

<b>L.S.Echabab</b> <b>Douar</b> <b>Hicher</b>  Mr: khedhri chaker	<b>Devoir de Contrôle N°01</b>  <b>Technologie</b>	<b>Date :</b> <b>3/11/2012</b>
<b>Nom : ..... Prénom : ..... 2S1. / N° : .....</b>		<b>Note...../20</b>

**fonctionnement :** (...../2pts)

La barre est introduite manuellement entre les deux rouleaux ; sa présence est détectée par le capteur S5. l'action sur le bouton poussoir S1 met le moteur MT1 en marche. Le dispositif d'avance entraîne la barre en translation jusqu'à la longueur détectée par le capteur S2. le moteur MT1 s'arrête et le vérin pneumatique C1 provoque le serrage de la barre.

Une fois la barre serrée (le capteur S3 actionné), le moteur MT2 fonctionne et le vérin pneumatique C2 fait descendre le dispositif de tronçonnage. la fin du tronçonnage est détectée par le capteur S4 provoquant ainsi :

- La rentrée de la tige du vérin C2
- L'arrêt du moteur MT2
- La rentrée de la tige du vérin C1

Pour des raisons de sécurité, la barre ne peut avancer que si le moteur MT2 est en position haute. Les moteurs MT1 et MT2 sont respectivement alimentés par des contacteurs KM1 et KM2.

**Exercice N°2 :** (...../4pts)

1) :.....

2) **Modéliser le système :**



