

## 8 Faire varier la vitesse d'un moteur à CC

<p><b>1.</b> Le principe de la modulation de largeur d'impulsion :</p>	<p>(a) ne peut pas s'appliquer à un moteur à CC sans filtrage</p> <p>(b) peut s'appliquer à un moteur à CC du fait de son inertie</p> <p>(c) peut directement être appliqué via la sortie du microcontrôleur au moteur à CC</p> <p>(d) nécessite un transistor (ou autre circuit) qui "booste" la commande PWM</p>
<p><b>2.</b> Dans le cas de la Commande réversible en sens de rotation du tutoriel, quelle(s) proposition(s) est (sont) correcte(s)?</p>	<p>(a) Commander T1 et T3 en même temps (sans commander T2 et T4) permet d'arrêter le moteur</p> <p>(b) Commander T1 et T2 en même temps n'a aucun effet sur le montage</p> <p>(c) Ce type de commande nécessite 2 signaux PWM indépendants</p> <p>(d) Ce type de commande nécessite 2 signaux PWM complémentaires</p>

## 9 Connecter un capteur sonore et un haut-parleur au microcontrôleur

<p><b>1.</b> Le signal électrique issu d'un microphone :</p>	<p>(a) est directement applicable sur une entrée analogique de la carte Nucleo</p> <p>(b) doit être amplifié pour atteindre les 3,3 V de tension d'entrée maximale de l'ADC</p> <p>(c) est à valeur moyenne nulle et doit donc être décalé de 1,65 V pour s'adapter à l'ADC</p>
--	---