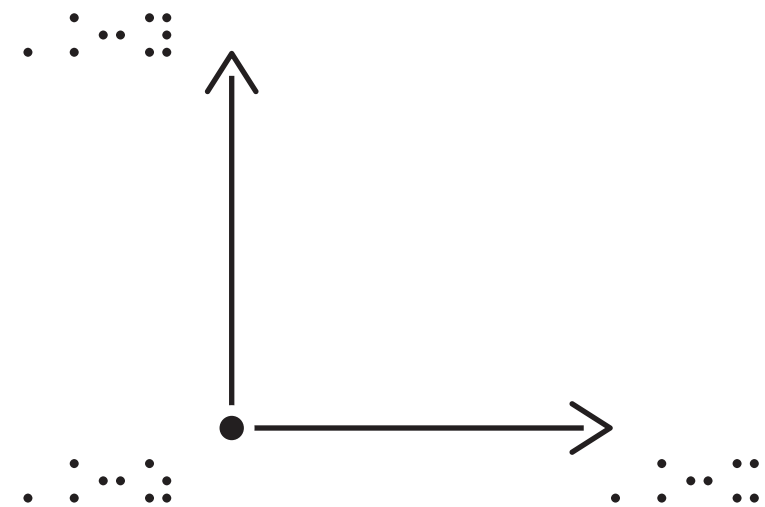
۱. در صورتی که در یک سال گذشته، شما هیچ‌یک از موارد زیر را تجربه نکرده‌اید، به مرحله بعدی بروید.





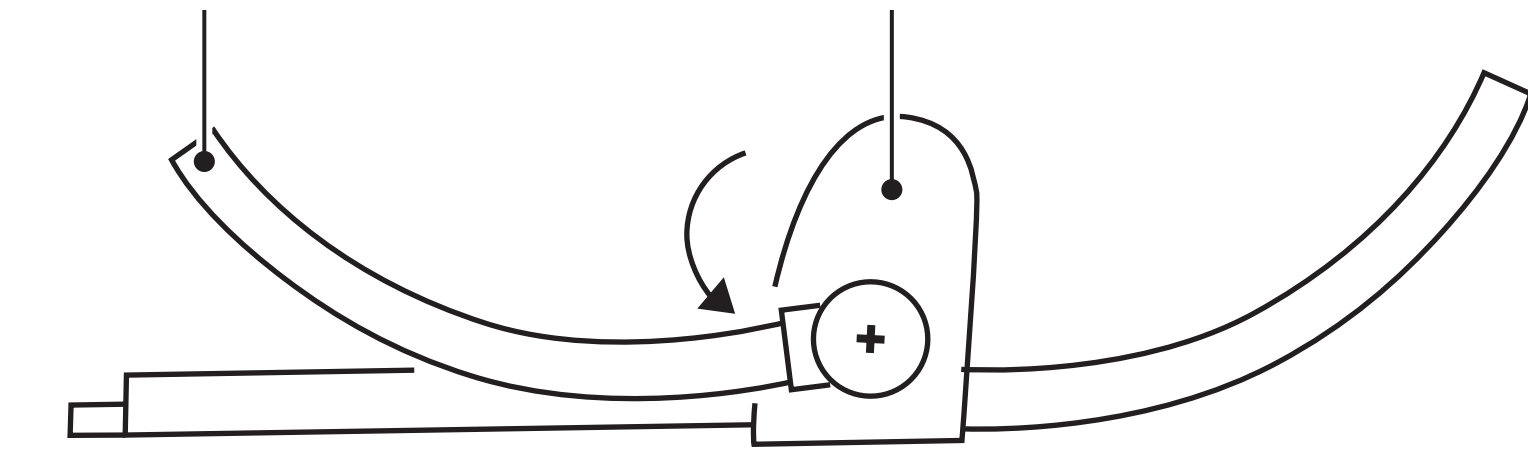


Le schéma ci-dessous illustre les positions extrêmes du siège de relevage. Les flèches indiquent les directions de mouvement : vers le haut et vers l'avant. Les points de repère sont indiqués par des symboles de pointsillés.

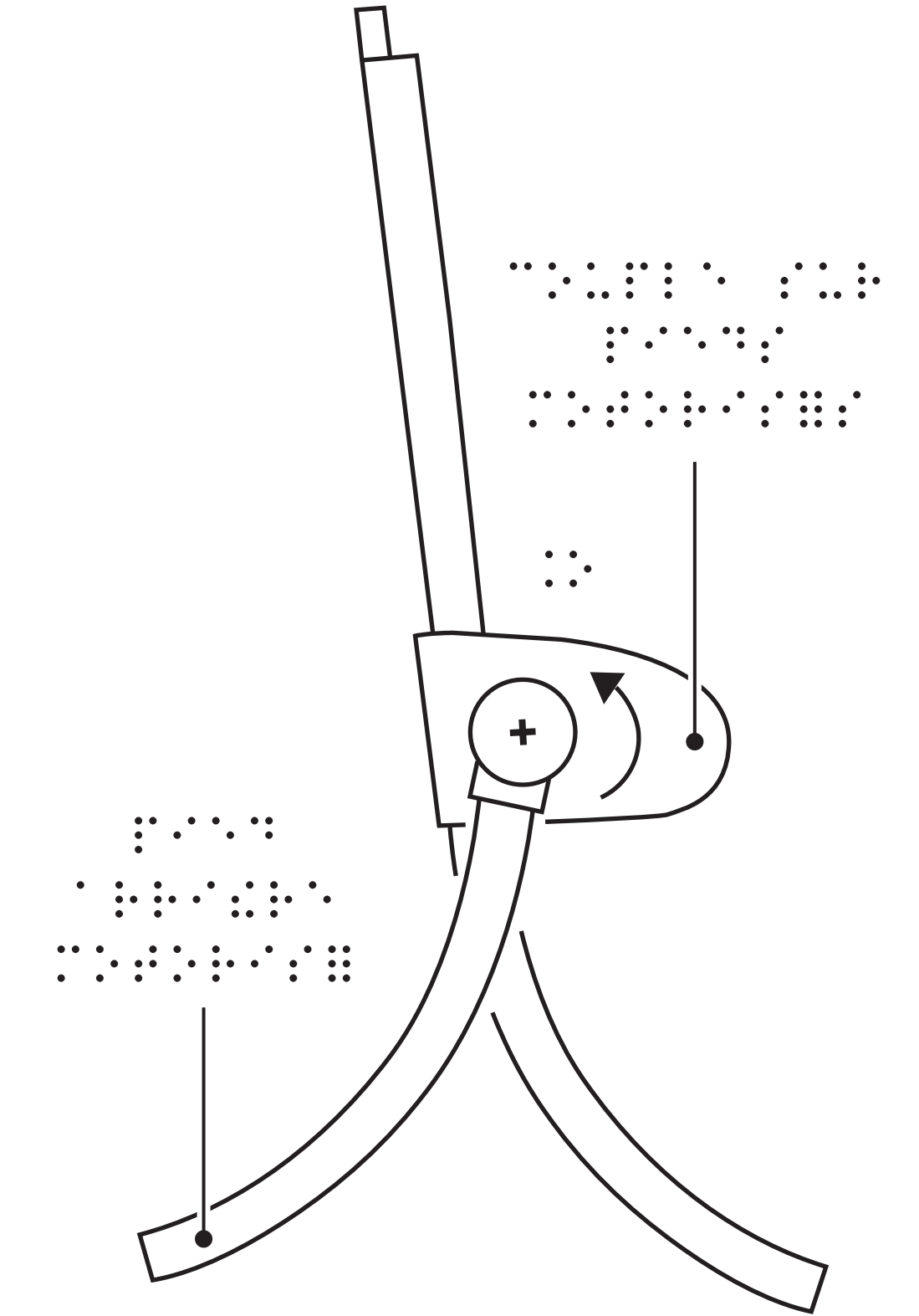


Les positions extrêmes du siège de relevage sont représentées ci-dessous.

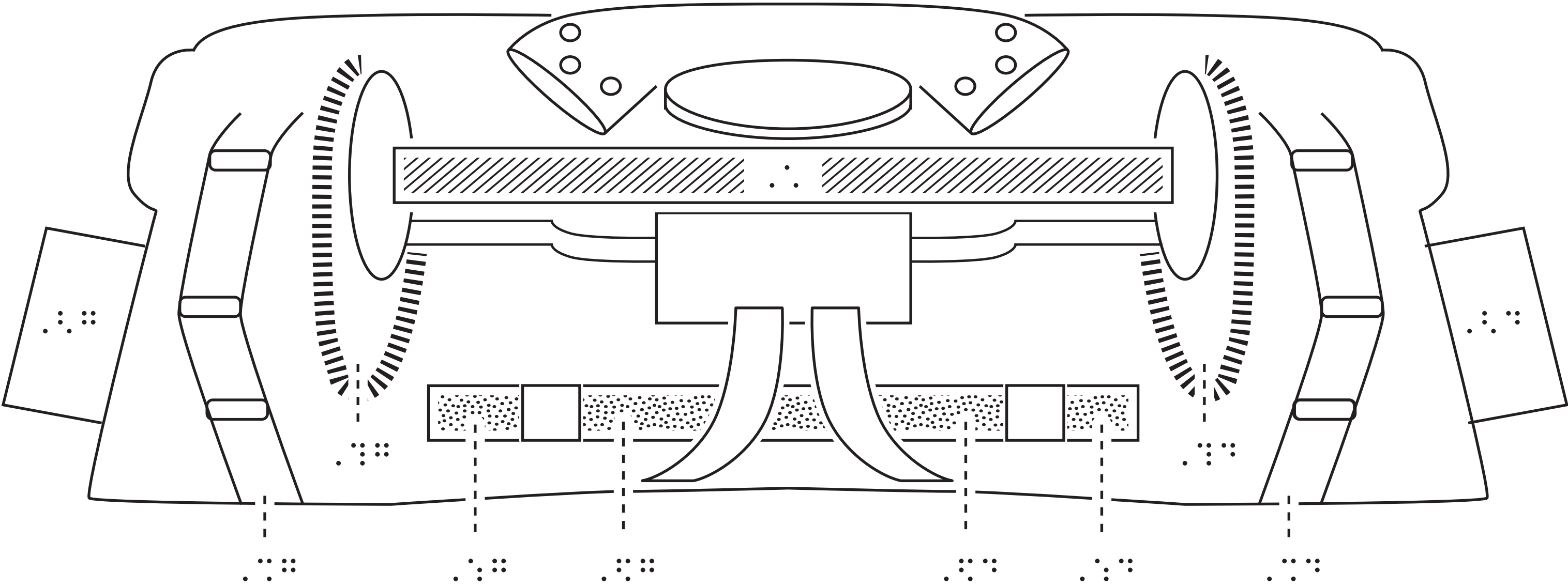
Les positions extrêmes du siège de relevage sont représentées ci-dessous.

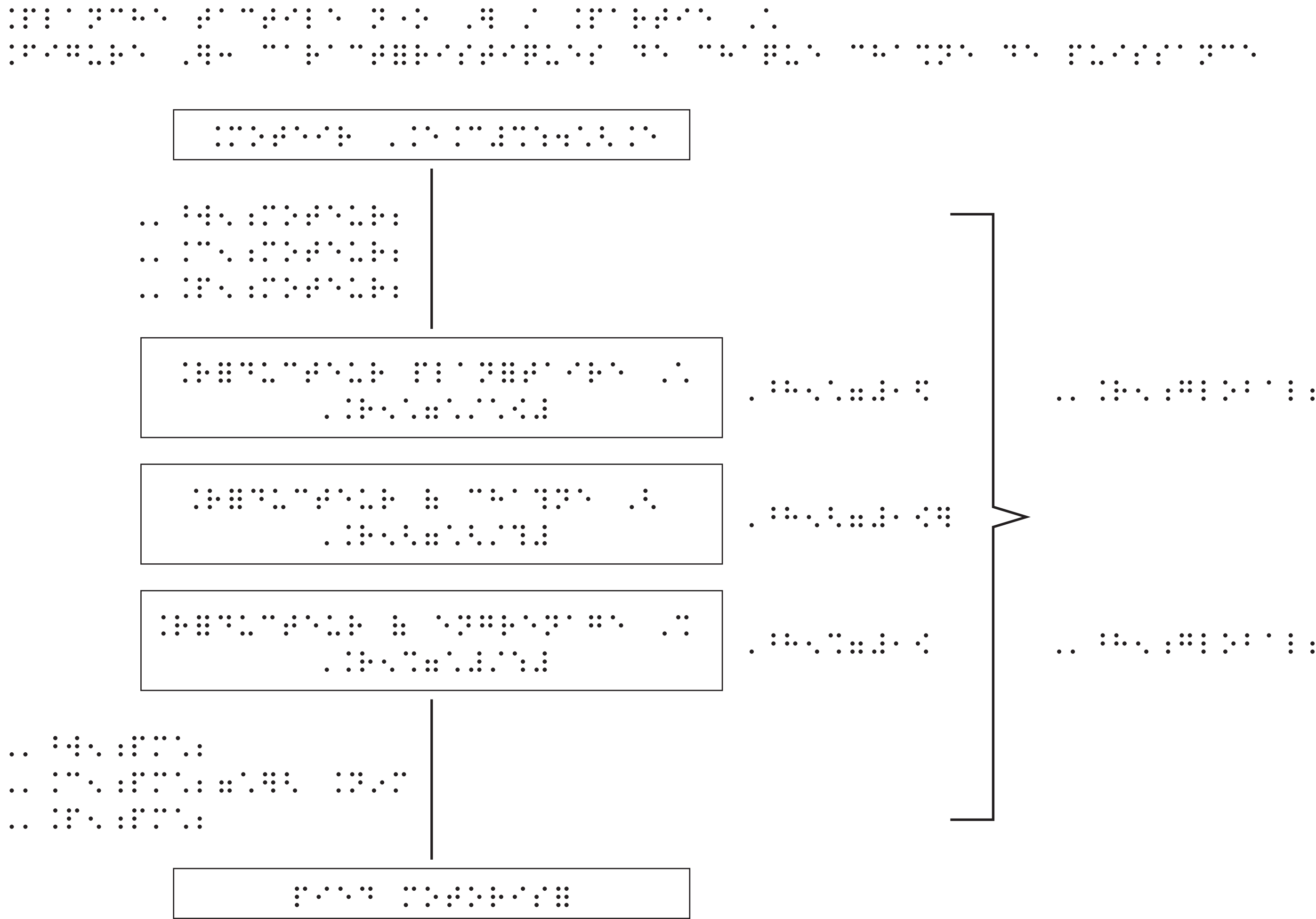


Les positions extrêmes du siège de relevage sont représentées ci-dessous.



Les chaînes de puissance sont situées à l'intérieur de l'assise, sous le dossier, et sont reliées aux chaînes de puissance situées à l'extérieur de l'assise, sous le dossier, par des chaînes de puissance situées à l'intérieur de l'assise, sous le dossier.





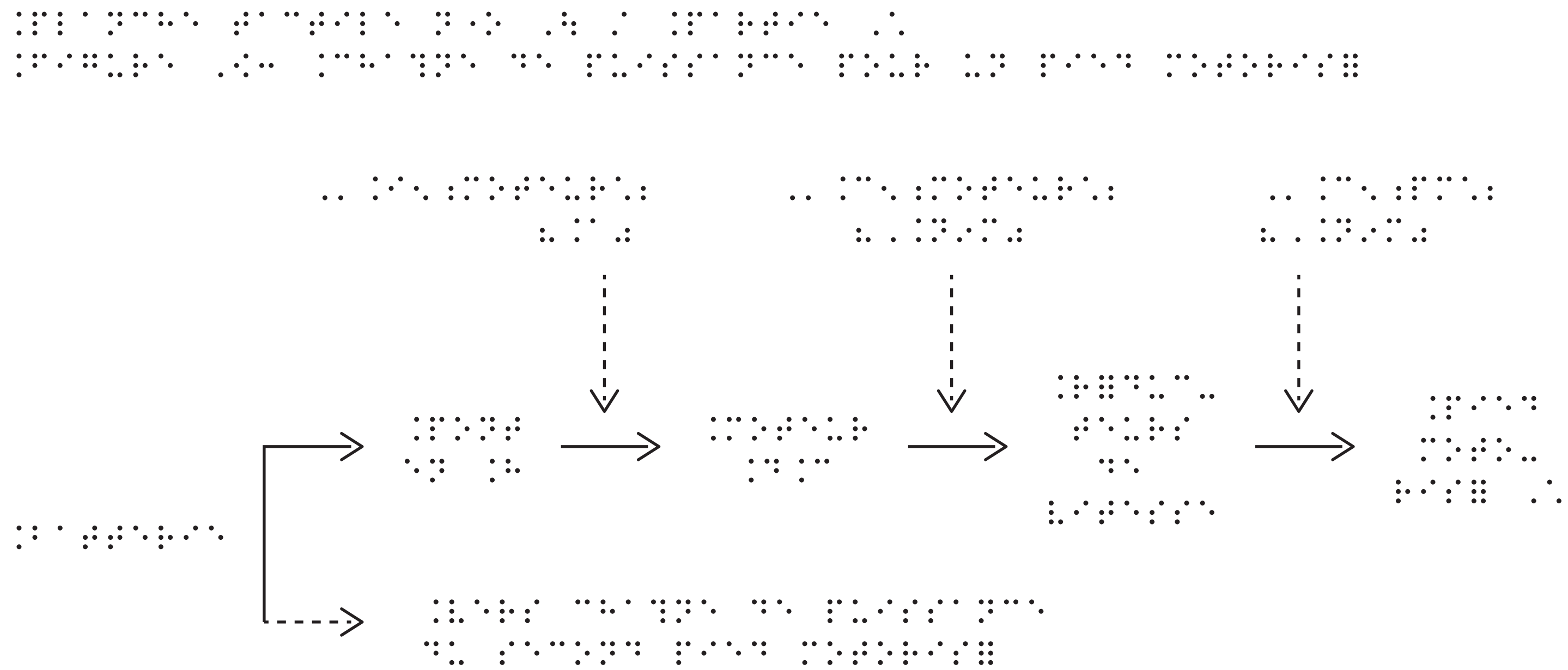
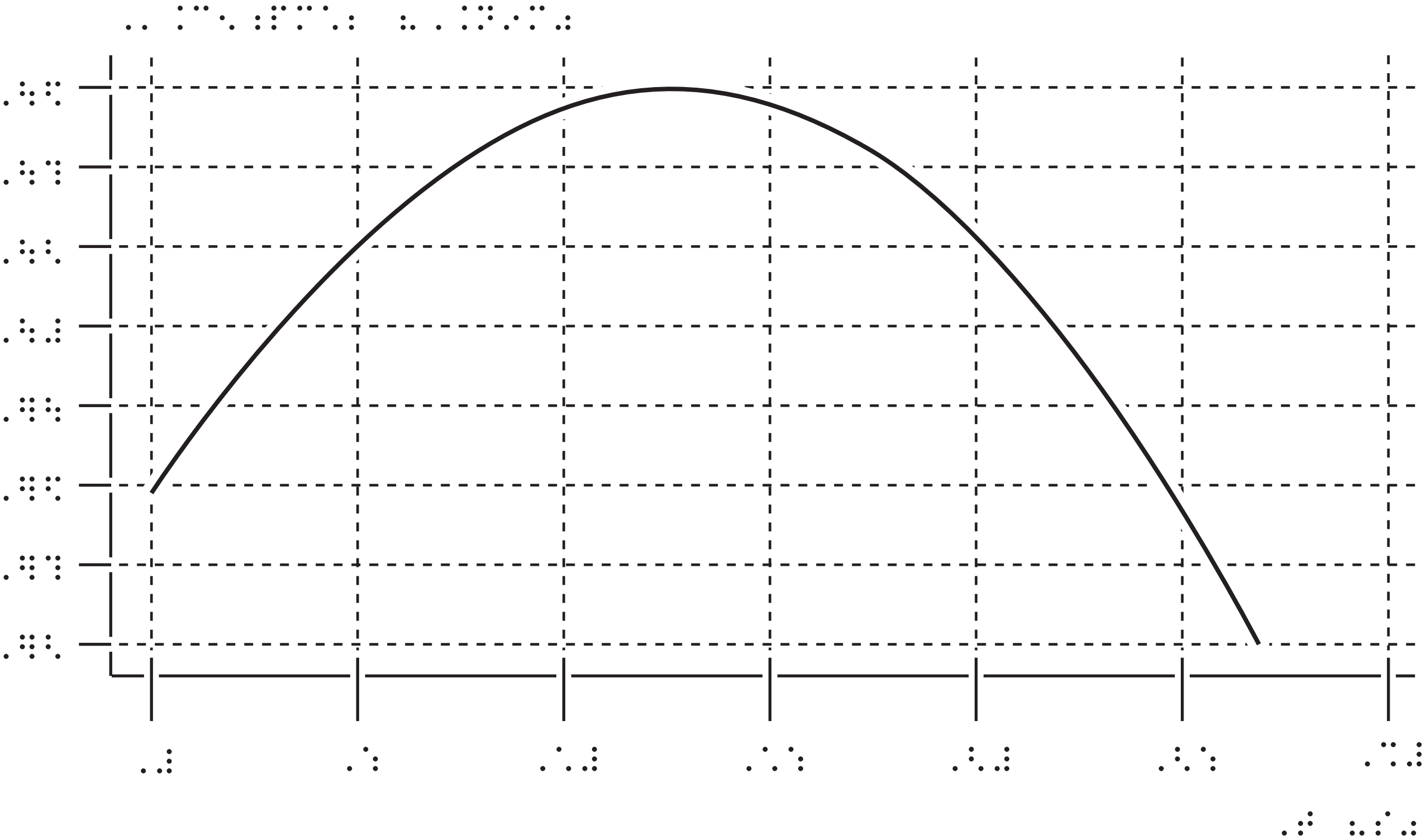


Figure 10 : couple pour un pied motorisé pour la montée d'une charge de 75 kg

Le graphique ci-dessous illustre le couple (en Nm) en fonction de l'angle (en degrés) pour un pied motorisé soulevant une charge de 75 kg. L'axe des ordonnées (couple) est gradué de 0 à 100 Nm, et l'axe des abscisses (angle) est gradué de 0 à 180 degrés.



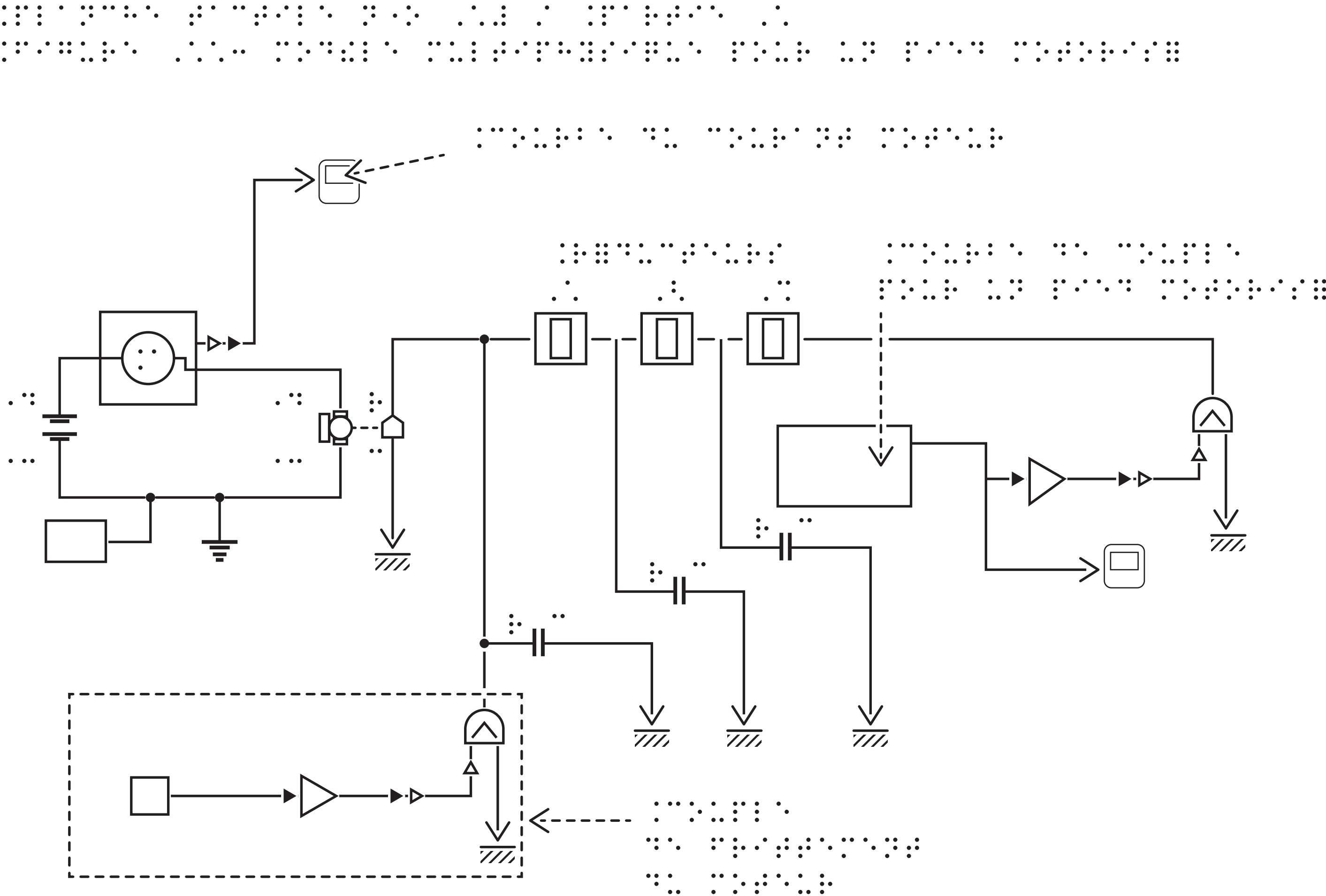
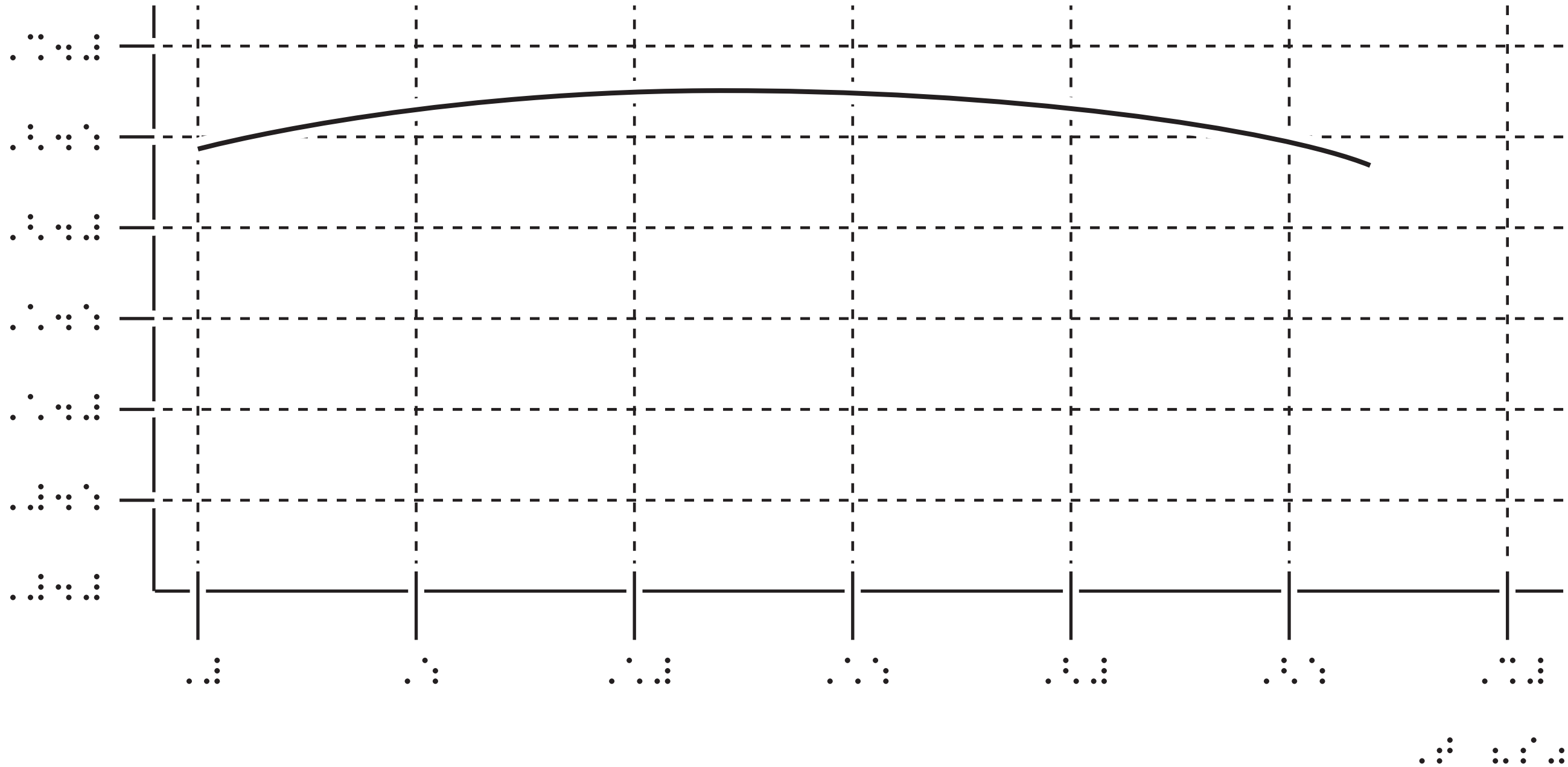
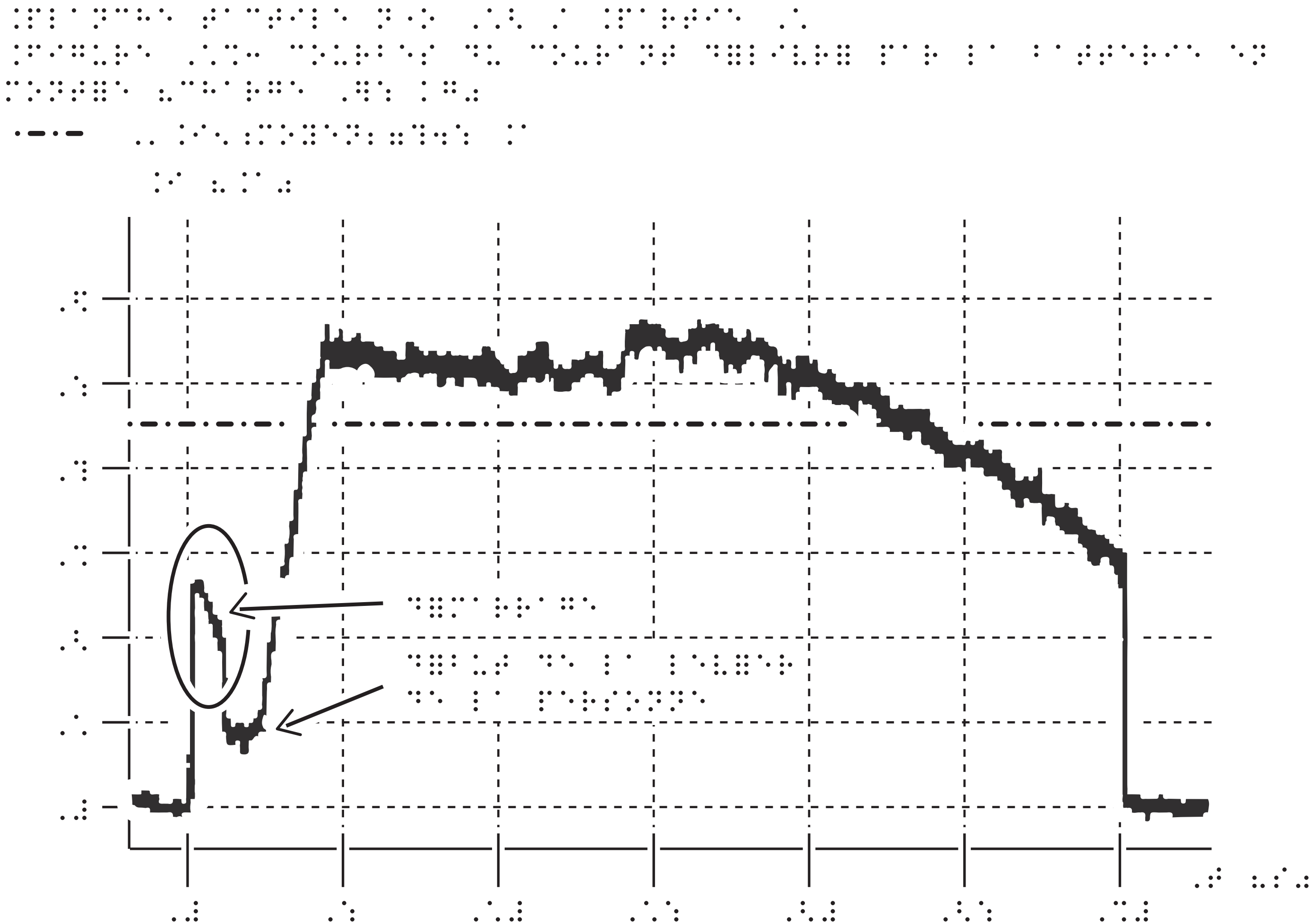
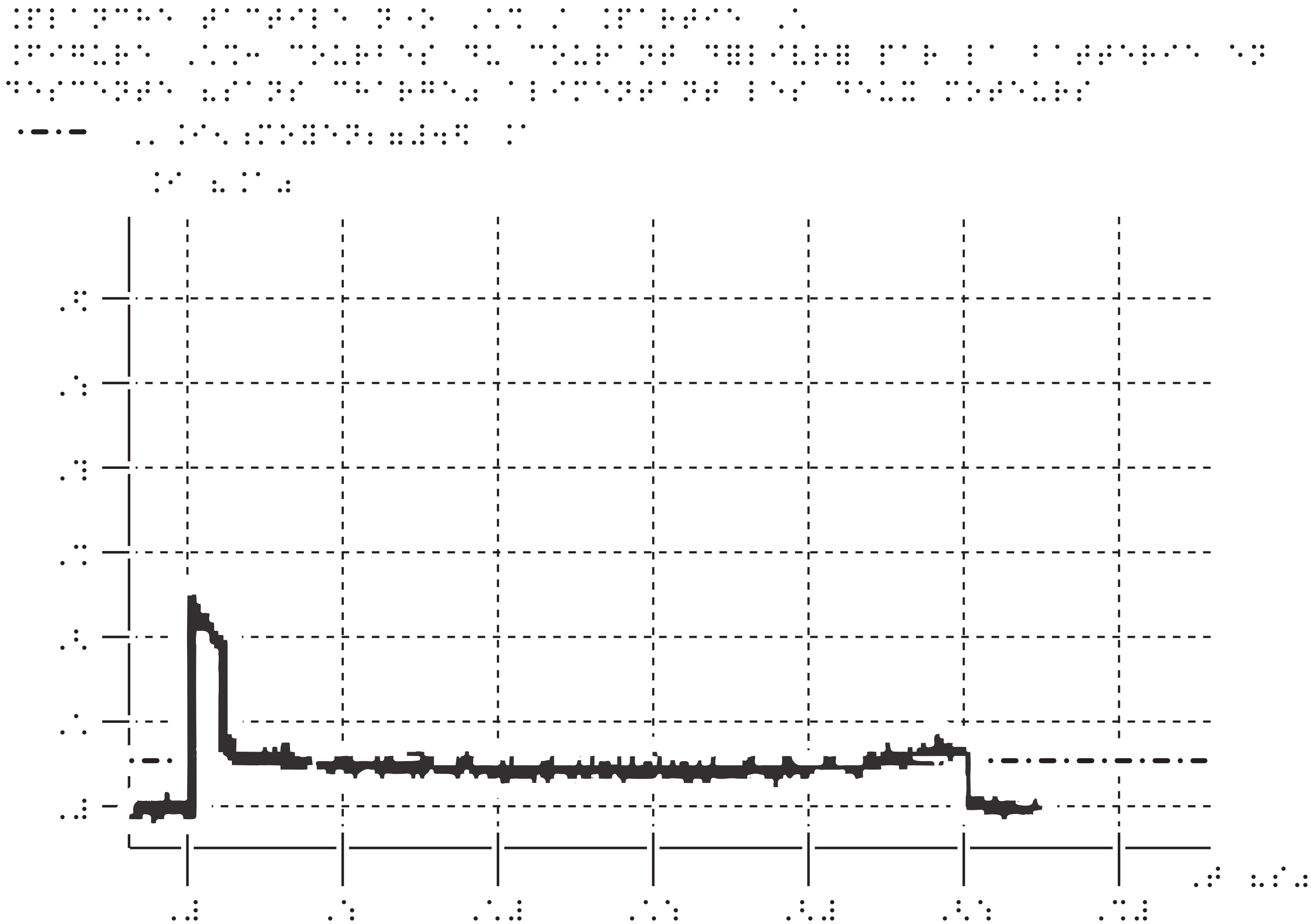


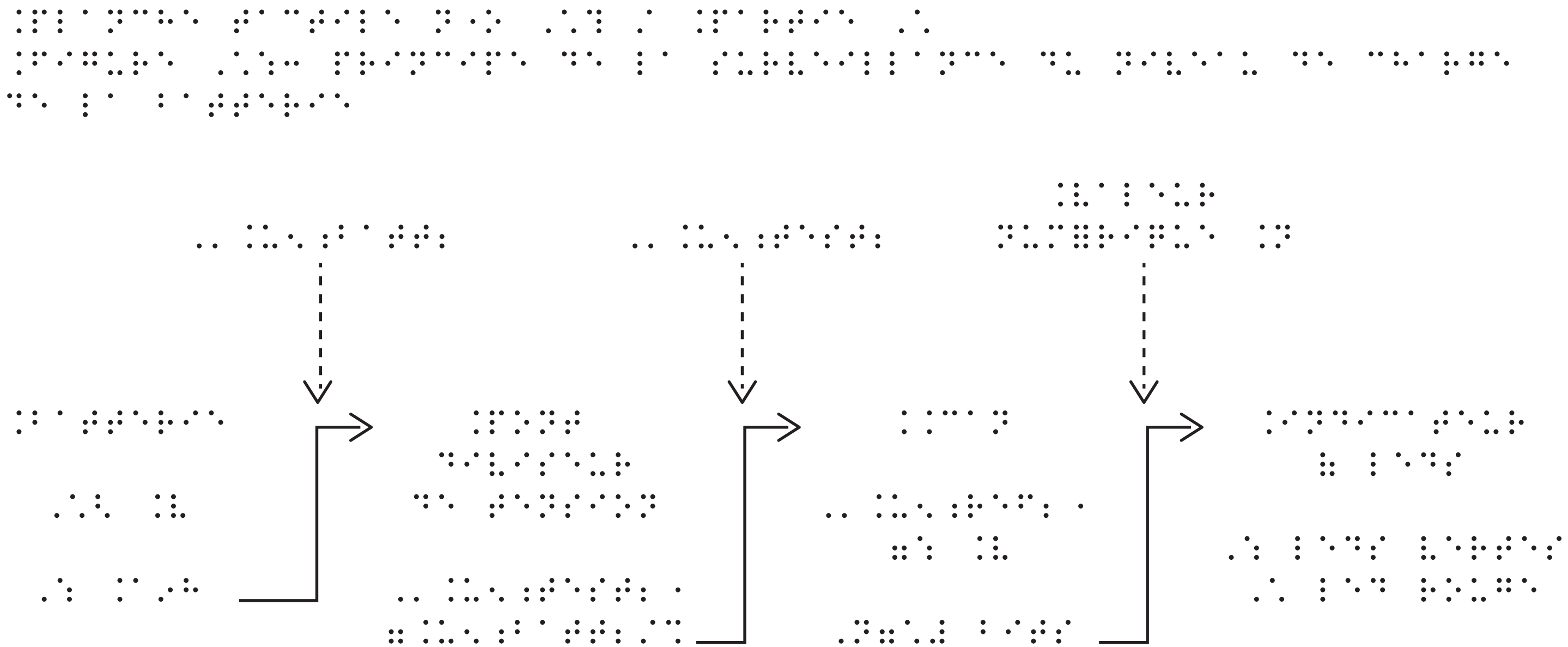
Figure 12 : Courant consommé par un moteur pour la montée d'une charge de 75 kg. Le graphique illustre la variation du courant (en A) en fonction du temps (en s) pendant la phase de démarrage et de montée. La courbe montre une augmentation initiale du courant, suivie d'une phase de maintien à un niveau élevé, puis d'une diminution progressive vers la fin de la montée.

Unités : Courant (A) ; Temps (s)

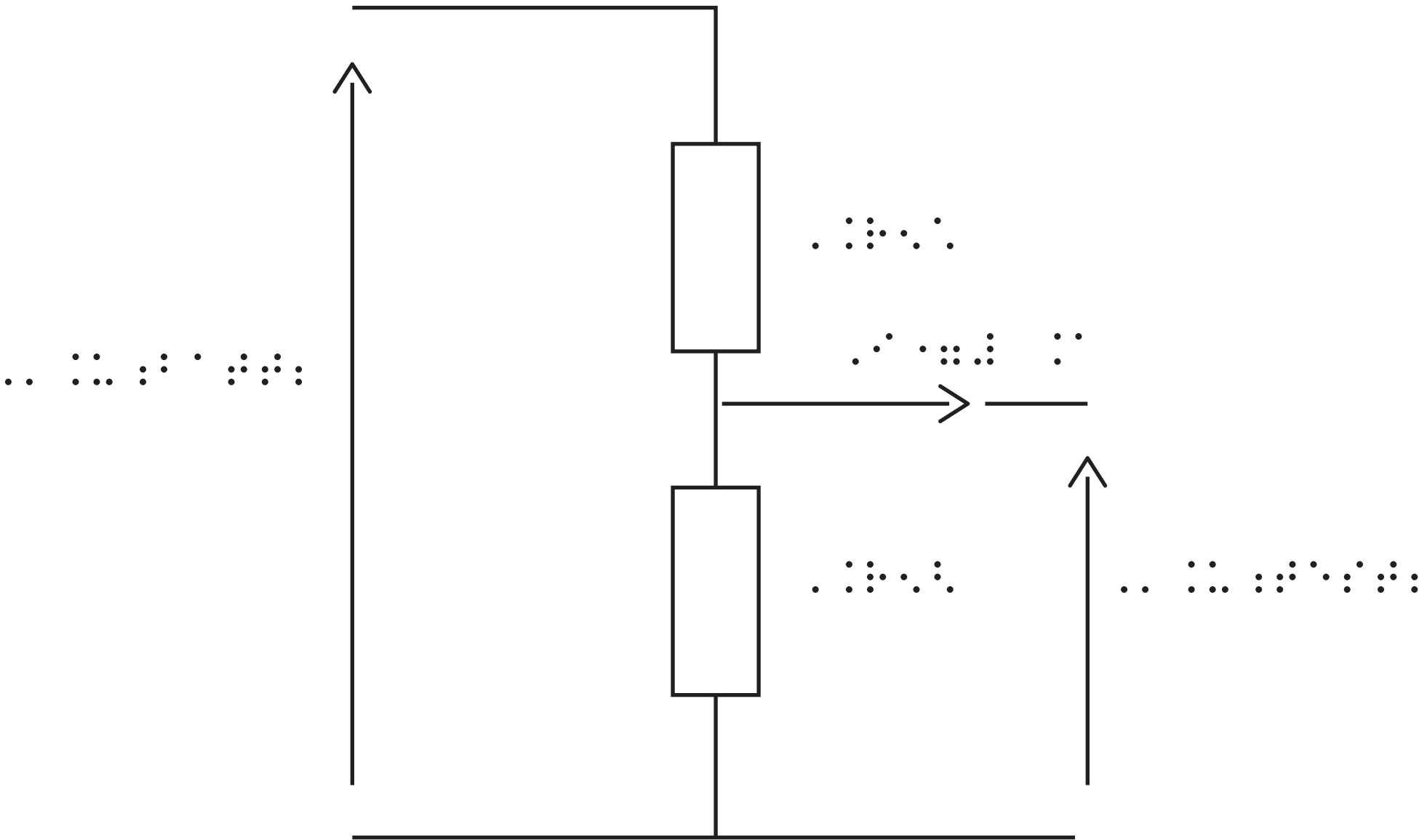


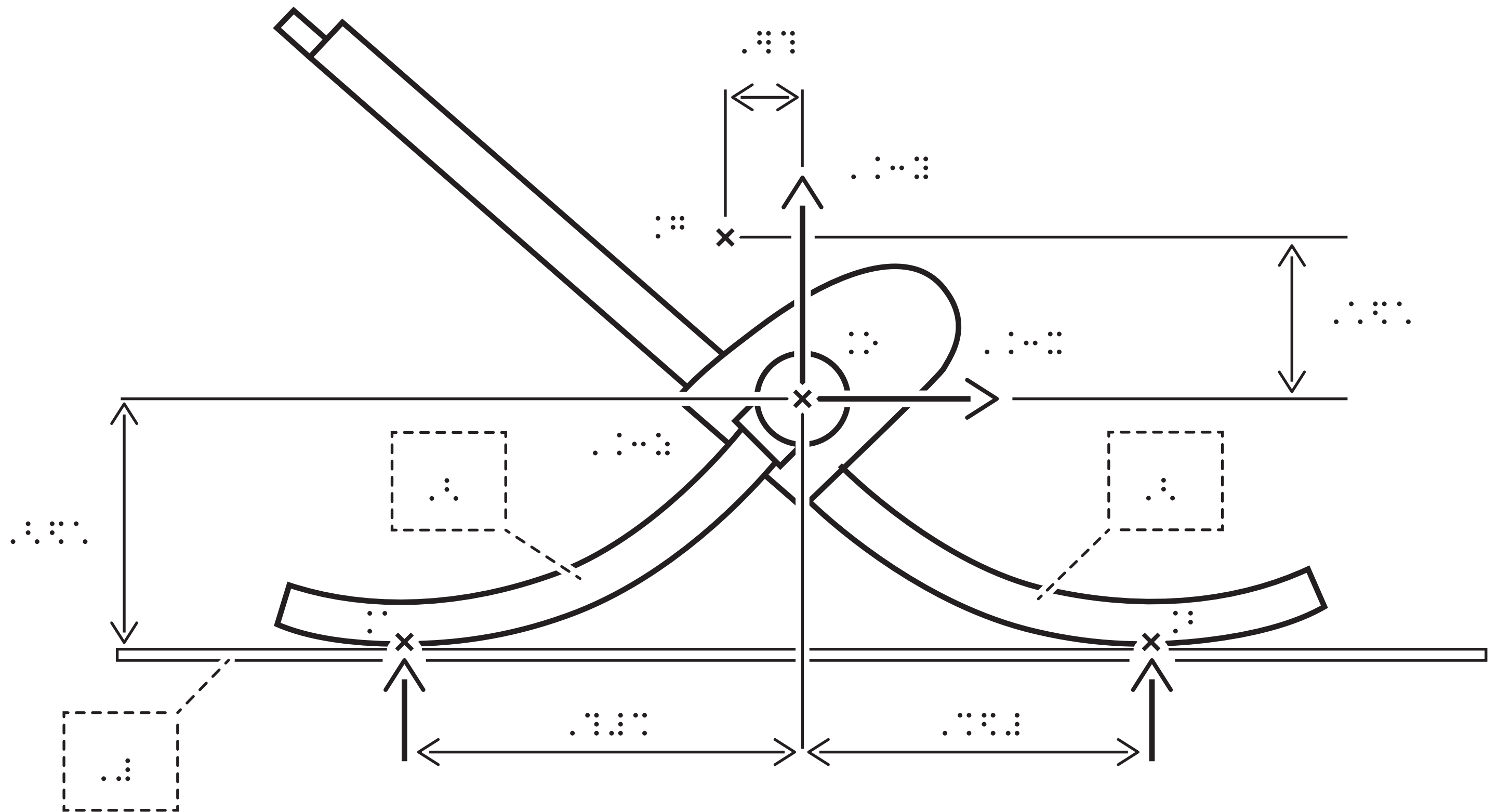




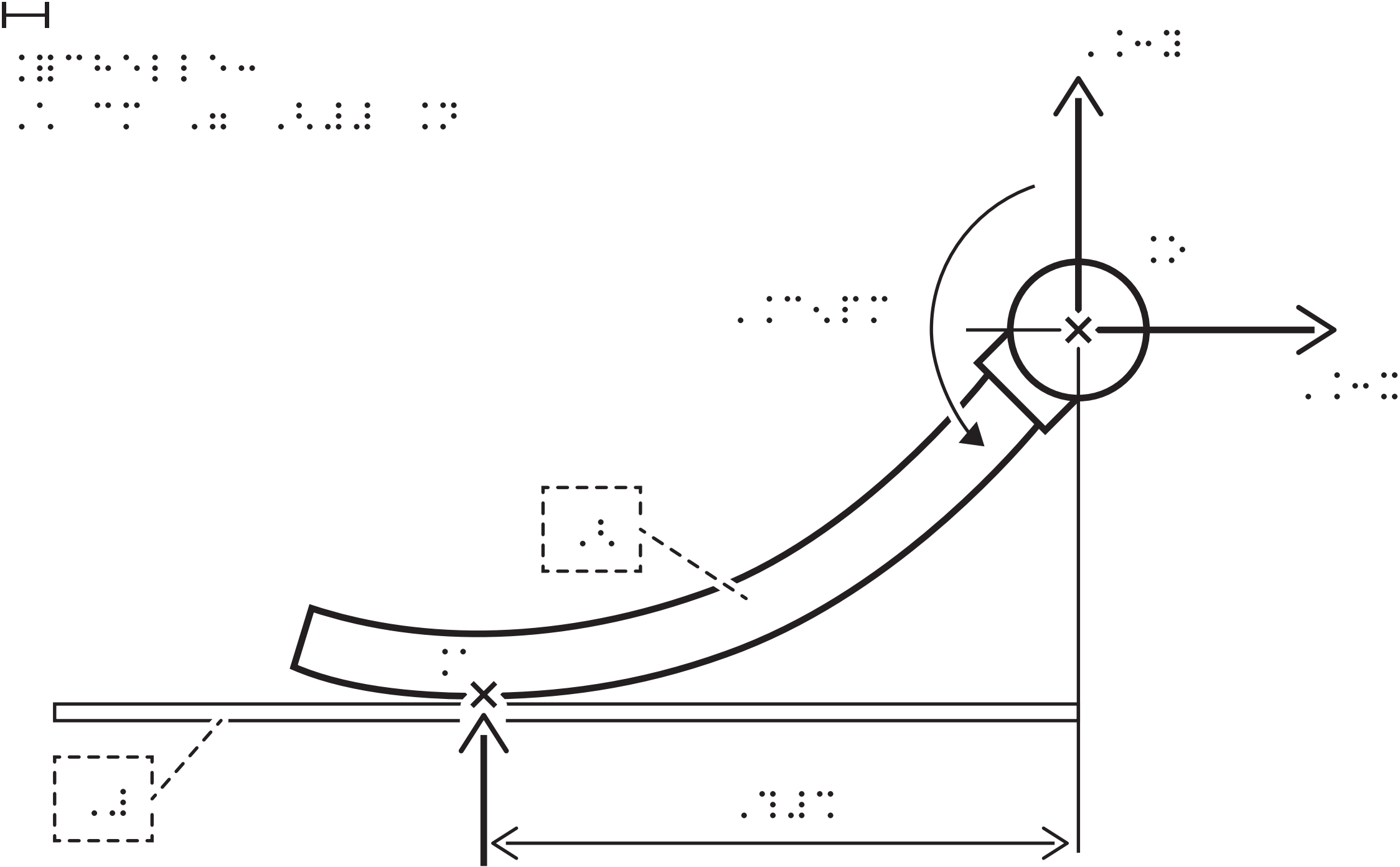


Le pont diviseur de tension est un circuit électrique qui permet de diviser une tension d'entrée en une tension de sortie plus faible. Il est composé de deux résistances connectées en série. La tension d'entrée est appliquée aux bornes des deux résistances. La tension de sortie est mesurée aux bornes de la deuxième résistance. La tension de sortie est proportionnelle à la valeur de la deuxième résistance par rapport à la somme des deux résistances.





On considère un système mécanique représenté sur la figure ci-dessous. Le système est constitué d'un corps solide S qui peut tourner autour d'un point fixe O . Le corps S est soumis à une action mécanique extérieure \vec{F} appliquée en un point A du corps. Le point A est situé à une distance $OA = R$ du point O . Le corps S est également soumis à une action mécanique extérieure \vec{G} appliquée en un point B du corps. Le point B est situé à une distance $OB = 2R$ du point O . Le corps S est en équilibre sous l'action de ces deux forces et de la réaction de la charnière en O .

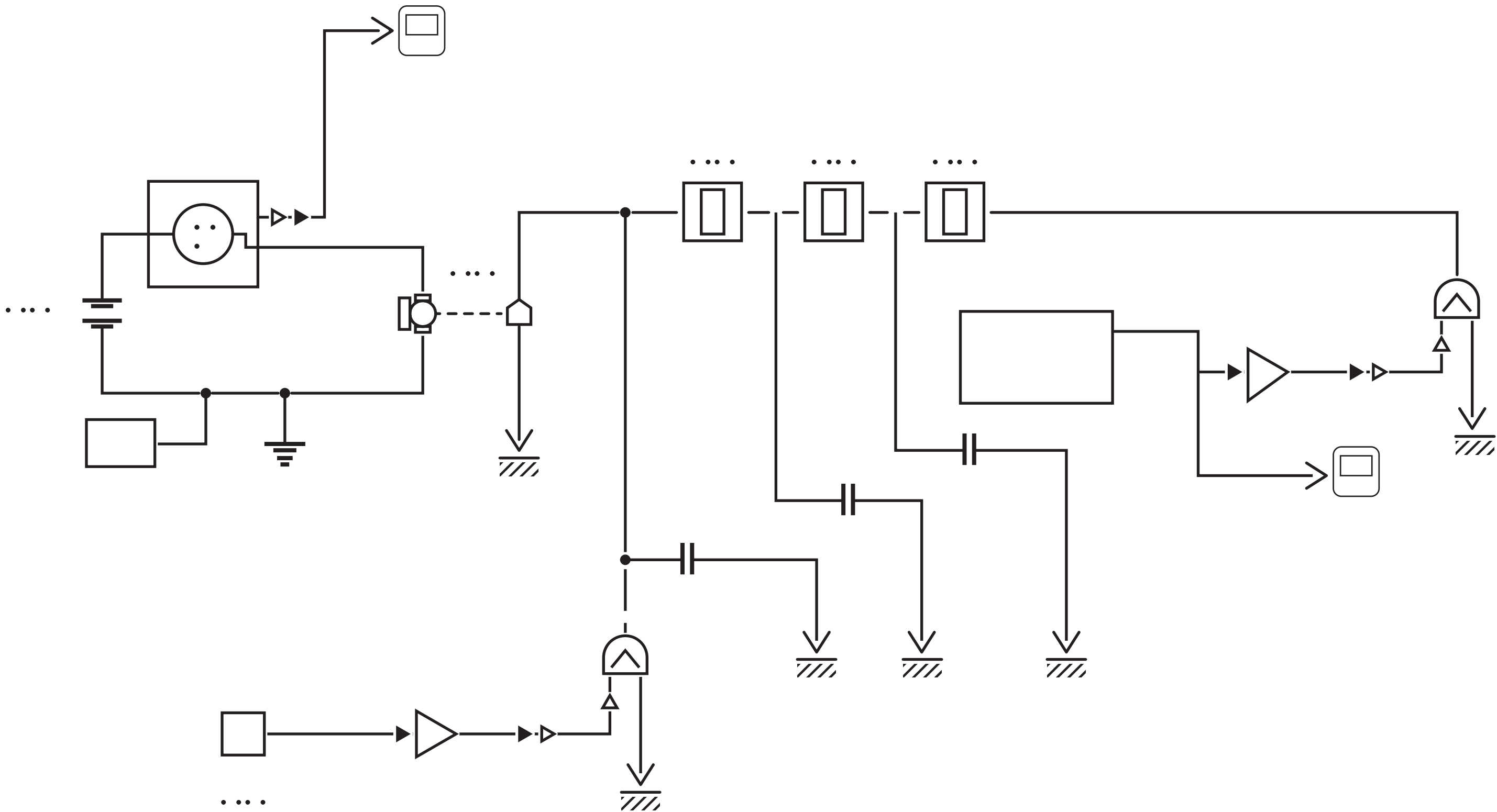


Le schéma ci-dessous représente un circuit électronique de commande d'un moteur à courant continu (MCC) à l'aide d'un microcontrôleur (MCU) et d'un pont de puissance.

Le MCU est alimenté par une source de tension V_{MCU} et est connecté à un pont de puissance à quatre quadrants. Le pont de puissance est constitué de quatre transistors MOSFET (M1, M2, M3, M4) et de quatre diodes (D1, D2, D3, D4). Le MCC est alimenté par le pont de puissance.

Le MCU est également connecté à un capteur de position (CP) et à un capteur de vitesse (CV). Le CP est connecté à l'axe du MCC et le CV est connecté au rotor du MCC.

Le MCU est programmé pour contrôler le MCC en fonction des données du CP et du CV. Le MCU génère des signaux de commande (PWM) pour les transistors du pont de puissance.



Le schéma de la piste en vue de dessus (échelle non respectée) est représenté ci-dessous. La piste est divisée en deux sections principales : une section d'entrée à gauche et une section de sortie à droite. La section d'entrée est marquée par une ligne verticale pointillée et une ligne horizontale pointillée. La section de sortie est marquée par une ligne verticale pointillée et une ligne horizontale pointillée. La piste est bordée par des lignes continues. Des flèches indiquent le sens de circulation : une flèche vers la gauche dans la section d'entrée et une flèche vers la droite dans la section de sortie. Un point de croisement est marqué par un point noir. Des zones hachurées sont présentes dans la section de sortie. Des symboles de circulation sont également indiqués : un symbole de circulation à gauche et un symbole de circulation à droite.

