



Ce document a été mis en ligne par l'organisme [FormaV®](#)

Toute reproduction, représentation ou diffusion, même partielle, sans autorisation préalable, est strictement interdite.

Pour en savoir plus sur nos formations disponibles, veuillez visiter :

www.formav.co/explorer

BREVET DE TECHNICIEN SUPERIEUR
**CONCEPTION ET INDUSTRIALISATION
EN MICROTECHNIQUES**

SESSION 2012

Épreuve E 4 :
CONCEPTION PRELIMINAIRE
D'UN SYSTEME MICROTECHNIQUE

Durée : 4 heures
Coefficient : 2

AUCUN DOCUMENT AUTORISÉ

MOYENS DE CALCUL AUTORISÉS

L'emploi de toutes les calculatrices programmables, alphanumériques ou à écran graphique est autorisé à condition que leur fonctionnement soit autonome et qu'il ne soit pas fait usage d'imprimante (conformément à la circulaire 99-186 du 16 novembre 1999).
L'échange de calculatrices ou de tout autre objet est interdit lors de l'épreuve.

Le sujet comporte 3 dossiers de couleurs différentes :

- | | |
|---|-------|
| • Dossier Travail Demandé (TD1 à TD11) | Vert |
| • Dossier Technique (DT1 à DT7) | Jaune |
| • Dossier Documents-Réponse (DR1 à DR6) | Blanc |

Les candidats rédigeront les réponses aux questions posées sur les « documents réponses » prévus à cet effet ou sur feuille de copie.

Tous les documents réponses mêmes vierges sont à remettre en fin d'épreuve.

BREVET DE TECHNICIEN SUPERIEUR
**CONCEPTION ET INDUSTRIALISATION
EN MICROTECHNIQUES**

SESSION 2012

Épreuve E 4 :
CONCEPTION PRELIMINAIRE
D'UN SYSTEME MICROTECHNIQUE

Durée : 4 heures
Coefficient : 2

JUMELLE STABILISÉE FUJI TS-1440

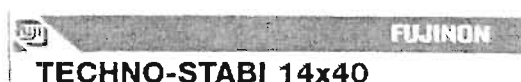
TRAVAIL DEMANDÉ

Ce dossier comporte 11 pages numérotées TD 1/11 à TD 11/11

Base Nationale de l'Enseignement Professionnel
Réseau SCEREN

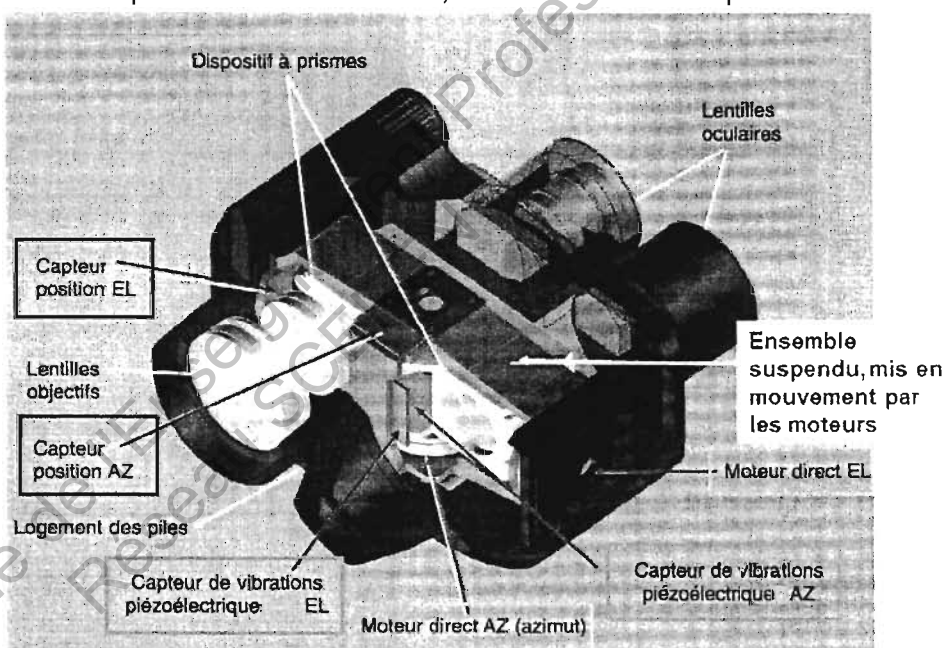
1. Présentation et mise en situation

La jumelle TECHNO-STABI est une jumelle à stabilisation opto-mécano-électronique permettant de compenser le tremblement musculaire, mais aussi les oscillations et les fortes vibrations rencontrées à bord d'un véhicule roulant, d'un hélicoptère, d'un avion ou d'un bateau.



L'innovation technologique consiste dans le fait que les prismes sont sur des supports mobiles, déplaçables à très haute vitesse par deux servomoteurs, l'un assurant la compensation horizontale (AZ) et l'autre la compensation verticale (EL). Chacun de ces moteurs est contrôlé numériquement par l'association de capteurs de vibrations et de position.

Localisation des éléments :



Ces quatre capteurs délivrent une information en continu sur la position de la partie mobile (ensemble suspendu) par rapport au corps des jumelles. Quatre informations sont donc transmises au microcontrôleur qui génère les signaux de commande des deux moteurs électriques et effectue les corrections nécessaires.



sans réduction de vibrations



avec réduction de vibrations

Lorsque le dispositif de stabilisation est désactivé, le système optique suspendu reste libre de tout mouvement dans son logement, ce qui occasionne des chocs nuisibles avec le boîtier de la jumelle.

Objectif général de l'étude :

La société FUJINON a demandé de concevoir et de proposer une solution concernant un blocage du système optique suspendu pour que celui-ci ne soit pas détérioré, pendant des phases de transport par exemple.

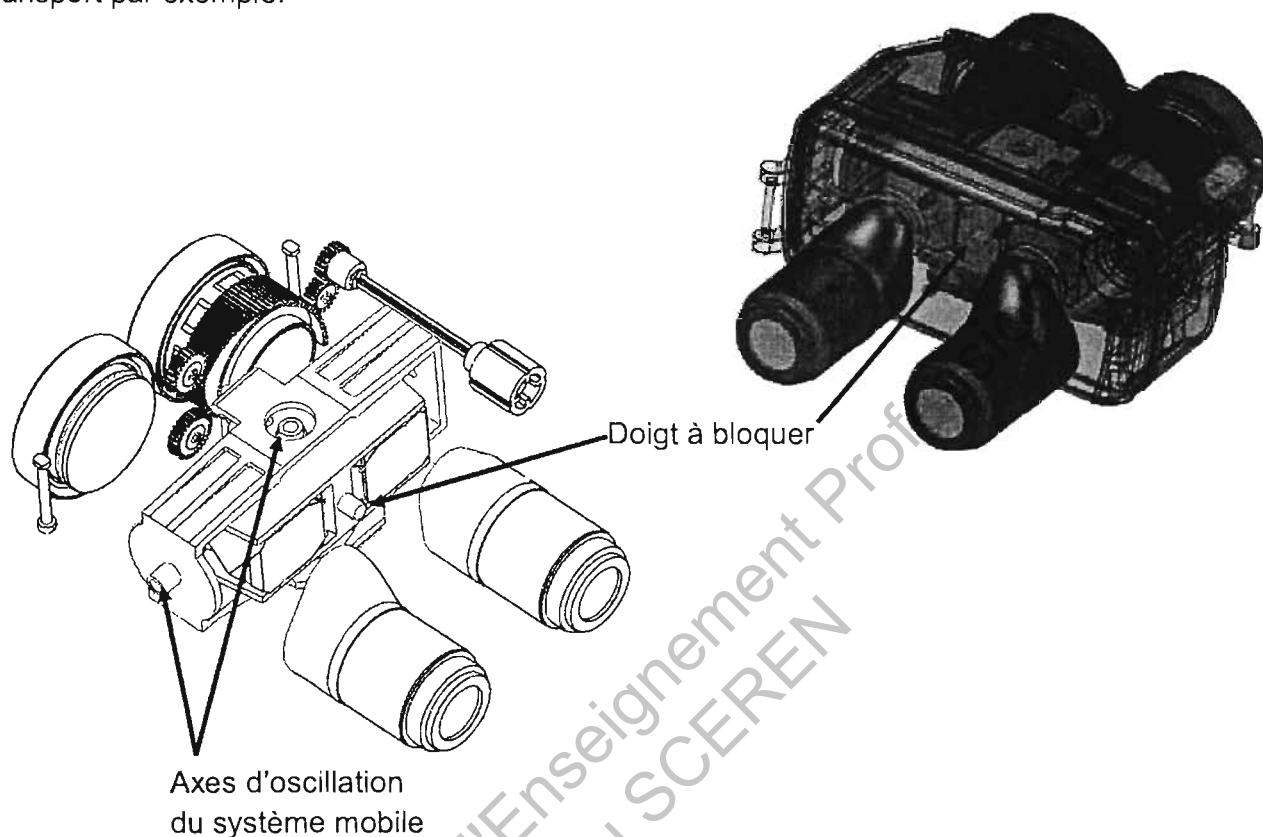
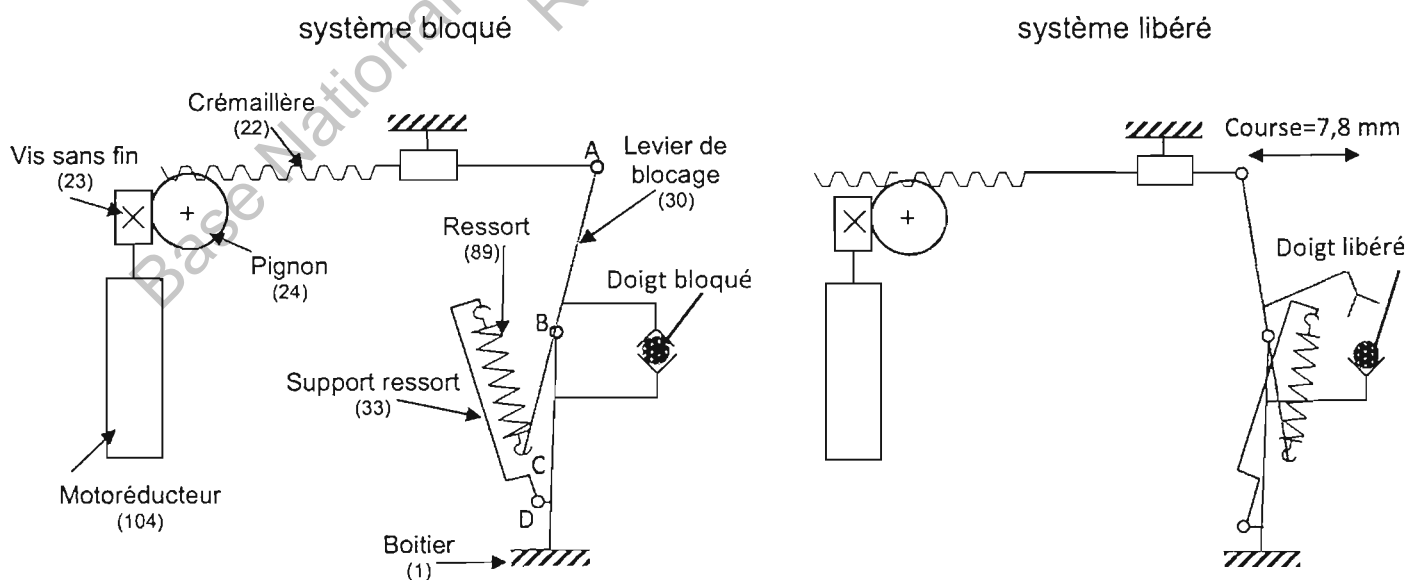
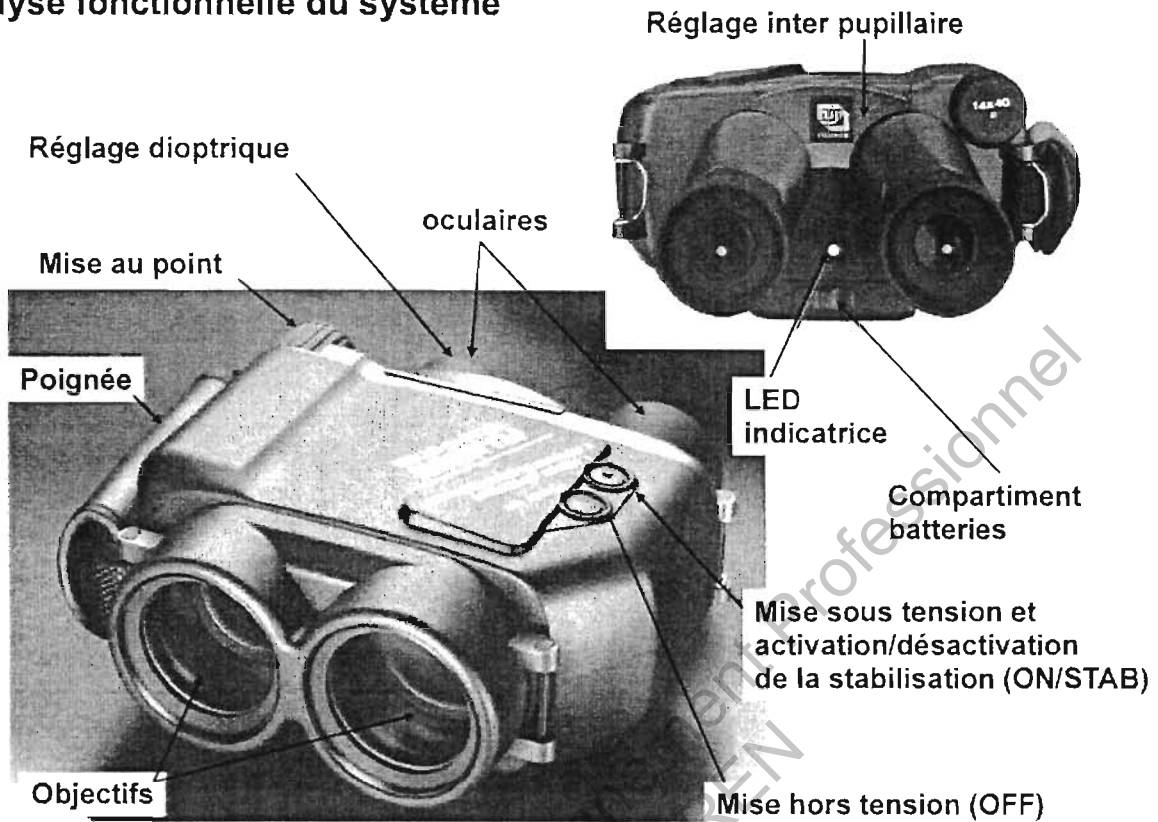


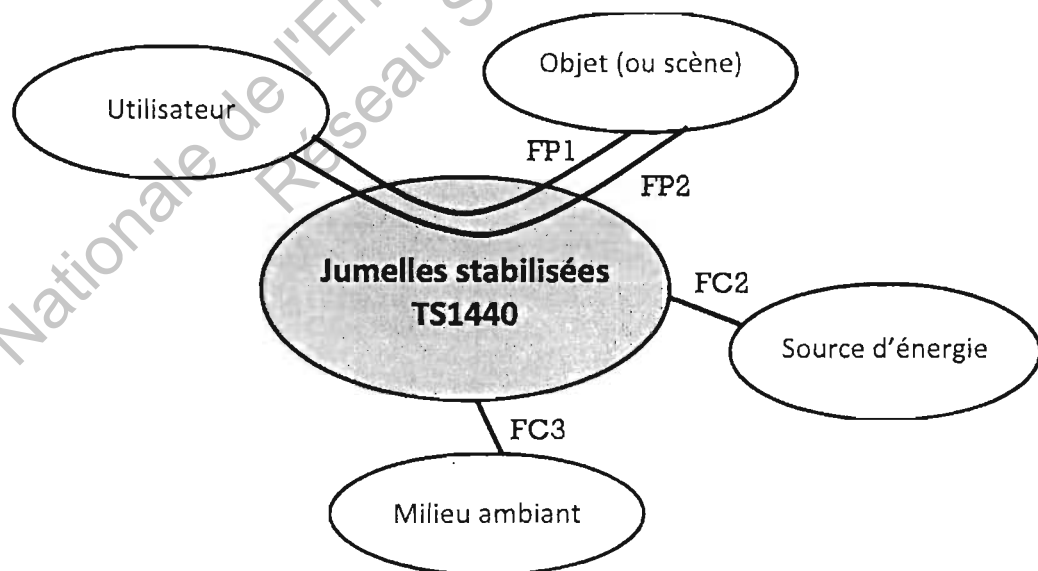
Schéma de principe du système de blocage :



2. Analyse fonctionnelle du système



2.1. Diagramme des inter-acteurs



2.2. Enoncé des fonctions

FP1 : Permettre l'observation d'un objet (ou d'une scène) distant en le grossissant.

FP2 : Stabiliser l'image grossie (fonction temporaire)

FC2 : Etre alimenté en énergie

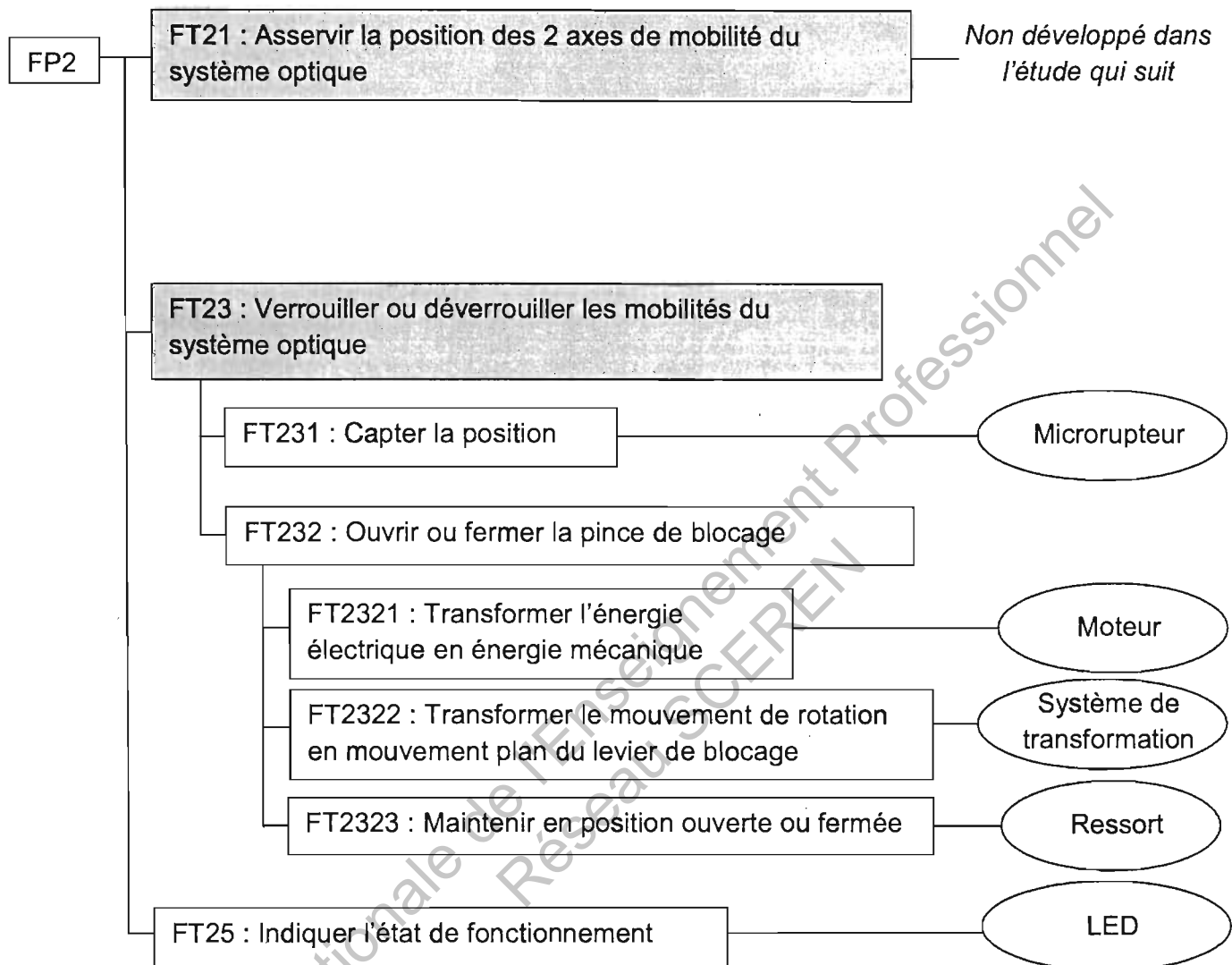
FC3 : Résister au milieu ambiant

2.3. Tableau de caractérisation des fonctions et détails relatifs aux solutions

Fonctions	Critères	Performances
FP1	Réglage dioptrique (*) Erreur sur l'échelle dioptrique Réglage inter-pupillaire Mise au point Grossissement Champ Ouverture des pupilles de sortie Visualiser l'état de fonctionnement Ergonomie : Prise en main et manipulation de la jumelle Poids Esthétisme	$>\pm 2\delta$ sur l'oculaire droit $< 1\delta$ Au-delà de 60 mm à 70 mm De 5 m à l'infini $14 \pm 5\%$ $4^\circ \pm 5\%$ $2,66 \pm 5\%$ LED : vert : mode de stabilisation actif, rouge : mise sous tension Dim. maxi : 200x160x90 1,4 kg maxi Design - couleur
FP2	Stabilité de l'image grossie Stabilisation activable et désactivable par commande manuelle sur le bouton-poussoir ON	Efficacité $> 80\%$ pour des vibrations > 5 Hz Temps maxi d'activation ou de désactivation : 1 s
FC2	Mise sous tension et hors tension Autonomie Imposition du type de piles Tension	2 Bouton-poussoir (ON, OFF) 3 h (en mode stabilisation) LR06 6 V
FC3	Intempéries Chocs Température Humidité	IK09 -20° à $+50^\circ$ 98% ($+5^\circ$ à $+35^\circ$)

(*) δ : dioptrie, en optique, la **dioptrie** est une unité de vergence homogène à l'inverse d'une longueur.
Vergence : une grandeur qui sert à caractériser les propriétés de focalisation d'un système

2.4. Diagramme FAST partiel de FP2 « Stabiliser l'image »



Lors de l'utilisation à très basses fréquences, le système de stabilisation apparaît moins performant que dans les fréquences plus élevées et devient inutile. De plus la consommation en énergie électrique du système de stabilisation réduit considérablement le temps de fonctionnement de la jumelle.

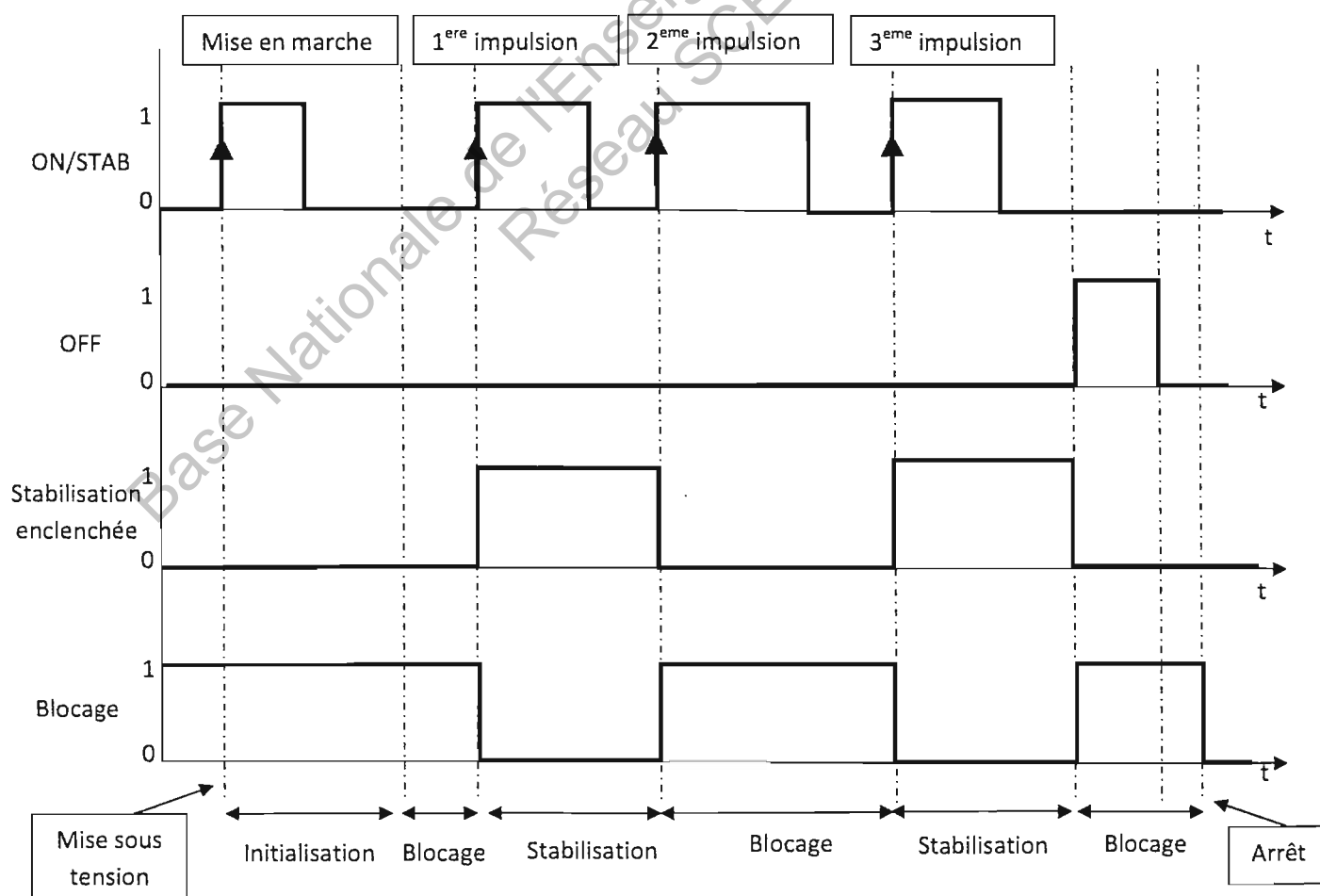
Efficacité de la stabilisation

Fréquence des vibrations Hz	Amplitude °	EL (élévation) %	AZ (azimut) %
0.5	1	20	10
1	1	55	60
5	1	90	85
10	0.5	95	95
20	0.5	95	95

Un bouton ON/STAB permet dans un premier temps de mettre sous tension le système. Une phase d'initialisation des capteurs et des moteurs est réalisée (d'une durée de 2s), puis suivie du blocage du système optique suspendu.

Une première impulsion sur ON/STAB active la stabilisation et l'impulsion suivante la désactive (blocage) et ainsi de suite... L'arrêt se fait par action sur un bouton OFF provoquant le blocage des prismes puis l'arrêt des jumelles

Le fonctionnement de la jumelle est donné dans le chronogramme ci-dessous :



Etude de la fonction technique « Mise sous tension » de FC2

On donne le schéma structurel partiel de la jumelle (voir DR5)

L'utilisateur effectue la mise sous tension par appui sur le bouton ON/STAB. Cette information active un relais bistable OMRON réf G6SK-2G (voir DT1) alimenté sous 6V. La commande du relais est assurée par un transistor de commutation Q1. Une résistance de base R2 permet de limiter le courant dans la base du transistor.

Problème : comment assurer un mode de marche et d'arrêt de la jumelle

Répondre sur feuille de copie

En fonction des caractéristiques électriques du relais

Q1. Quelle est l'intensité nécessaire au fonctionnement de la bobine du relais ?

Q2. Préciser le rôle des diodes D1 et D2 dans ce montage et justifier leur fonction.

Q3. Choisir dans les documents techniques, DT2-DT3, le transistor qui convient pour commander le relais. Préciser sa référence et justifier votre choix ?

Q4. En fonction de votre choix, déterminer la valeur de l'intensité de la base pour saturer le transistor.

Q5. Calculer la valeur de la résistance R2 pour saturer le transistor (ne pas tenir compte de la résistance R6).

Q6. Calculer la puissance nécessaire pour cette résistance.

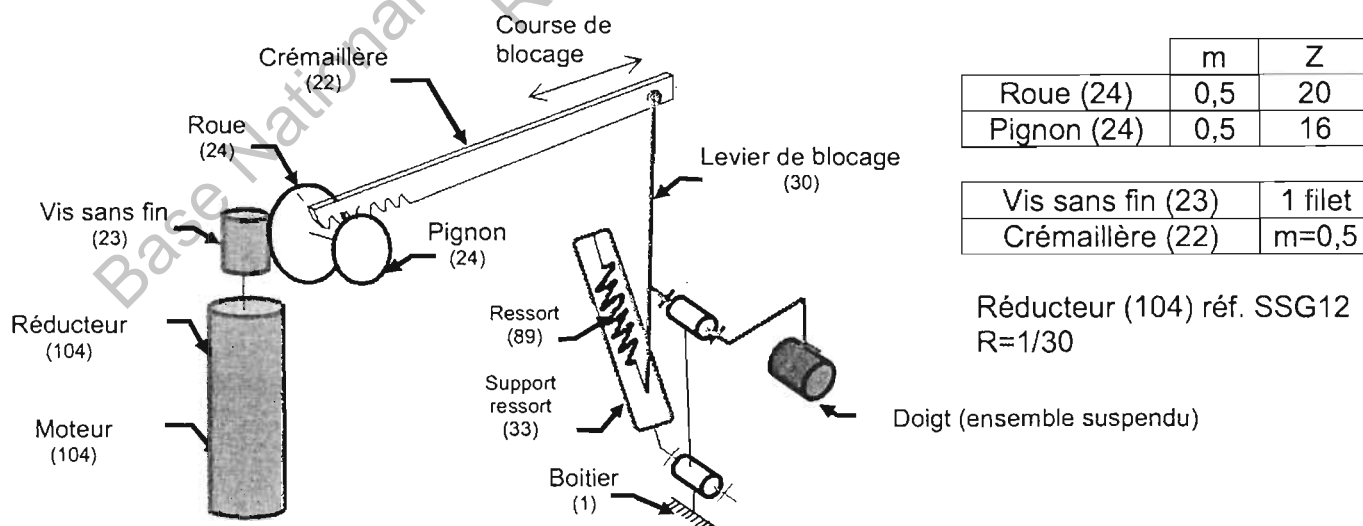
Q7. Choisir sa valeur normalisée à partir du document technique DT6.

Etude de la fonction « Ouvrir ou fermer la pince de blocage » FT232

On donne

- Système de transformation de mouvement retenu : pignon – crémaillère
- Les courbes caractéristiques du moteur sont données dans le document DT4

Problème : Validation du choix du moteur pour le système de blocage.



Lors du mouvement du système pignon-crémaillère les accélérations sont négligées et la vitesse de rotation du moteur est considérée constante.

Q8. Calculer la fréquence de rotation N_{24} du pignon (24).

Q9. Déterminer la fréquence de rotation du moteur N_m

Répondre sur document réponse DR1

Le choix a priori du moteur s'est porté sur le modèle SCL 12-2005, disponible dans l'entreprise. D'après les courbes caractéristiques de ce moteur et pour la fréquence de rotation déterminée précédemment :

Q10. Relever la valeur du couple moteur C_m

Q11. Relever la valeur du courant I_m

Q12. Quel est la puissance électrique P_m consommée par le moteur ?

Q13. Que peut-on dire du choix de ce moteur au vu de la courbe caractéristique du document DT4 ? Justifiez votre réponse.

Pour des raisons économiques (interchangeabilité avec d'autres cartes de commande en stock) on veut piloter le moteur par un circuit réf μ PD16806 (voir DT6). Ce circuit est constitué par des transistors de puissance MOS à faible résistance R_{on} .

La commande du circuit μ PD16806 se fait par les broches IN1 et IN2 reliées respectivement aux sorties P1.6 et P1.7 du microcontrôleur.

Problème : vérifier si le circuit est capable de fournir l'énergie nécessaire au moteur

Répondre sur feuille de copie

Q14. Justifier le choix du circuit μ PD16806 par rapport au fonctionnement du système de blocage.

Q15. Justifier la nécessité d'une adaptation de puissance entre le microcontrôleur et le moteur (courant max de sortie du microcontrôleur 25 mA).

Q16. Indiquer le type des transistors utilisés (voir DR2).

Répondre sur document réponse DR2

Q17. En fonction du chronogramme donné par le constructeur DT6, compléter la table de fonctionnement du circuit. Vous préciserez le mode de fonctionnement (sens direct, sens indirect, frein et stop) et l'état de la tension moteur V_m ($V_m = 0$ ou $V_m < 0$ ou $V_m > 0$)

Q18. Compléter le schéma de câblage correspondant à ce fonctionnement.

Répondre sur feuille de copie

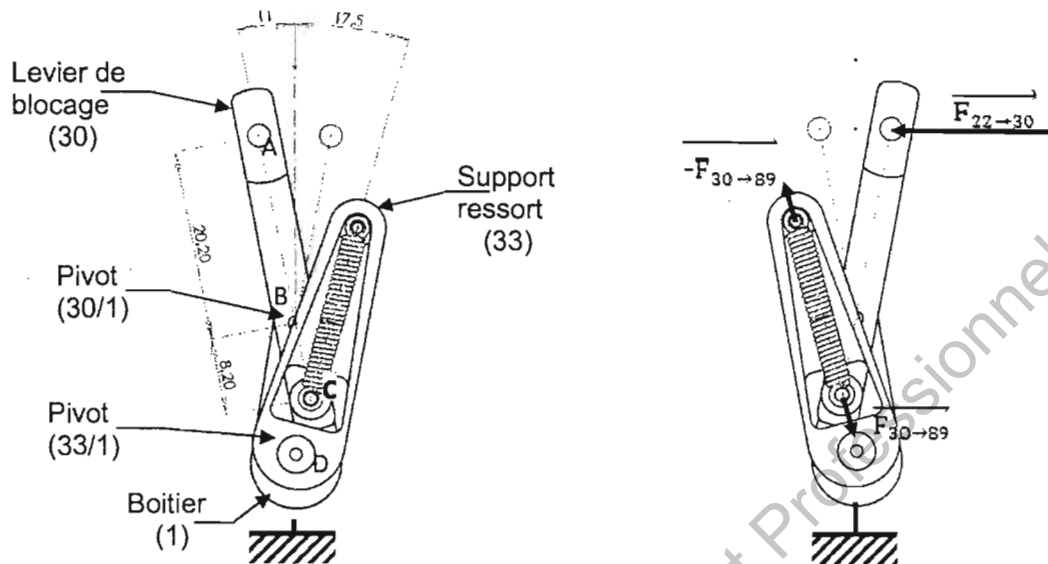
Q19. On suppose que les transistors T1 et T4 sont saturés, calculer le courant traversant le moteur au démarrage (l'alimentation V_{cc} du moteur est de 5V).

Q20. D'après vos résultats précédents, le composant est-il capable de piloter le moteur ? Justifier.

On donne

- Des expériences ont permis de connaître l'effort $\overline{F_{30 \rightarrow 89}}$ d'extension du ressort pendant le mouvement de blocage du dispositif à prismes : 4 N.
- Le rendement est évalué à : pour le réducteur SSG12, voir DT5
 $\eta = 0,5$ pour le système roue et vis sans fin
 $\eta = 0,7$ pour le système pignon crémaillère

- Le mécanisme précédemment décrit comporte deux positions remarquables :
 Position extrême de la crémaillère en butée à gauche : système bloqué
 Position extrême de la crémaillère en butée à droite : système libéré



Problème : Vérification du dimensionnement du moteur.

Répondre sur feuille de copie

Q21. D'après les données précédentes et celles du cahier des charges, calculer l'effort $\overline{F_{22 \rightarrow 30}}$ qu'exerce la crémaillère (22) sur le levier de blocage (30) au point A.

Répondre sur document réponse DR3

Q22. A partir de l'effort de traction $\overline{F_{30 \rightarrow 89}}$ qui s'exerce sur le ressort (89) au point C. Isoler le levier de blocage (30) et déterminer par une résolution graphique sur le document DR3 l'action exercée par la crémaillère (22) sur le levier de blocage (30).

Q23. En comparant les résultats des questions 21 et 22 peut-on valider le choix a priori du moteur ? Justifiez votre réponse

Etude de la fonction « Capter la position » FT231

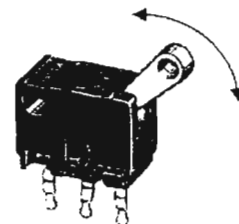
Une étude a permis de mettre en évidence que la course (au niveau de la crémaillère) nécessaire au blocage/déblocage du système est de 7,8mm.

Le positionnement des deux capteurs sur la crémaillère doit être le plus précis possible.

Problème : concevoir les formes d'une pièce permettant de positionner les capteurs.

Données

- Des capteurs :
Caractéristiques capteurs et dimensions : DT7
- Positionnement :
Partie de détection parallèle à la crémaillère.
- Liaisons complète démontable capteur/pièce support.



Répondre sur document réponse DR4

Q24. Représenter à main levée les capteurs en position.

Q25. Concevoir à la main la solution c'est-à-dire :

Représenter :

- Les formes permettant de fixer de façon complète et démontable les capteurs sur la pièce support.
- Les formes permettant de mettre en position les capteurs par rapport à la crémaillère.
- Les formes permettant le déclenchement des capteurs en fin de course.

Les informations fournies par les capteurs I2 et I1 sur le schéma structurel sont des signaux binaires actifs sur un état bas. Ces signaux sont respectivement connectés aux broches P1.2 et P1.3 du microcontrôleur

Problème : Proposer un schéma de câblage des capteurs

Répondre sur document réponse DR5

Q26. Compléter le schéma structurel permettant d'obtenir ces informations

Q27. Quel est le rôle des résistances R6 et R7

Etude de la fonction « Transformer le mouvement de rotation en mouvement plan du levier de blocage » FT2322

Données

- Les formes partielles des différents composants de la jumelle.
- Les formes et dimensions partielles de la crémaillère.
- L'architecture du mécanisme.

Problème : concevoir les formes de la crémaillère.

Répondre sur document réponse DR6

Q28. Représenter la crémaillère à main levée et concevoir :

- Les formes de la crémaillère afin de réaliser :
 - La liaison entre la crémaillère et le boîtier de la jumelle permettant le guidage en translation.
 - La liaison entre la crémaillère et le levier de blocage permettant la transmission de l'effort de serrage.
- Représenter les formes correspondantes sur les autres pièces.

Nota : Le candidat veillera à représenter la solution de la façon la plus compréhensible. Il pourra ajouter toute vue et information supplémentaire (perspective, vue partielle, vue de détail, etc ...).

Etude de la fonction « ALIMENTER » FC2

Dans cette partie, on néglige la phase de démarrage.

On donne :

- La tension nécessaire au fonctionnement de la jumelle : 6V
- Imposition du type de pile
- L'autonomie actuelle de fonctionnement est donnée dans le cahier des charges (3H)
- L'intensité moyenne nécessaire au fonctionnement en mode de stabilisation : 240mA
- L'intensité moyenne en mode bloqué : 64mA
- La durée du déplacement du système de blocage ou de déblocage : 1s
- L'intensité moyenne lors du déplacement (blocage, déblocage ou déblocage, blocage) : 300mA
- Pour un utilisateur la durée moyenne d'observation avec la jumelle est de 7 minutes en mode stabilisé sur une période de 10minutes
- La documentation DT1 sur les piles

***Problème :** Réévaluer l'autonomie des jumelles en prenant en compte la consommation additionnelle du système de blocage.*

Répondre sur feuille de copie

Q29. Quel est le nombre de piles nécessaires pour alimenter correctement les jumelles ? Donner le schéma électrique de leur association.

Q30. Quelle est la consommation en mAh pour un fonctionnement d'1 heure ?

Q31. Quelle est l'autonomie de la jumelle ? Est-elle compatible avec le cahier des charges ?

BREVET DE TECHNICIEN SUPERIEUR
**CONCEPTION ET INDUSTRIALISATION
EN MICROTECHNIQUES**

SESSION 2012

Épreuve E 4 :
CONCEPTION PRELIMINAIRE
D'UN SYSTEME MICROTECHNIQUE

Durée : 4 heures
Coefficient : 2

JUMELLE STABILISEE FUJI TS-1440

DOSSIER TECHNIQUE

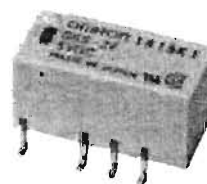
Ce dossier comporte 7 pages numérotées DT 1/7 à DT 7/7

Base Nationale de l'Enseignement Professionnel
Réseau SCEREN

Extrait documentation relais

OMRON

Low Signal Relay

G6S**G6SK – Standard dual coil latching (G6SK-2F, G6SK-2G, G6SK-2)**

Set coil			Reset coil	
Rated voltage (VDC)	Rated current (mA)	Coil resistance (Ω)	Rated current (mA)	Coil resistance (Ω)
3	66.6	45	66.6	45
4.5	44.4	101	44.4	101
5	40.0	125	40.0	125
6	33.3	180	33.3	180
9	22.2	405	22.2	405
12	16.7	720	16.7	720
24	12.5	1,920	12.5	1,920

Documentation Piles

Piles électriques alcalines

Types



Caractéristiques

Tension	Type	Dim. (mm)	Capacité	Nb pcs.	Réf.
1,5 V	N	Ø 12 x 30,2	800 mAh	1	LR1
1,5 V	AAAA	Ø 8 x 40,2	500 mAh	1	LR61
1,5 V	LR03 (AAA)	Ø 10,5 x 44,5	1100 mAh	4	LR03
1,5 V	LR6 (AA)	Ø 14,5 x 50,5	2600 mAh	4	LR6
1,5 V	LR14 (C)	Ø 26,2 x 50	7800 mAh	2	LR14T
1,5 V	LR20 (D)	Ø 34,2 x 61,5	16500 mAh	2	LR20T
9 V	6LR61	26 x 17,5 x 49	500 mAh	1	6LR61
4,5 V	3R12 (plate)	62 x 22 x 67	4400 mAh	1	3LR12
12 V	MN21	Ø 10,3 x 28,5	38 mAh	1	V23GA

Caractéristiques électrique transistor BFT25A



BFT25A

NPN 5 GHz wideband transistor

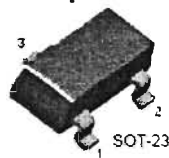
Rev. 5 — 12 September 2011

Quick reference data

Table 1. Quick reference data

Symbol	Parameter	Conditions	Min	Typ	Max	Unit
V_{CBO}	collector-base voltage	open emitter	-	-	8	V
V_{CEO}	collector-emitter voltage	open base	-	-	5	V
I_C	DC collector current		-	-	6.5	mA
P_{tot}	total power dissipation	up to $T_s = 165\text{ °C}$	<u>(1)</u> -	-	32	mW
h_{FE}	DC current gain	$I_C = 0.5\text{ mA}$; $V_{CE} = 1\text{ V}$	50	80	200	

Caractéristiques électriques transistor BC856



BC856-

PNP Epitaxial Silicon Transistor 1. Base 2. Emitter 3. Collector

Absolute Maximum Ratings* $T_J = 25^\circ\text{C}$ unless otherwise noted

Symbol	Parameter	Value	Units
V_{CB0}	Collector-Base Voltage		
	: BC856	-80	V
	: BC857/860	-50	V
	: BC858/859	-30	V
V_{CEO}	Collector-Emitter Voltage		
	: BC856	-65	V
	: BC857/860	-45	V
	: BC858/859	-30	V
V_{EBO}	Emitter-Base Voltage	-5	V
I_C	Collector Current (DC)	-100	mA

Electrical Characteristics* $T_J = 25^\circ\text{C}$ unless otherwise noted

Symbol	Parameter	Test Condition	Min.	Typ.	Max.	Units
I_{CBO}	Collector Cut-off Current	$V_{CB} = -30\text{V}, I_E = 0$			-15	nA
h_{FE}	DC Current Gain	$V_{CE} = -5\text{V}, I_C = -2\text{mA}$	110		800	
$V_{CE(sat)}$	Collector-Emitter Saturation Voltage	$I_C = -10\text{mA}, I_B = -0.5\text{mA}$		80	300	mV
		$I_C = -100\text{mA}, I_B = -5\text{mA}$		-250	-650	mV
$V_{BE(sat)}$	Base-Emitter Saturation Voltage	$I_C = -10\text{mA}, I_B = -0.5\text{mA}$		700		mV
		$I_C = -100\text{mA}, I_B = -5\text{mA}$		-900		mV
$V_{BE(on)}$	Base-Emitter On Voltage	$V_{CE} = -5\text{V}, I_C = -2\text{mA}$	300	600	750	mV
		$V_{CE} = -5\text{V}, I_C = -10\text{mA}$			-800	mV

Caractéristiques électriques transistor NPN BC846



1. Base 2. Emitter 3. Collector

Absolute Maximum Ratings* $T_J = 25^\circ\text{C}$ unless otherwise noted

Symbol	Parameter	Value	Units
V_{CB0}	Collector-Base Voltage		
	: BC846	80	V
	: BC847/850	50	V
V_{CEO}	Collector-Emitter Voltage		
	: BC846	65	V
	: BC847/850	45	V
V_{EBO}	Emitter-Base Voltage		
	: BC846/847	6	V
	: BC848/849/850	5	V
I_C	Collector Current (DC)	100	mA

Electrical Characteristics* $T_J = 25^\circ\text{C}$ unless otherwise noted

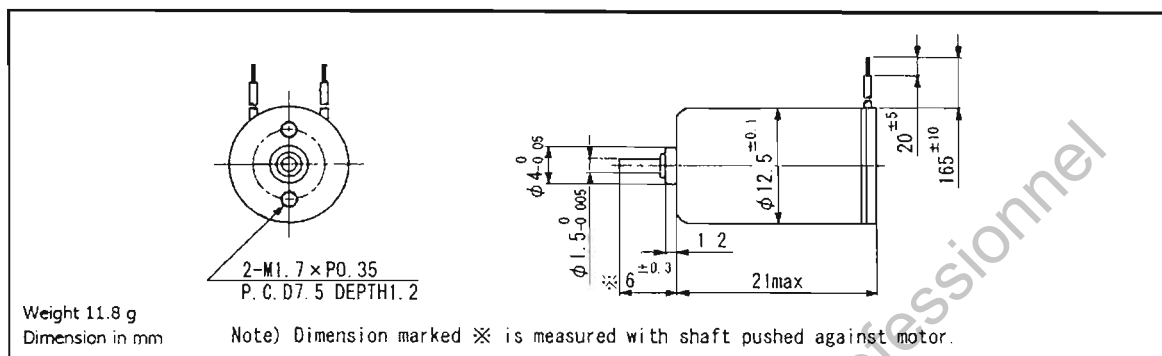
Symbol	Parameter	Test Condition	Min.	Typ.	Max.	Units
I_{CBO}	Collector Cut-off Current	$V_{CB} = 30\text{V}, I_E = 0$			15	nA
$\beta = h_{FE}$	DC Current Gain	$V_{CE} = 5\text{V}, I_C = 2\text{mA}$	110		800	
$V_{CE(sat)}$	Collector-Emitter Saturation Voltage	$I_C = 10\text{mA}, I_B = 0.5\text{mA}$		80	250	mV
		$I_C = 100\text{mA}, I_B = 5\text{mA}$		200	600	mV
$V_{BE(sat)}$	Collector-Base Saturation Voltage	$I_C = 10\text{mA}, I_B = 0.5\text{mA}$		700		mV
		$I_C = 100\text{mA}, I_B = 5\text{mA}$		900		mV
$V_{BE(on)}$	Base-Emitter On Voltage	$V_{CE} = 5\text{V}, I_C = 2\text{mA}$	500	300	700	mV
		$V_{CE} = 5\text{V}, I_C = 10\text{mA}$			720	mV



DC CORELESS MOTOR SERIES

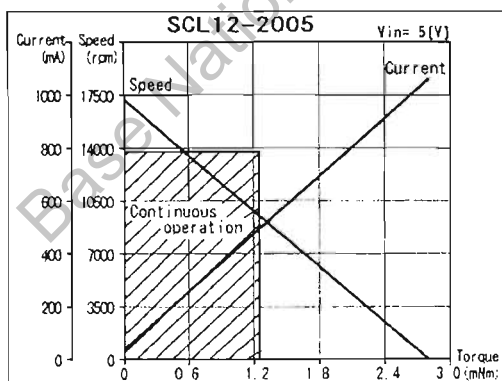
SCL12-20

Precious metal commutation



For combination with gearheads: SSG12, SPG12

Ordering number	SCL12				
	-2003	-2005	-2026	-2038	-20H3
1 Nominal voltage	3	5	9	12	15 V
2 Terminal resistance	2.6	4.7	26	38	126 Ω
3 Output power	0.79	1.3	0.75	0.87	0.39 W
4 Efficiency	62	75	69	62	55 %
5 No-load speed	15100	17200	15330	15900	11600 rpm
6 No-load current	53	20	10	14	8 mA
7 Stall torque	2.0	2.8	1.9	2.1	1.3 mNm
8 Friction torque	0.096	0.054	0.054	0.096	0.092 mNm
9 Back-EMF constant	0.19	0.29	0.57	0.72	1.2 mV/rpm
10 Torque constant	1.8	2.7	5.4	6.9	11.5 mNm/A
11 Slope of N-T curve	7580	6050	8260	7650	9070 rpm/mNm
12 Coil inductance	0.025	0.060	0.24	0.39	1.1 mH
13 Mechanical time constant	15	14	16	16	17 ms
14 Rotor inertia	0.19	0.23	0.18	0.19	0.18 gcm ²
Continuous operation					
15 Max. torque	1.1	1.2	1.1	1.1	0.96 mNm



V01

Namiki Precision Jewel Co., Ltd
TEL: +81-3-5390-7620 FAX: +81-3-5390-8082
URL: www.namiki.net
E-mail: kboinfo@namiki.net

Specifications subject to change without notice

General specifications

16 Operating temperature	-20...+60	°C
17 Max. coil temperature	+80	°C
18 Thermal resistances	$R_{th1} = 9, R_{th2} = 33$	K/W
19 Bearings type	Sintered sleeves	
20 Max. shaft radial load	1.2 (5 mm)	N
21 Max. shaft axial load	0.2	N
22 Max. axial load at standstill	9.8	N
23 Shaft radial play	0.05	mm
24 Shaft axial play	0.03...0.2	mm

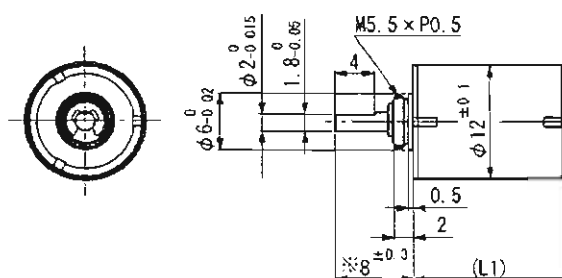
Options: Lead wires length, terminals instead of lead wires, shaft length, special coils, commutator with capacitors.



PRECISION GEARHEAD SERIES

SSG12

Spur gearhead



Dimension in mm

Note) Dimension marked $\otimes$ is measured with shaft pushed against gearhead.

For combination with motors: SCL12-20, SCL12-22, SCL12-30

General specifications

Housing material

Geartrain material

Recommended max. input speed

Operating temperature range

Max. backlash at no-load, 5 stages

Bearings on output shaft

Max. shaft radial load (10 mm from flange)

Max. shaft axial load

Max. shaft press fit force

Shaft radial play

Shaft axial play

55G12

Metal

Metal

8000

from

-10...+60

१८

5

④

Sintered sleeve bearings

3

2

1

N

20

N

0.03

mm

 ≤ 0.2

mm

Ratio (nominal)	Stage	Gearhead length, L1 [mm]	Gearhead weight [g]	Max. allowable torque [mNm]		Length with motor [mm]			Efficiency [%]	Direction of rotation
				Continuous	Intermittent	SCL12-20	SCL12-22	SCL12-30		
16 : 1	3	14	8.3	12	30	35	37	46	73	≠
25 : 1	3	14	8.3	12	30	35	37	46	73	≠
30 : 1	3	14	8.3	12	30	35	37	46	73	≠
47 : 1	4	16	9.2	15	30	37	39	48	66	=
74 : 1	4	16	9.2	15	30	37	39	48	66	=
94 : 1	4	16	9.2	15	30	37	39	48	66	=
175 : 1	5	18	10.2	15	30	39	41	50	59	≠
282 : 1	5	18	10.2	15	30	39	41	50	59	≠

Extrait de la documentation du driver moteur μ PD16806

DESCRIPTION

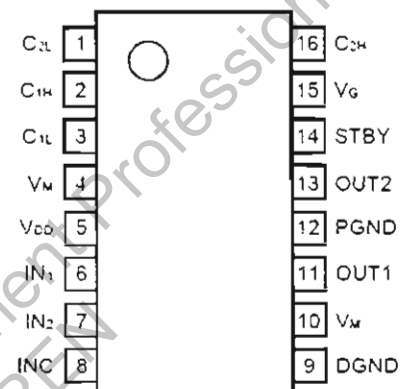
The μ PD16805 is a monolithic H bridge driver IC which uses low-ON resistance power MOS FETs in its driver stage. This driver has a forward, reverse, and brake functions and is ideal for the driver circuit of motors for camera that advance or rewind the film, and for auto focusing or zooming.

This IC supports a drive current of up to 1.0 A (DC).

FEATURES

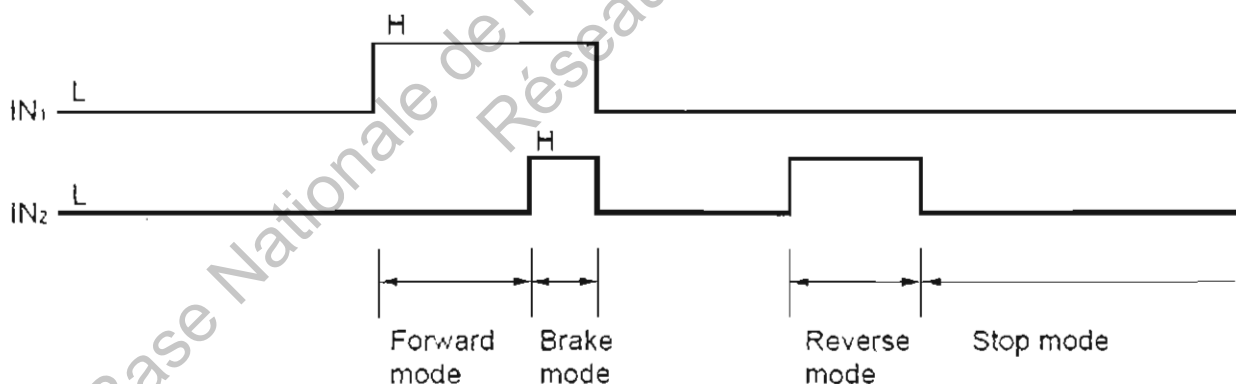
- High drive current
 $I_{DR} = 4.2 \text{ A MAX. at } PW \leq 200 \text{ ms (single pulse)}$
 $I_{DR} = 1.0 \text{ A (DC)}$
- Low-ON resistance (sum of ON resistances of top and bottom MOS FET)
 $R_{ON} = 0.4 \Omega \text{ TYP. at } I_{DR} = 1.0 \text{ A}$
- Standby function that turns OFF charge pump circuit
- Compact surface mount package
 16-pin plastic SOP (300 mil)

PIN CONFIGURATION (Top View)



ORDERING INFORMATION

Part Number	Package
μ PD16805GS	16-pin plastic SOP (300 mil)



Documentation Résistances

Valeurs normalisées des résistances de la série E12

Les valeurs normalisées des résistances de la série E12 sont des multiples de la série proposée ci-dessous.

1	1.2	1.5	1.8	2.2	2.7	3.3	3.9	4.7	5.6	6.8	8.2
---	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----

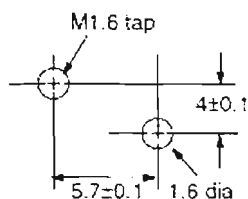
Chaque valeur du tableau peut-être multipliée par 10^0 , 10^1 , 10^2 , 10^3 , 10^4 , 10^5 , 10^6

Puissance normalisée des résistances : $\frac{1}{4} \text{ W}$, $\frac{1}{2} \text{ W}$, 1 W , 2 W , 3 W , 5 W , 7 W , 8 W

Dimensions

■ Mounting Holes

Note: All units are in millimeters unless otherwise indicated.



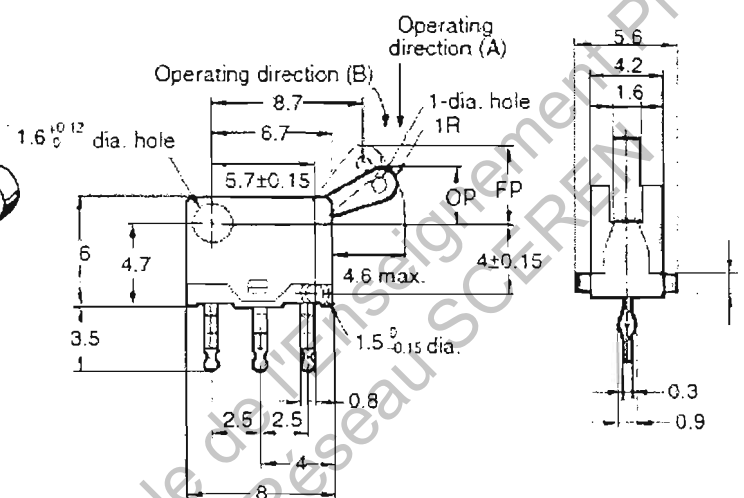
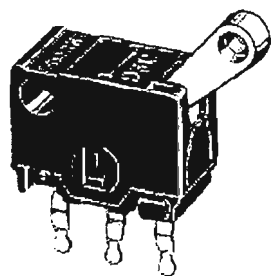
■ Dimensions and Operating Characteristics

Note: 1. All units are in millimeters unless otherwise indicated.

2. Unless otherwise specified, a tolerance of ± 0.4 mm applies to all dimensions.

D3C-1210/-2210

D3C-1220/-2220



Model	Non-shorting Models	
	D3C-1210	D3C-1220
OF max.	1.28 N {130 gf} (0.98 N)	0.39 N {40 gf} (0.29 N)
RF min.	0.10 N {10 gf} (0.15 N)	0.03 N {3 gf} (0.05 N)
FP max.	4.8 mm	
OP1	3.5 ± 0.3 mm	
OP2	2.5 ± 0.3 mm	
TTP	1.3 ± 0.4 mm	

DANS CE CADRE	Académie :	Session :
	Examen :	Série :
	Spécialité/option :	Repère de l'épreuve :
	Epreuve/sous épreuve :	
	NOM :	
	(en majuscule, suivi s'il y a lieu, du nom d'épouse)	
NE RIEN ÉCRIRE	Prénoms :	N° du candidat
	Né(e) le :	(le numéro est celui qui figure sur la convocation ou liste d'appel)
	Appréciation du correcteur	
Note :		

Il est interdit aux candidats de signer leur composition ou d'y mettre un signe quelconque pouvant indiquer sa provenance.

BREVET DE TECHNICIEN SUPERIEUR
CONCEPTION ET INDUSTRIALISATION
EN MICROTECHNIQUES

SESSION 2012

Épreuve E 4 :
CONCEPTION PRELIMINAIRE
D'UN SYSTEME MICROTECHNIQUE

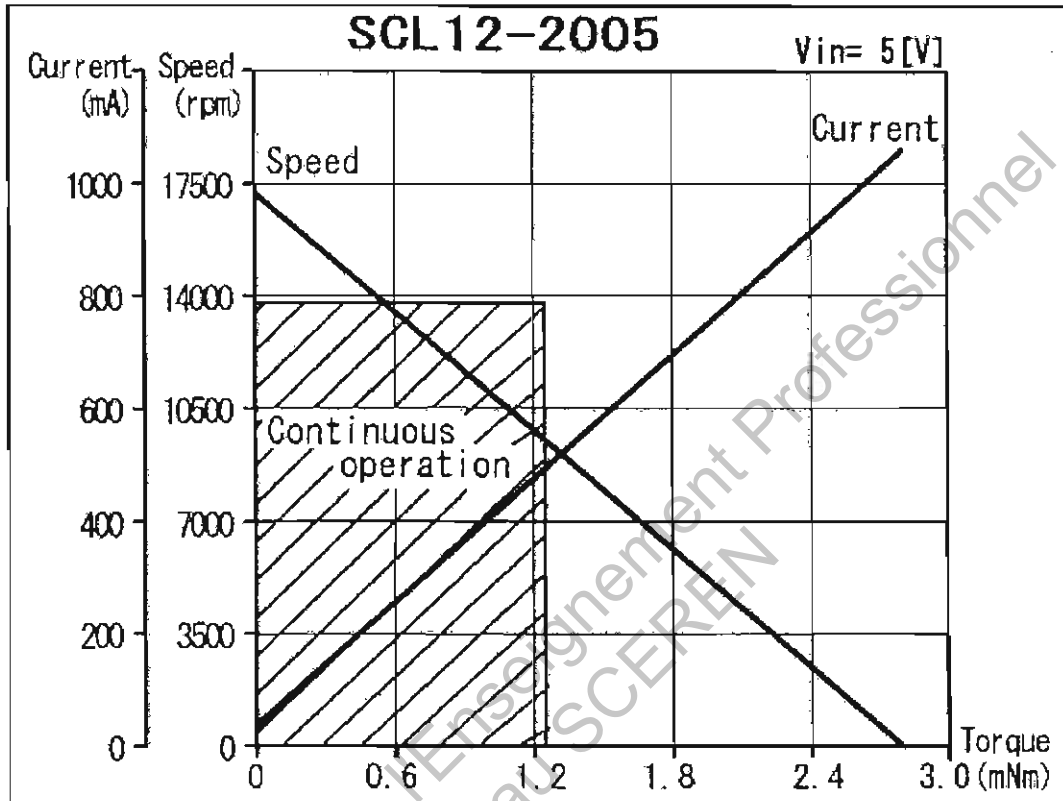
Durée : 4 heures
Coefficient : 2

JUELLE STABILISÉE FUJI TS-1440

DOCUMENTS REPONSE

Ce dossier comporte 6 pages numérotées DR 1/6 à DR 6/6

NE RIEN ECRIRE DANS CETTE PARTIE



Q10. Valeur du couple moteur C_m

Q11. Valeur du courant I_m

Q12. Puissance électrique P_m consommée par le moteur ?

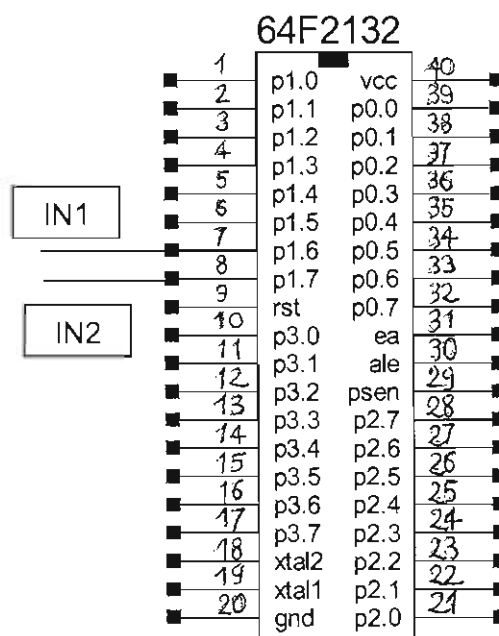
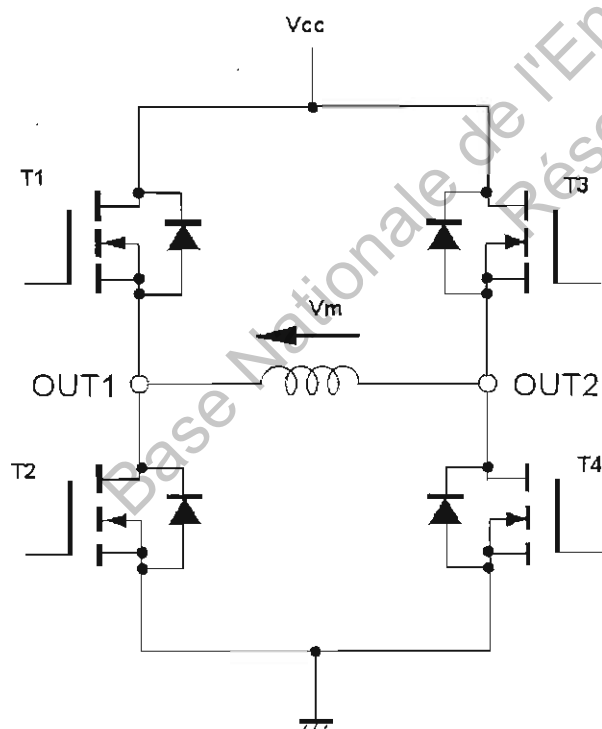
Q13. Que peut-on dire du choix de ce moteur au vu de la courbe caractéristique du document DT4 ? Justifiez votre réponse.

NE RIEN ECRIRE DANS CETTE PARTIE

Réponse question Q17 (table de fonctionnement à compléter)

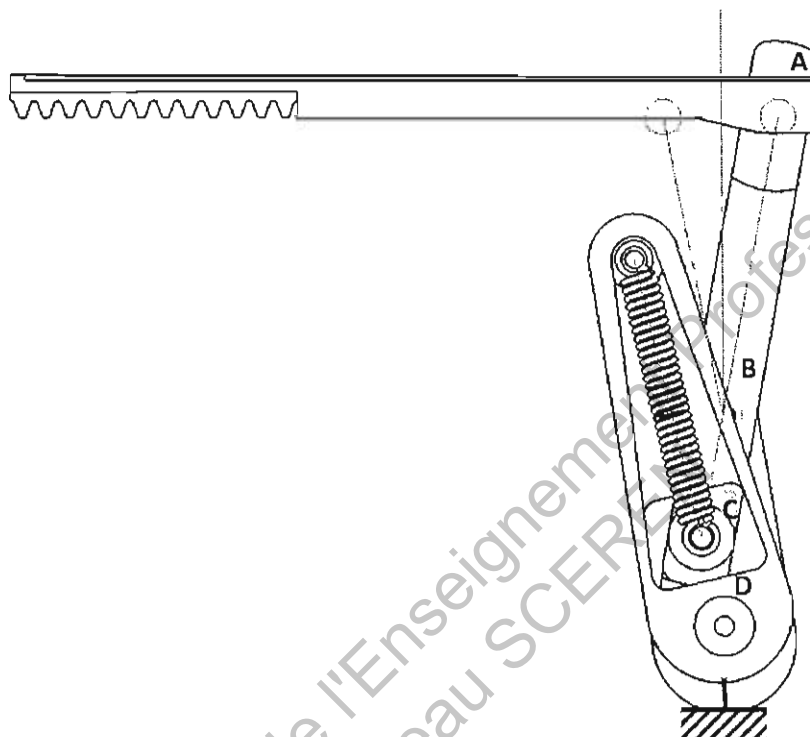
Commande circuit UPD15608		Signal de sortie microcontrôleur		Mode fonctionnement	V _m
IN1	IN2	P 16	P17		
0	0	0	0		V _m = 0

Réponse question Q18



NE RIEN ECRIRE DANS CETTE PARTIE

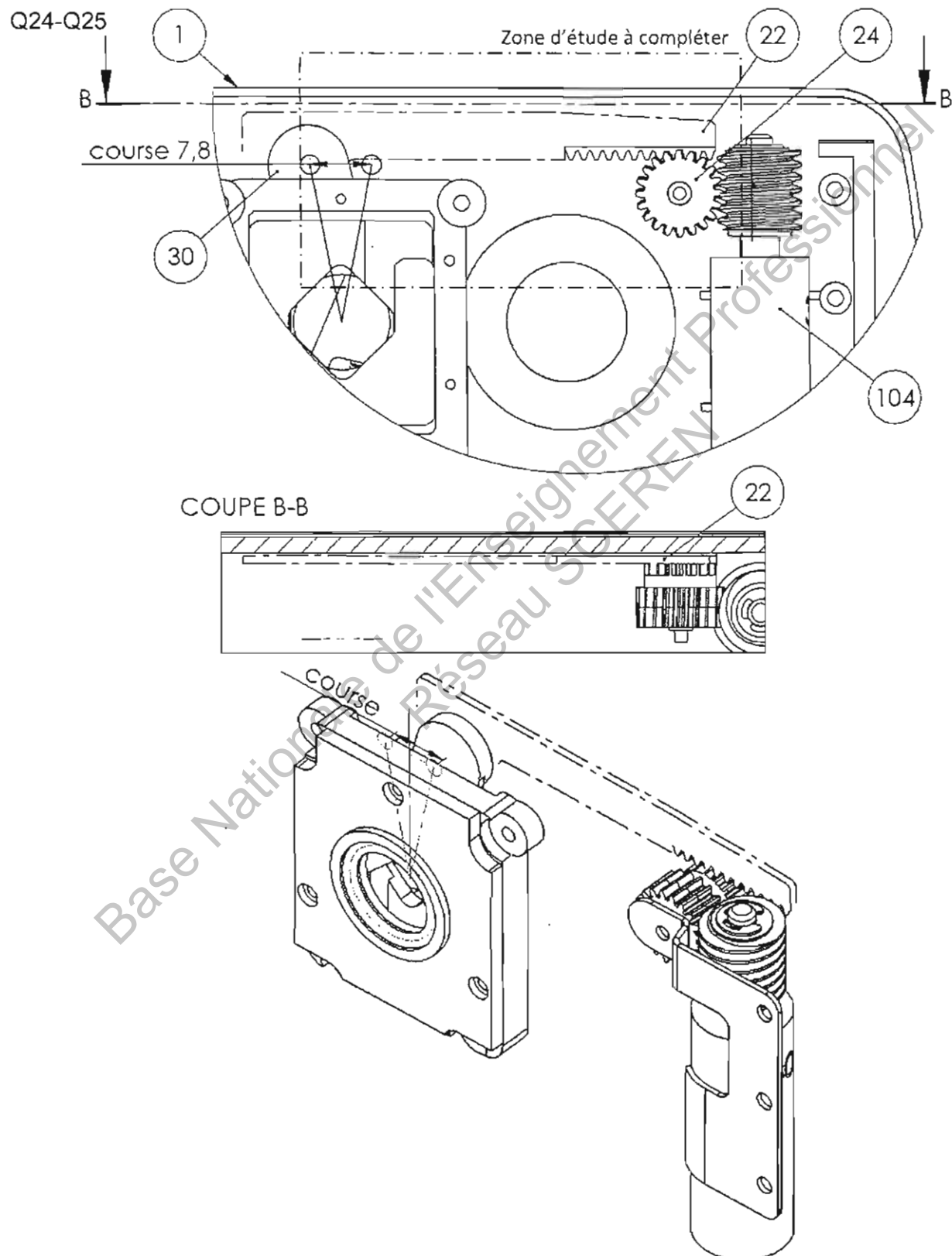
Réponse question Q22



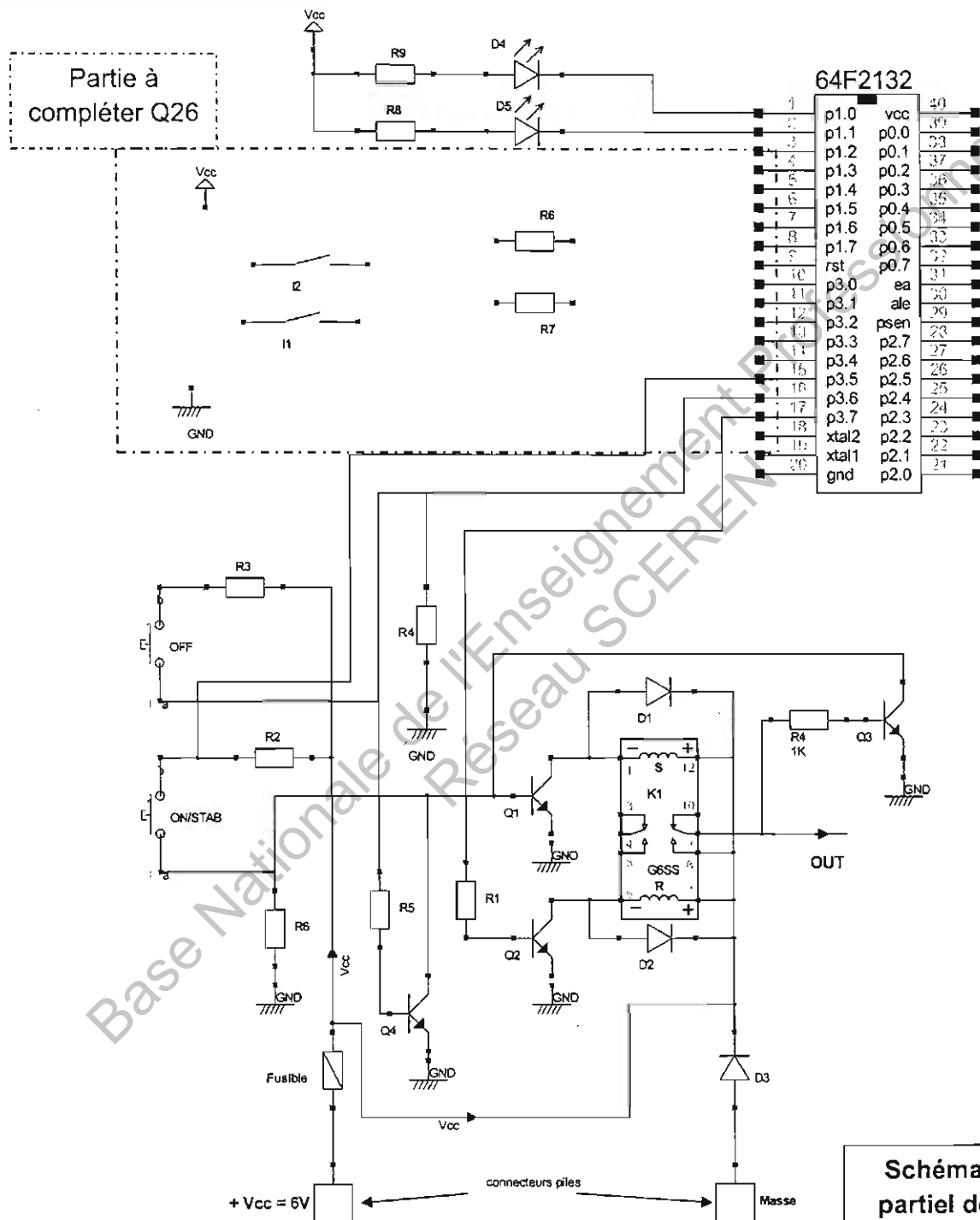
$$\|\vec{F}_{22 \rightarrow 30}\| =$$

Ech : 10 mm pour 1 N

NE RIEN ECRIRE DANS CETTE PARTIE



NE RIEN ECRIRE DANS CETTE PARTIE

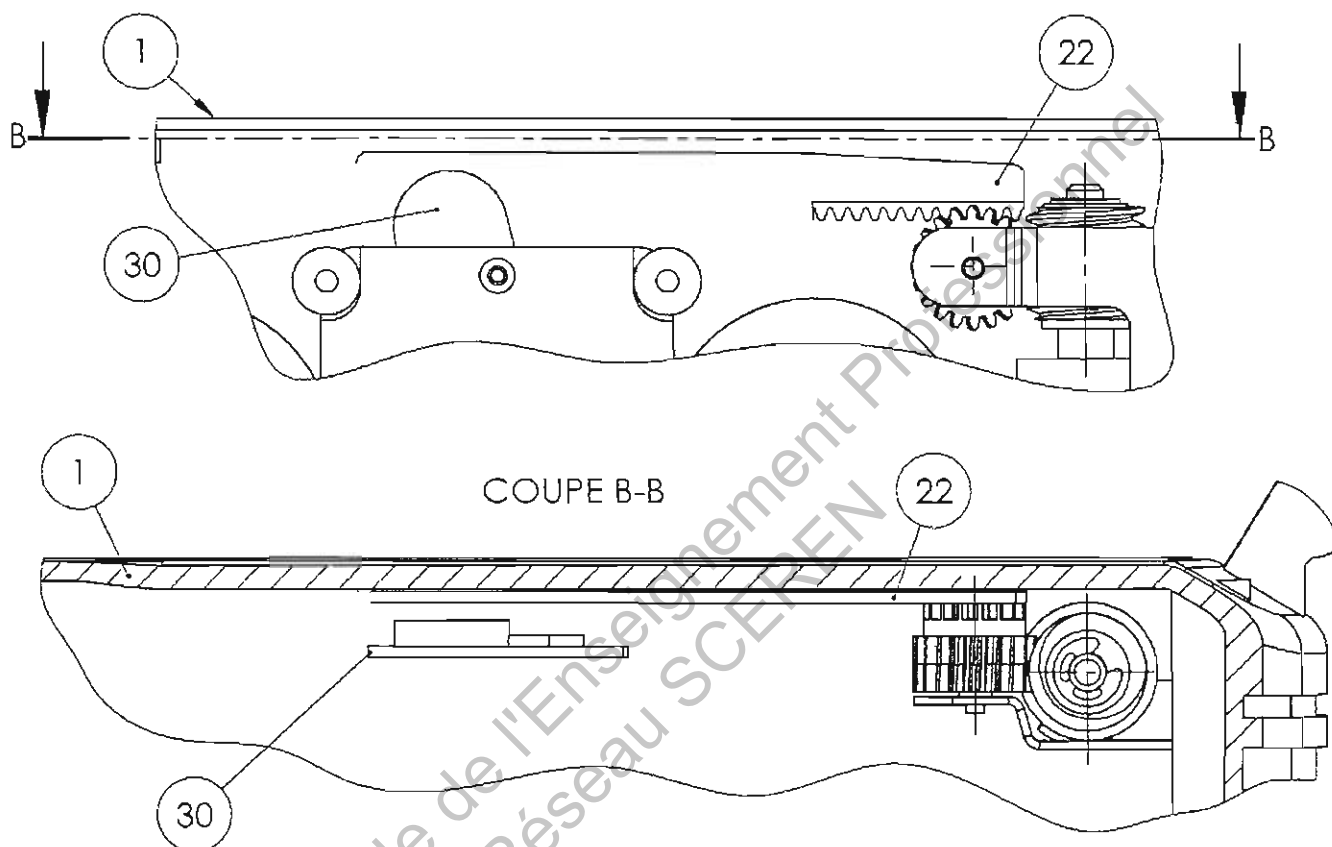


Réponse question Q27 (rôle des résistances) :

.....

NE RIEN ECRIRE DANS CETTE PARTIE

Réponse question Q28



Dessin de définition de la crémaillère (22).

