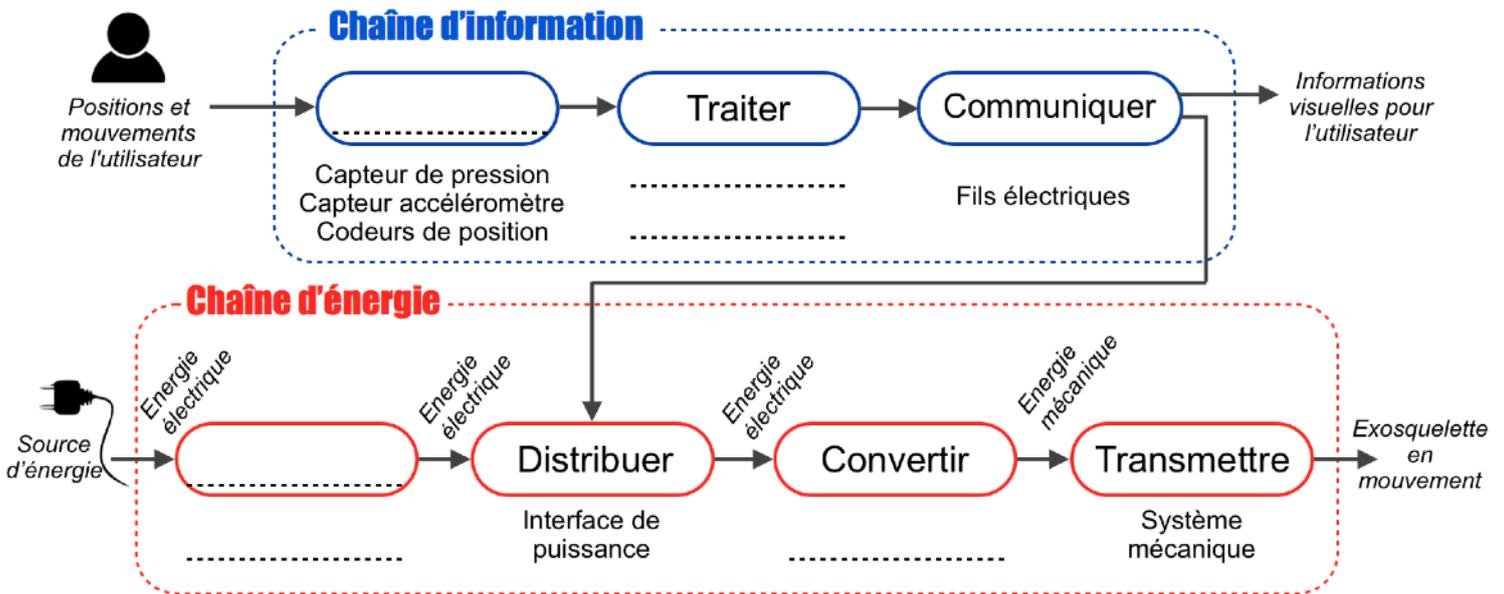


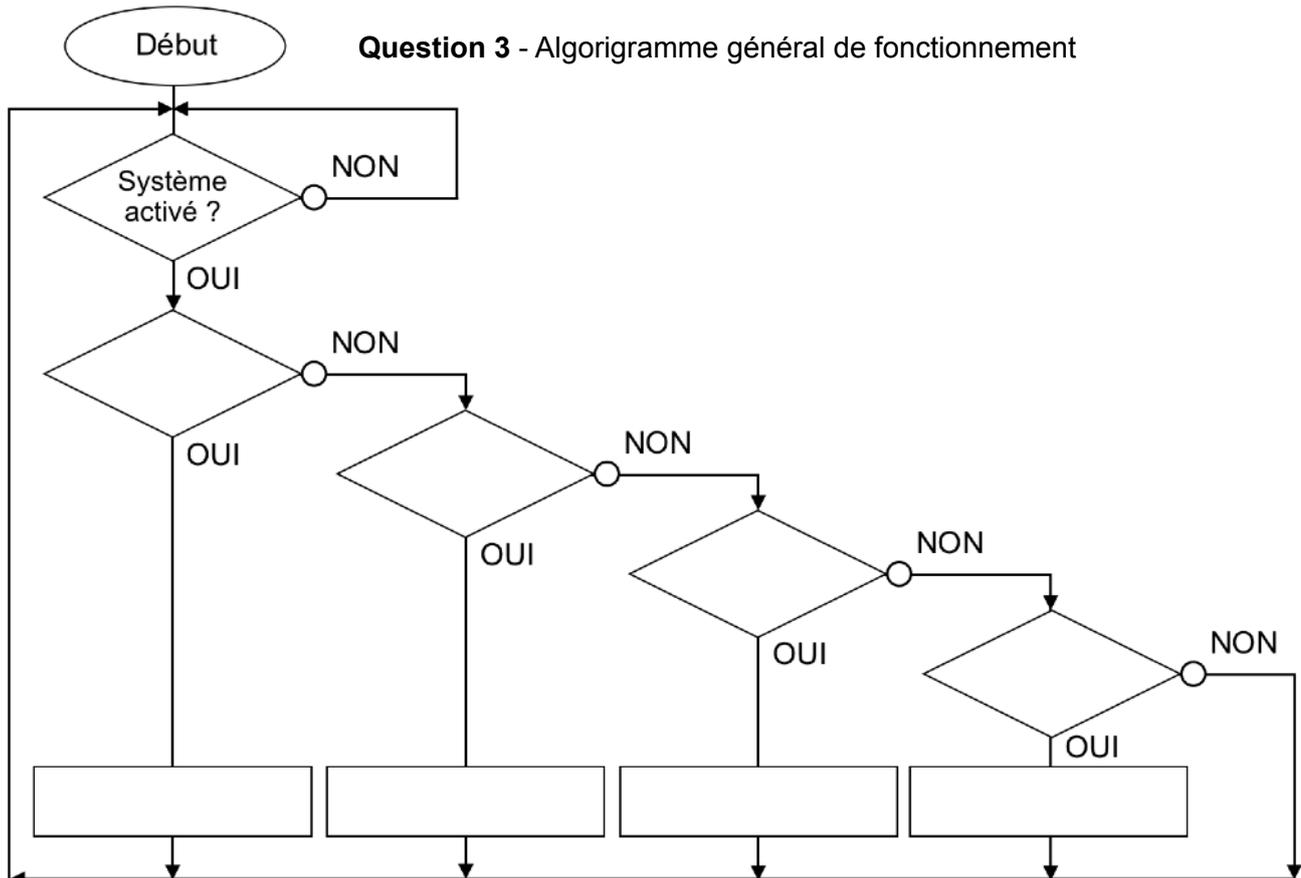
Question 1 - Autonomie du système avec 40 kg de charge

[Empty dashed box for answer to Question 1]

Question 2 - Chaîne d'information et chaîne d'énergie



Question 3 - Algorithme général de fonctionnement



Question 4 - Acquisition de la position des rotations

Nombre maximal théorique de positions détectables par le codeur	
Type d'information	
Nombre de bits nécessaires pour transporter cette information	
Valeur numérique de la position 12	
Valeur numérique de la position 14	

Question 5 - Programme de gestion de la sécurité de l'utilisateur

```
définir Sous_Prog_Secure
mettre Acquisition_Codeur_Hanche à l'état logique de la broche 8
mettre [ ] à l'état logique de la broche 9
si Acquisition_Codeur_Hanche > [ ] et Acquisition_Codeur_Hanche < [ ] alors
  écrire sur le port série le texte Erreur : Rotation hanche impossible
  stop tout
si [ ] > [ ] et [ ] < [ ] alors
  écrire sur le port série le texte Erreur : Rotation genou impossible
  stop tout
```

Question 6 - Exemple d'utilisation d'un exosquelette dans un domaine spécifique avec ses avantages

[Empty dashed box for answer]