

Nom :

Prénom :

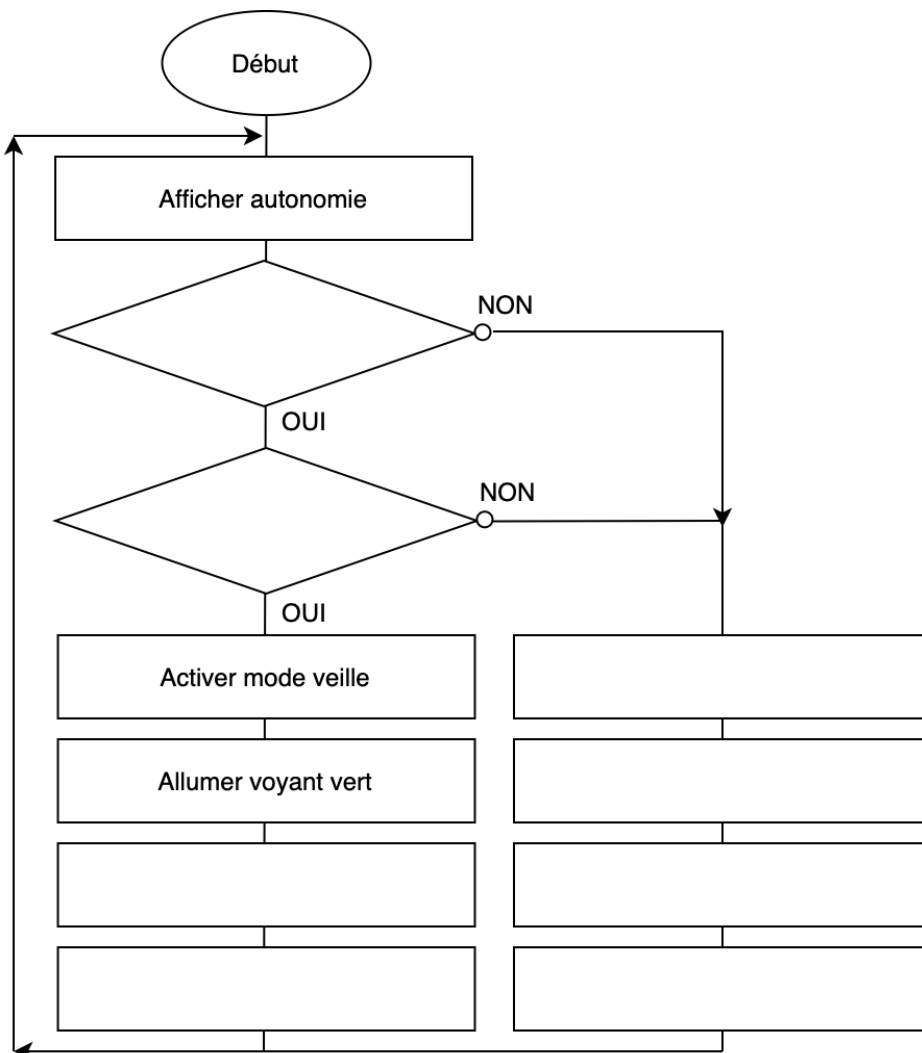
Classe : 3eme_____

Question 1 (2 points) : Mission du système (besoin à l'origine de l'objet technique)

Mission du système

Question 2 (2 points) : Autonomie du système avec 40kg de charge

--

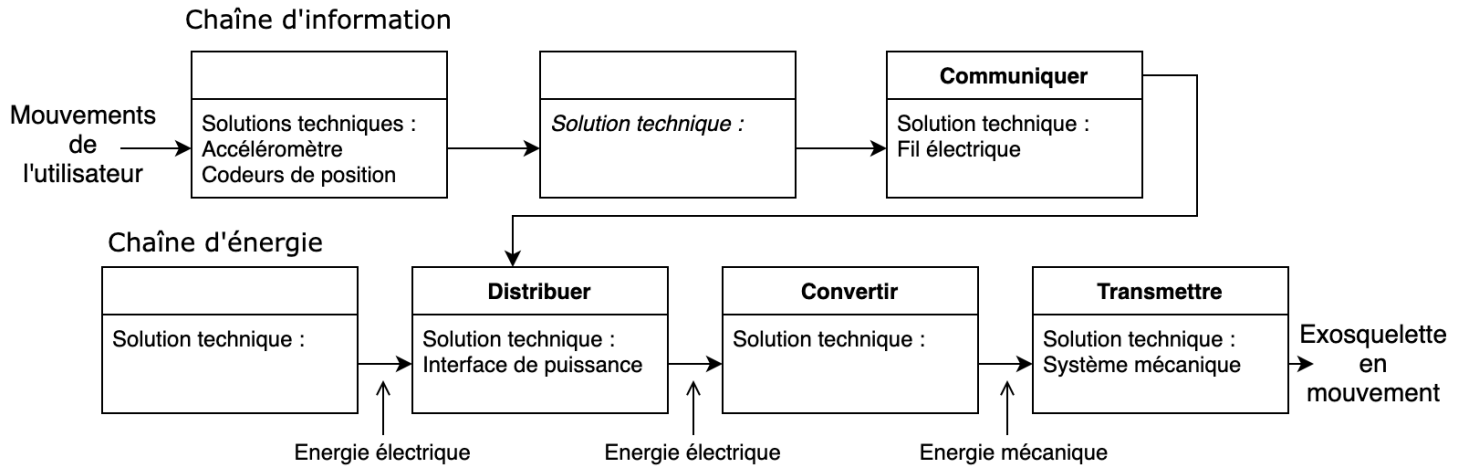


Question 3 (4 points) : Description du fonctionnement des modes Veille/Utilisation

Utiliser exclusivement :

- Utilisateur debout ?
- Activer mode utilisation
- Calculer "Gain Autonomie"
- Calculer "Perte Autonomie"
- Eteindre voyant vert
- Allumer voyant rouge
- Eteindre voyant rouge
- Absence de charge ?

Question 4 (6 points) : Gestion des flux d'informations et d'énergies



Question 5 (3 points) : Acquisition de la position du genou

Type d'information (logique / analogique)	
Type de signal (analogique / numérique)	
Nombre de bits nécessaires pour contenir l'ensemble des 16 positions	

Question 6 (4 points) : Lignes du programme pour sécuriser le genou de l'utilisateur

```

si Acquisition_Codeur_Genou > [ ] et Acquisition_Codeur_Genou < [ ] alors
  écrire sur le port série le texte Erreur : Rotation genou impossible
stop tout
  
```

Question 7 (4 points) : Choix et justifications de la connexion sans fil entre les exosquelettes et l'application

Ne rien écrire ici
