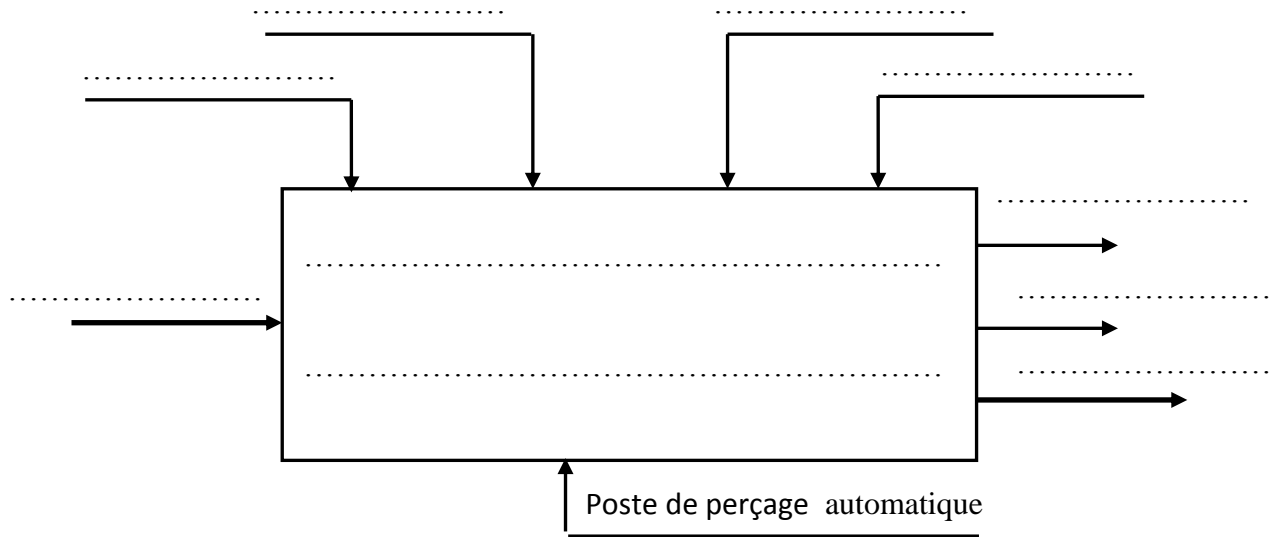




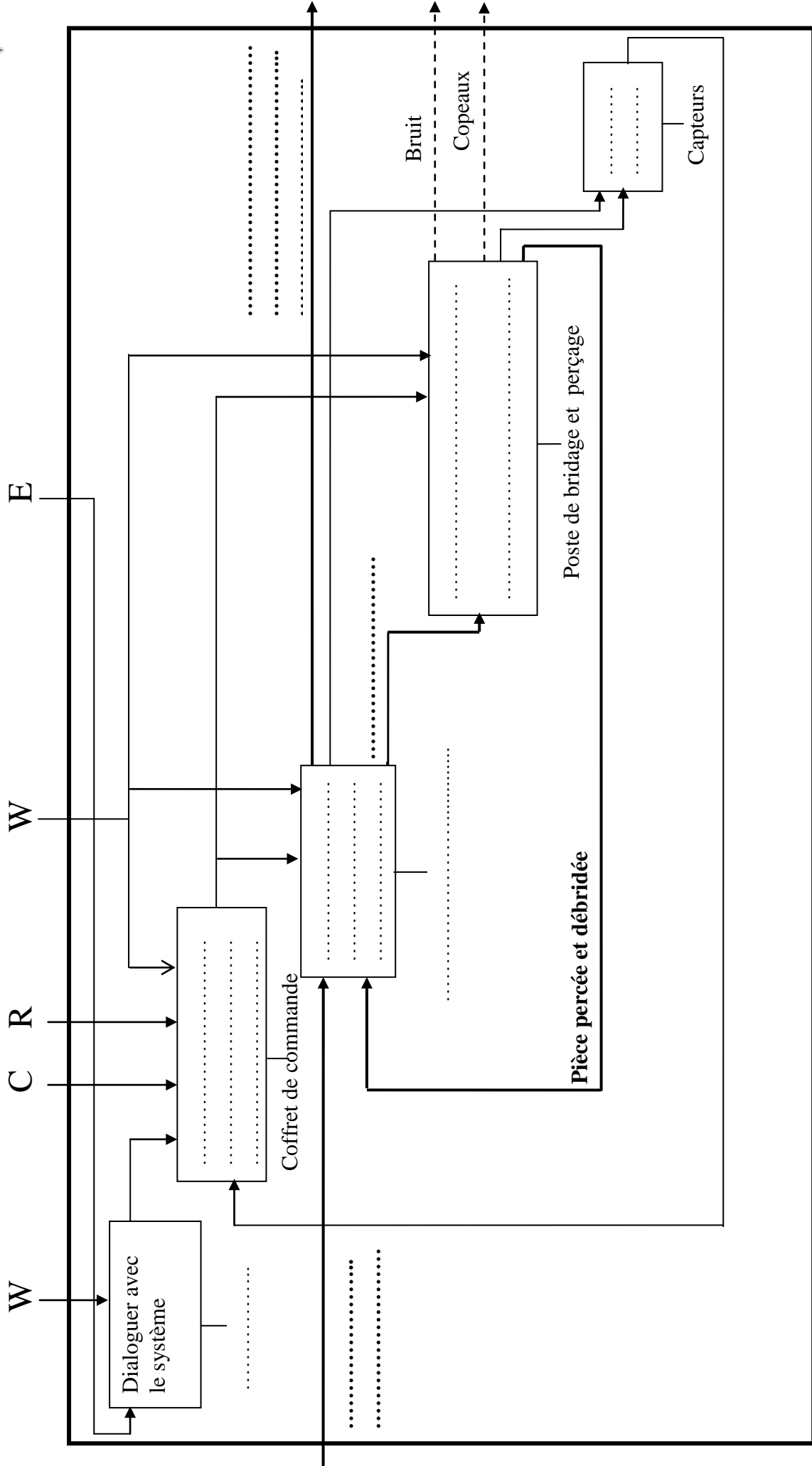
1) Etant donnée la présentation du système de perçage automatique compléter sur le le **Diagramme A-0**.



2) En se référant au **D.res1** et à la présentation du système, exprimer dans le tableau de la fonction de chacun des supports techniques constituant le système de perçage automatique.

Support technique (d'activité)	Fonction technique
<b>Pupitre</b>	.....
<b>Bras manipulateur</b>	.....
<b>Coffret de commande</b>	.....
<b>Poste de bridage et perçage</b>	.....
<b>Capteurs</b>	.....

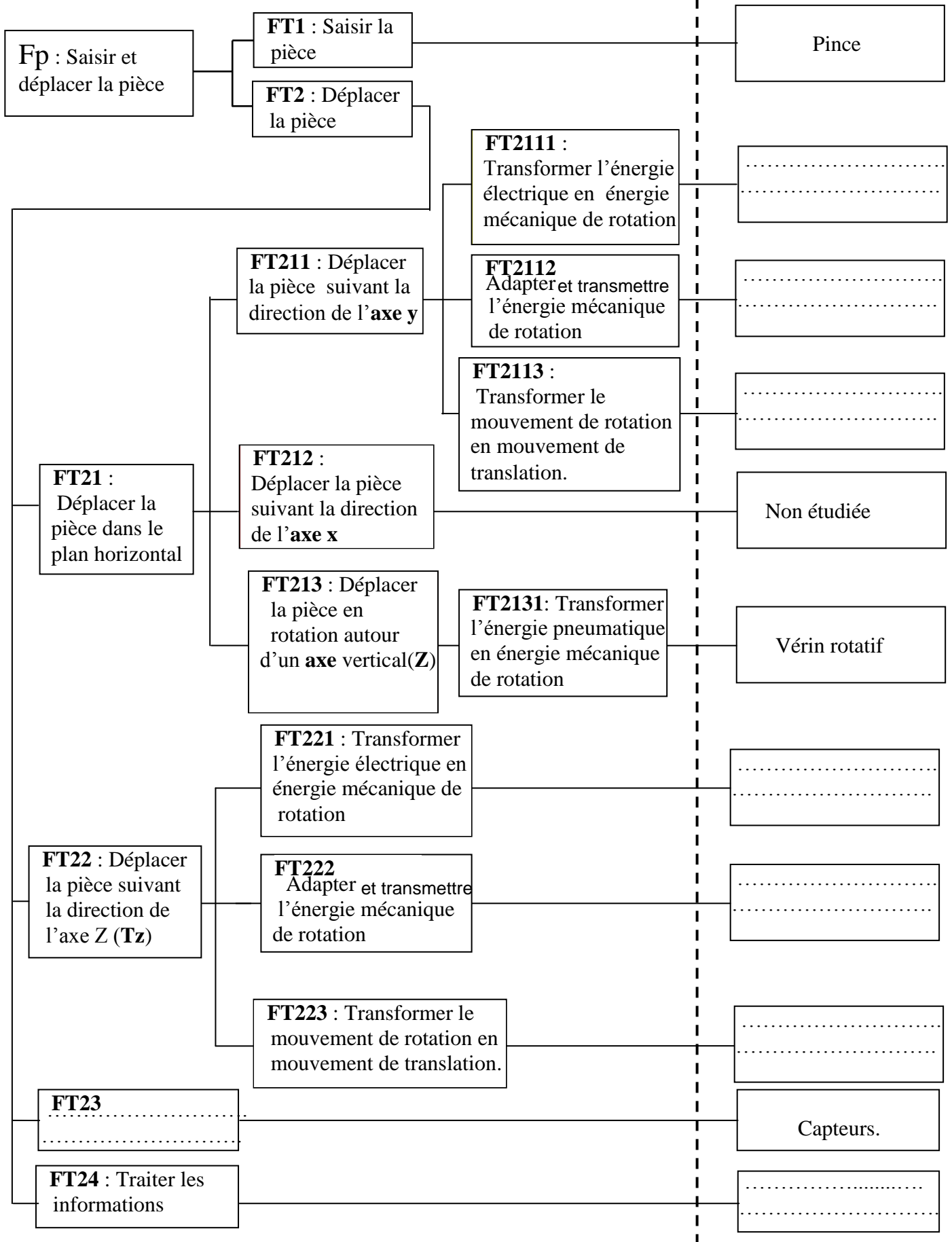
On demande alors de compléter, sur l'actigramme A0.



4) Poursuivre l'analyse descriptive du système par la présentation des solutions constructives relatives à la fonction principale du **bras manipulateur**

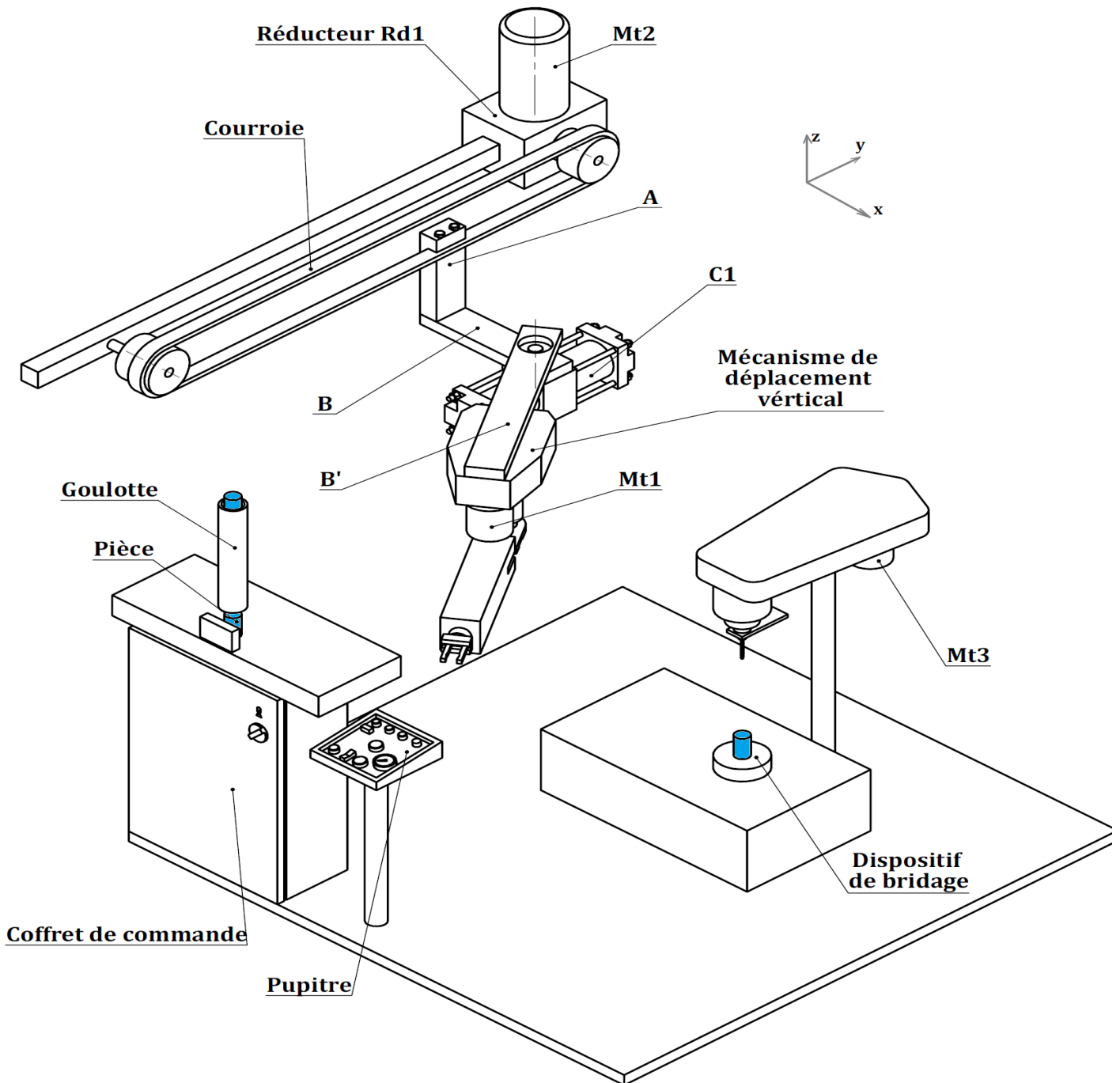
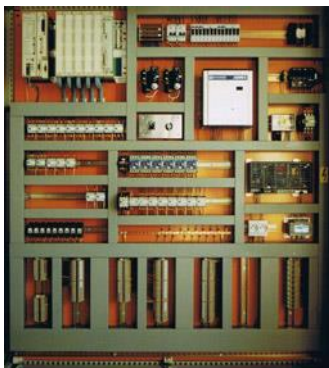
FAST à compléter :

Solutions constructives



**Document ressource D.Res 1**

Vue d'ensemble du poste de perçage automatique

**Coffret de commande**

Le coffret de commande contient :

Un automate programmable, des distributeurs pneumatiques; des contacteurs électriques; des relais électromagnétiques; des appareils de protection. Il est raccordé aux alimentations en énergie électrique et pneumatique nécessaires au fonctionnement du système.

## Document ressource D.Res 2

La translation suivant l'axe (Z) est principalement assurée par :

- un moteur à courant continu (**Mt1**) équipé d'un frein électromagnétique et d'un capteur codeur incrémental pour contrôler la position ;
- un réducteur à roues dentées
- un système vis-écrou spécial pour transformer le mouvement de rotation en translation

La translation suivant l'axe (y) est principalement assurée par :

- un moteur à courant continu (**Mt2**) équipé d'un frein électromagnétique et d'un capteur codeur incrémental pour contrôler la position ;
- un réducteur à roues dentées (Rd1)
- un système poulie courroie pour transformer le mouvement de rotation en translation

## Supports techniques constituant le système de perçage automatique

