

Première
STI2D



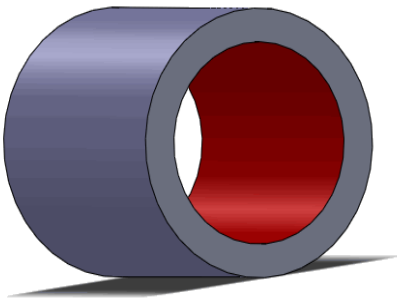
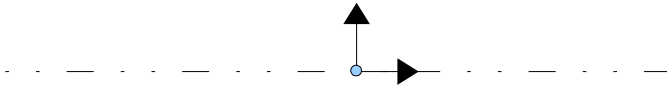

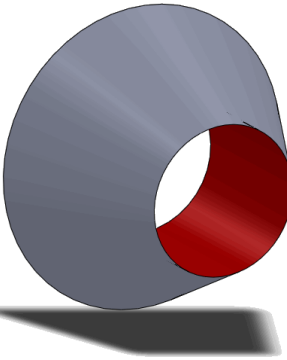


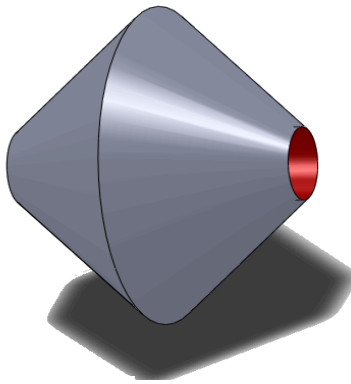
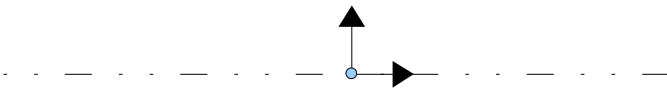

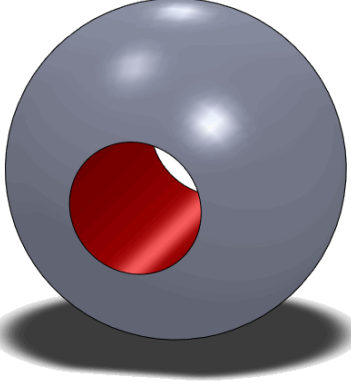
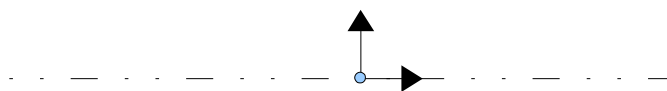

Thème n°1
Robot Rovio

TRONC COMMUN

Exercice 3.1 Dessiner un esquisse
Nom: _____ **note:** /20

A partir des perspectives données ci-dessous, dessiner les esquisses optimales en faisant apparaître :
les axes de construction et axes de symétrie en rouge, les cotes sans dimension et l'identification des fonctions

	Perspective du résultat attendu	Esquisse optimale proportionnée à tracer	Fcts	Pts
cone			 	/5
sphère			 	/5
torre			 	/5
diabolo			 	/5

	Perspective du résultat attendu	Esquisse optimale proportionnée à tracer	Fcts	
tube		 <i>Justesse de l'esquisse /2 Qualité du tracé /0,5 Cotes /2</i>		/5
Cone percé		 <i>Justesse de l'esquisse /2 Qualité du tracé /0,5 Cotes /2</i>		/5
toupie		 <i>Justesse de l'esquisse /2 Qualité du tracé /0,5 Cotes /2</i>		/5
Sphère percée		 <i>Justesse de l'esquisse /2 Qualité du tracé /0,5 Cotes /2</i>		/5

Note : Dans « justesse de l'esquisse » sera pris en compte la coïncidence d'un point de l'esquisse au repère, son tracé optimal proportionné avec axe de symétrie si il y a lieu et la totalité des cotes pour la contraindre.