

الامتحان الوطني الموحد للبكالوريا

الدورة الاستدراكية 2023

TTTTTTTTTTTTTTTTTTTT-TTT

الموضوع

RS 44

3h

مدة الإنجاز

علوم المهندس

المادة

3

المعامل

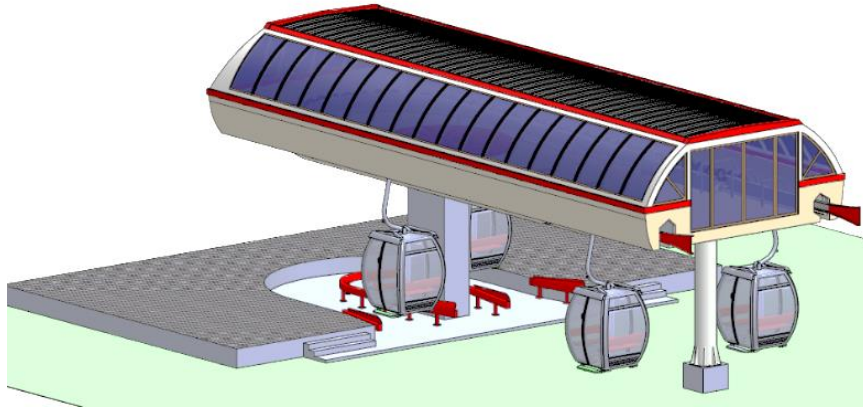
شعبة العلوم الرياضية مسلك العلوم الرياضية (ب)

الشعبة أو المسلك

Constitution de l'épreuve

Volet 1 :	Présentation de l'épreuve	page 1.
Volet 2 :	Présentation du système	pages 2, 3.
Volet 3 :	Substrat du sujet	pages 4, 5.
	Documents réponses D.Rep	pages 6, 7, 8, 9, 10, 11.
	Documents ressources D.Res	pages 12, 13, 14, 15, 16, 17.

Volet 1 : Présentation de l'épreuve



Système à étudier :	Système d'entraînement des cabines de téléphérique en gare.
Durée de l'épreuve :	3 h.
Coefficient :	3.
Moyens de calcul autorisés :	Calculatrices scientifiques non programmables.
Documents autorisés :	Aucun.

- Vérifier que vous disposez bien de tous les documents de 1/17 à 17/17.
- Rédiger les réponses aux questions posées sur les documents réponses D.Rep.

NB : Tous les documents réponses D.Rep sont à rendre obligatoirement.

Sauf indication contraire, prendre **deux chiffres après la virgule** pour tous les résultats des calculs.

Vos réponses aux questions dépendront beaucoup de l'importance prêtée à la recherche des informations que peuvent contenir les différentes **descriptions** et les **documents ressources**.
A chaque fois une lecture attentive est nécessaire.

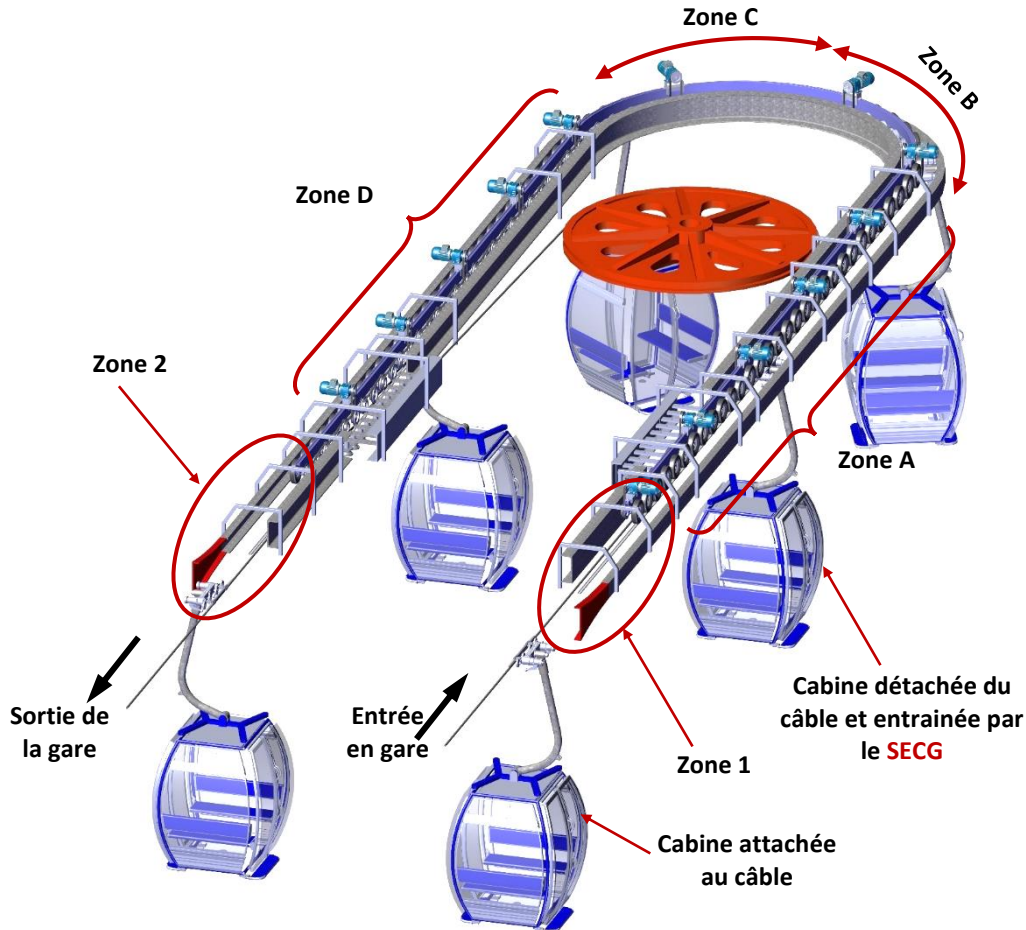
Volet 2 : Présentation du système

1. Mise en situation

Le téléphérique est un système de transport par câble entraînant des cabines reliant deux points (deux gares) dont le dénivelé est important. Le **câble** du téléphérique est animé d'une vitesse constante et continue qui est transmise aux cabines entre les deux gares.

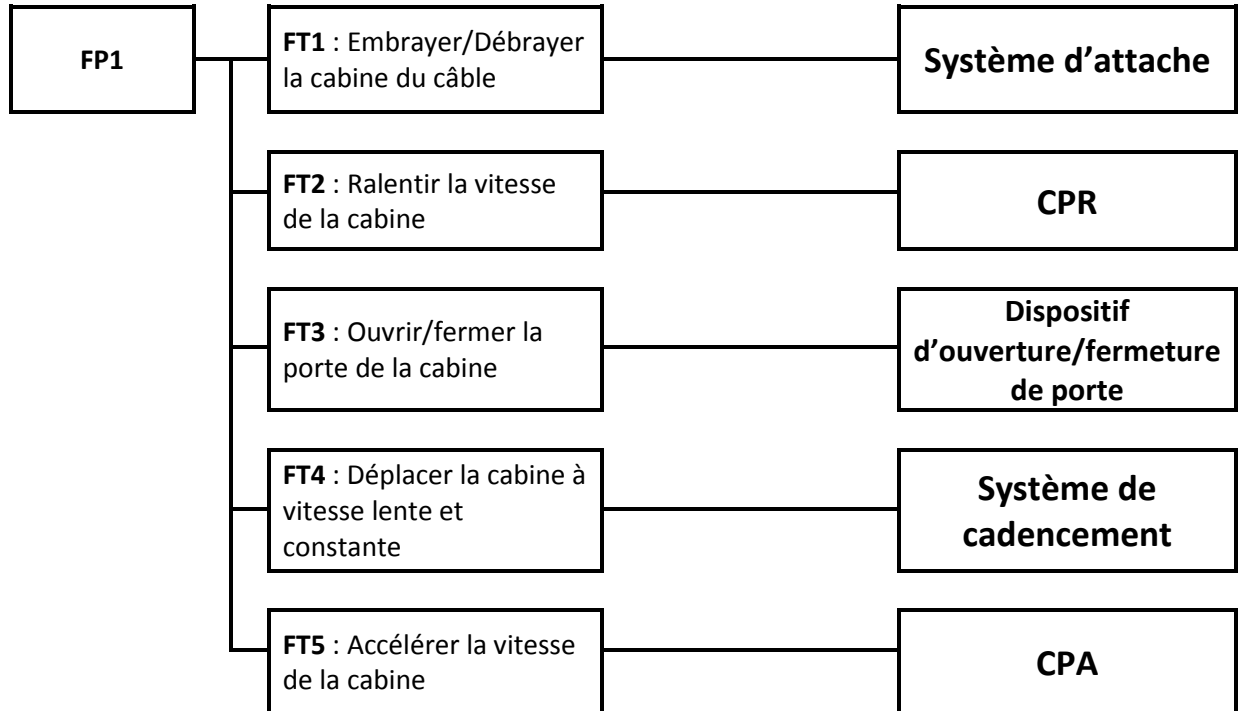
Le **Système d'Entrainement des Cabines de téléphérique en Gare (SECG)** -Objet de notre étude- permet donc l'entraînement des cabines en gare en vue de permettre un embarquement et un débarquement aisé et sécurisé des passagers.

2. Constituants et fonctionnement



- A l'entrée de la gare la cabine **se détache (se débraye)** du câble dans la **zone 1** appelée **zone de débrayage**. A la sortie elle est à nouveau **rattachée (embrayée)** au câble dans la **zone 2** appelée **zone d'embrayage**. Cela est assuré par un dispositif appelé : **Système d'attache** constitué par une paire de **pinces débrayables**.
- Une fois détachée du câble, la cabine entre dans la **zone A** appelée zone de **décélération** dans laquelle un **CPR (Convoyeur à Pneus Ralentisseur)** l'entraîne en ralentissant progressivement sa vitesse de translation.
- Dans les **zones B et C**, appelées zones de **cadencement**, les portes des cabines sont ouvertes par un dispositif d'ouverture/fermeture des portes et les cabines se déplacent à vitesse lente et sont régulièrement espacées pour permettre le **débarquement** de passagers en (**Zone B**) et l'**embarquement** d'autres passagers en (**Zone C**). Cela est assuré par un **système de cadencement** (Non étudié dans ce sujet).
- Dans la **zone D** appelée zone **d'accélération**, un **CPA (Convoyeur à Pneus Accélérateur)** entraîne la cabine en **accélération** progressivement sa vitesse de translation pour atteindre à la fin de cette zone la vitesse du câble.

3. FAST relatif à la fonction principale FP1 du système



Volet 3 : Substrat du sujet

Afin d'assurer le confort et la sécurité des passagers lors de l'embarquement et le débarquement en gare de téléphérique, le système **SECG** présente des solutions constructives pertinentes pour ce type de transport. Votre société vous a chargé d'assurer la supervision technique en gare, pour se faire vous devez prendre connaissance de l'environnement fonctionnel et technologique du système.

Situation d'évaluation n°1

/3,50 Pts

Pour appréhender le système en termes de services rendus, d'interactions avec son milieu environnant ; vous êtes invités à faire les approches fonctionnelles externe et interne ciblées par la réalisation des tâches suivantes.

Tâche n°1 : Expression du besoin et identification des interactions du système avec son environnement extérieur.

A partir du **volet n°2**, sur le **D.Rep 1**.

Q.01. Compléter l'actigramme **A-0** du **SECG**.

0,75 pt

Q.02. Compléter le diagramme pieuvre et le tableau des fonctions correspondant.

1,75 pt

Tâche n°2 : Identification des solutions constructives employées dans le **SECG** pour réaliser les différentes fonctions techniques.

A partir du **volet n°2** et des **D.Res 1**, **D.Res 2** et **D.Res 4**, sur le **D.Rep 2**.

Q.03. Compléter le FAST relatif à la fonction **FT2** du **SECG**.

1,00 pt

Situation d'évaluation n°2

/10,25 Pts

Le système d'attache des cabines utilise des solutions constructives adéquates pour ce type de transport. A travers les tâches suivantes, vous êtes amenés à identifier la structure, le fonctionnement d'une pince du système d'attache et le contrôle de passage de la cabine.

Tâche n°1 : Etude de la structure et du fonctionnement de la pince du système d'attache.

A partir des **D.Res 1**, **D.Res 2** et **D.Res 3**, sur le **D.Rep 2** et **D.Rep 3**.

Q.04. Compléter le tableau qui correspond au graphe des liaisons relatif à la pince.

1,50 pt

Q.05. Compléter le schéma cinématique de la pince.

0,75 pt

Q.06. Compléter le tableau relatif à la pièce **(22)**

0,75 pt

Q.07. Compléter la vue de face en coupe **A-A** de la chape **(10)**.

2,75 pts

Tâche n°2 : Analyse des phases permettant le débrayage de la pince.

Pendant son passage sur la **rampe**, le **galet-rampe (7)** monté sur le levier **(6)** évolue selon **trois phases** dépendant respectivement des **3 profils** de la rampe.

A partir de la liste des propositions du tableau du **D. Res 3**, sur le **D.Rep 4**.

Q.08. Compléter le tableau relatif à la **phase 1**.

0,75 pt

Q.09. Compléter le tableau relatif à la **phase 2**.

0,75 pt

Q.10. Compléter le tableau relatif à la **phase 3**.

0,75 pt

Tâche n°3 : Etude du dispositif de contrôle du système d'attache de la cabine en gare.

A partir des **D.Res 1** et **D.Res 3**, sur le **D.Rep 4**.

Q.11. Compléter l'actigramme relatif au capteur de proximité inductif **Cp**.

0,75 pt

Q.12. Donner le symbole du capteur **Cp** et préciser la nature de l'information à sa sortie.

0,50 pt

Q.13. Le **galet-rampe (7)** peut-il être fabriqué avec n'importe quel matériau ? Justifier.

0,50 pt

Q.14. Quelle est la nature de l'information à la sortie du **Cf** ?

0,25 pt

Q.15. Déterminer la déformation λ critique qui déclenche l'arrêt du système, sachant que le seuil d'alarme issu du capteur **Cf** est de **9V**.

0,25 pt

Situation d'évaluation n°3

/6,25 Pts

La connaissance des solutions constructives mécanique et électrique adoptées pour la réalisation du système d'entraînement des cabines en gare, revêt une importance primordiale. A travers les tâches suivantes, vous allez procéder aux analyses des solutions retenues.

Tâche n°1 : Etude cinématique relative aux unités d'entraînement qui constituent le **CPR** et le **CPA**.

A partir des **D.Res 4** et **D.Res 5**, sur le **D.Rep 5**.

- Q.16.** Ecrire l'expression de la vitesse **Vci1** (en **m/s**) en fonction de **Nmi** (en **tr/min**), **kr**, **kp** et **DR**. 0,50 pt
- Q.17.** En déduire la vitesse de rotation **Nmi** (en **tr/min**) du moteur de **UEi** pour **i=1** sachant que **Vci1 = 4,7 m/s**. 0,25 pt
- Q.18.** Ecrire l'expression de la vitesse **Vci6** (en **m/s**) en fonction de **Nmi** (en **tr/min**), **kr**, **kp** et **DR**. 0,50 pt
- Q.19.** En déduire la vitesse de translation de la cabine **Vci6** (en **m/s**) à la sortie de **UEi** pour **i = 1**. 0,25 pt
- Q.20.** Conclure sur le respect de la condition entre la vitesse à l'entrée et à la sortie de **UEi** pour **i = 1** 0,50 pt

Tâche n°2 : Identification des composants du circuit de commande des moteurs de l'unité d'entraînement.

A partir du **D.Res 5**, sur le **D.Rep 5** et **D.Rep 6**.

- Q.21.** Compléter le tableau du composant **As** en précisant la nature des tensions d'entrée et de sortie. 0,25 pt
- Q.22.** Donner la fonction de l'élément **H**, et proposer la solution constructive avec laquelle on peut le réaliser. 0,25 pt
- Q.23.** Donner le nom et la fonction de l'élément **D**. 0,50 pt
- Q.24.** Calculer le rapport cyclique **α1** pour que le moteur **MCC1** tourne à la vitesse **300 tr/min**. 0,50 pt

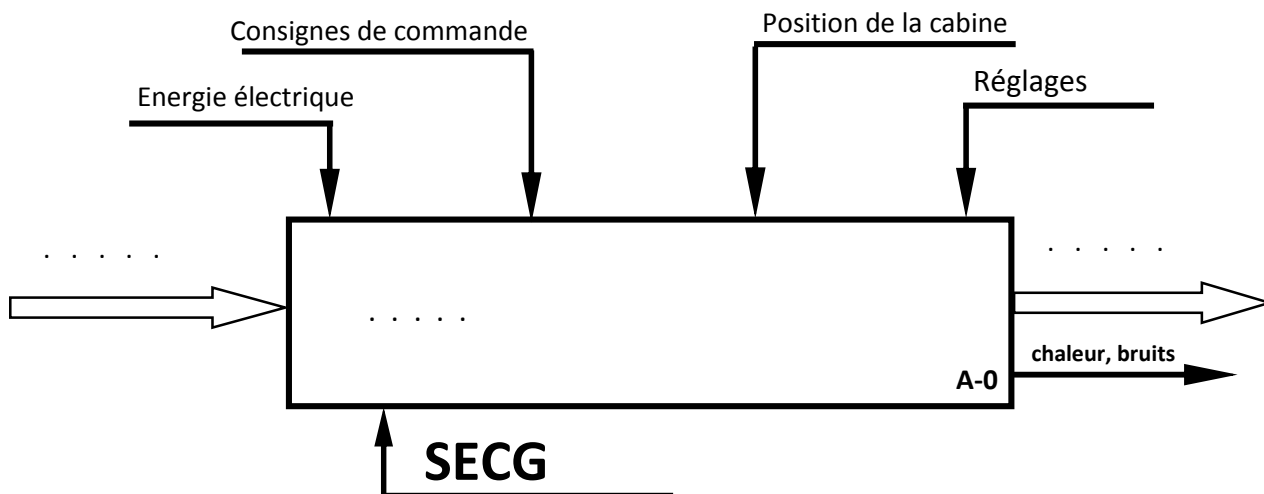
Tâche n°3 : Identification des solutions technologiques adoptées pour transmettre le mouvement de rotation au pneu d'entraînement de la cabine.

A partir du **D.Res 6**, sur le **D.Rep 6**.

- Q.25.** Donner le nom et la fonction des formes **(C)** réalisées sur l'arbre **(33)**. 0,50 pt
- Q.26.** Par quel type de courroie est assurée la transmission de mouvement de rotation ? 0,25 pt
- Q.27.** Compléter le tableau par les composants et les formes de surfaces permettant la mise et le maintien en position **(MIP & MAP)** de la jante **(30)** /moyeu **(38)**. 0,75 pt
- Q.28.** Donner le repère et le nom complet des éléments assurant le guidage en rotation de l'arbre **(33)/(37)**. 0,50 pt
- Q.29.** Compléter le schéma par : 0,75 pt
- Le symbole normalisé des éléments assurant le guidage en rotation de l'arbre **(33)/(37)** ;
 - l'emplacement des arrêts latéraux de ces éléments.

Q.01. L'actigramme A-0.

0,75 pt



Q.02. Diagramme des interactions et tableau des fonctions de service.

1,75 pt

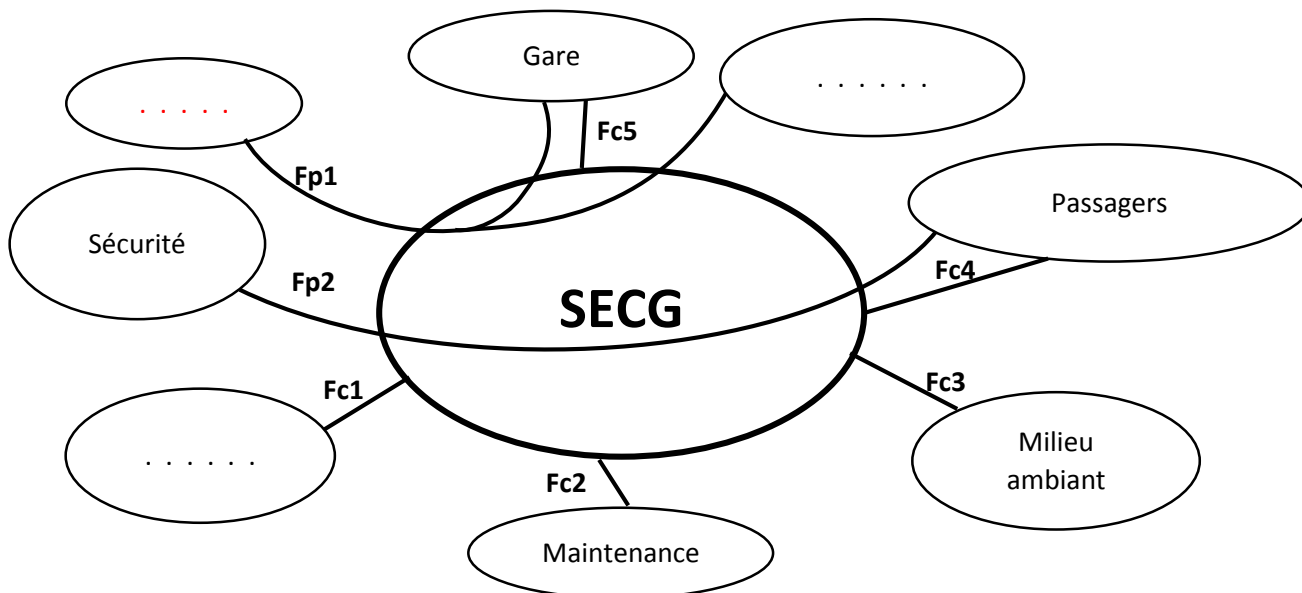
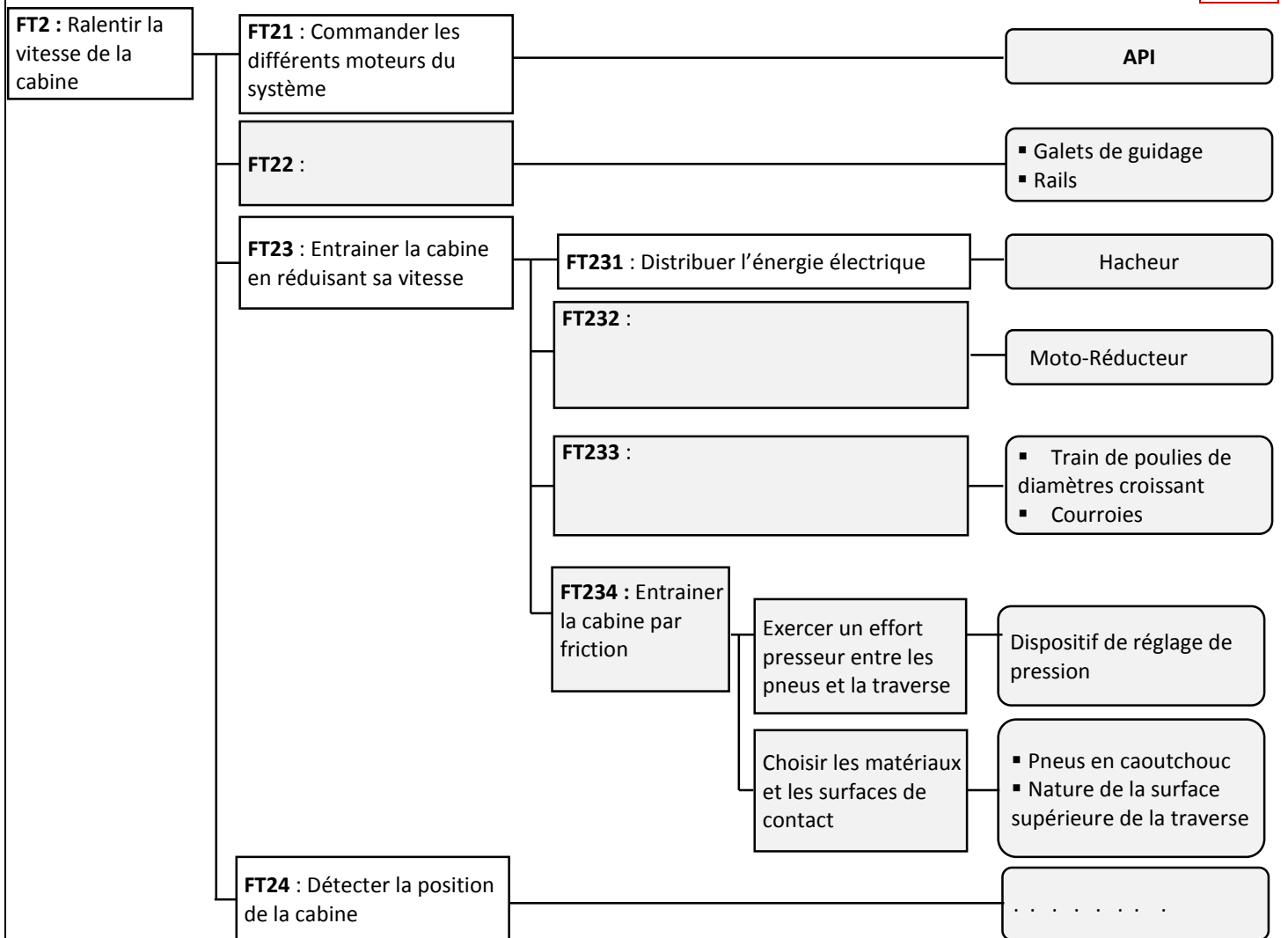


Tableau des fonctions de service.

Fs	Enoncés
Fp1	Permettre de débrayer/embrayer une cabine du câble et de l'entraîner à l'intérieur de la gare.
Fp2	Assurer l'embarquement et le débarquement des passagers en toute sécurité.
Fc1	S'alimenter en énergie électrique du réseau.
Fc2
Fc3
Fc4
Fc5

Q.03. FAST relatif à la fonction FT2 du SECG.

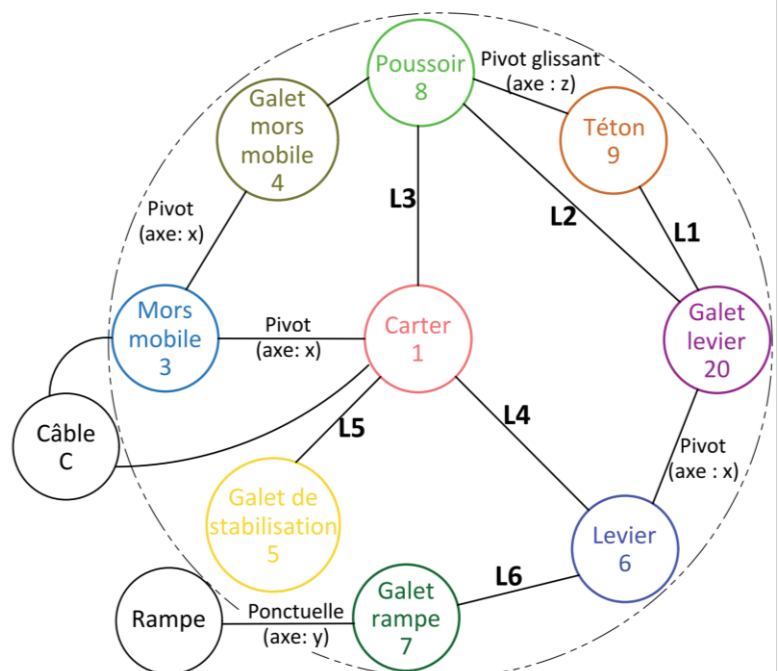
1,00 pt



Q.04. Le tableau des liaisons qui correspond au graphe des liaisons relatif à la pince.

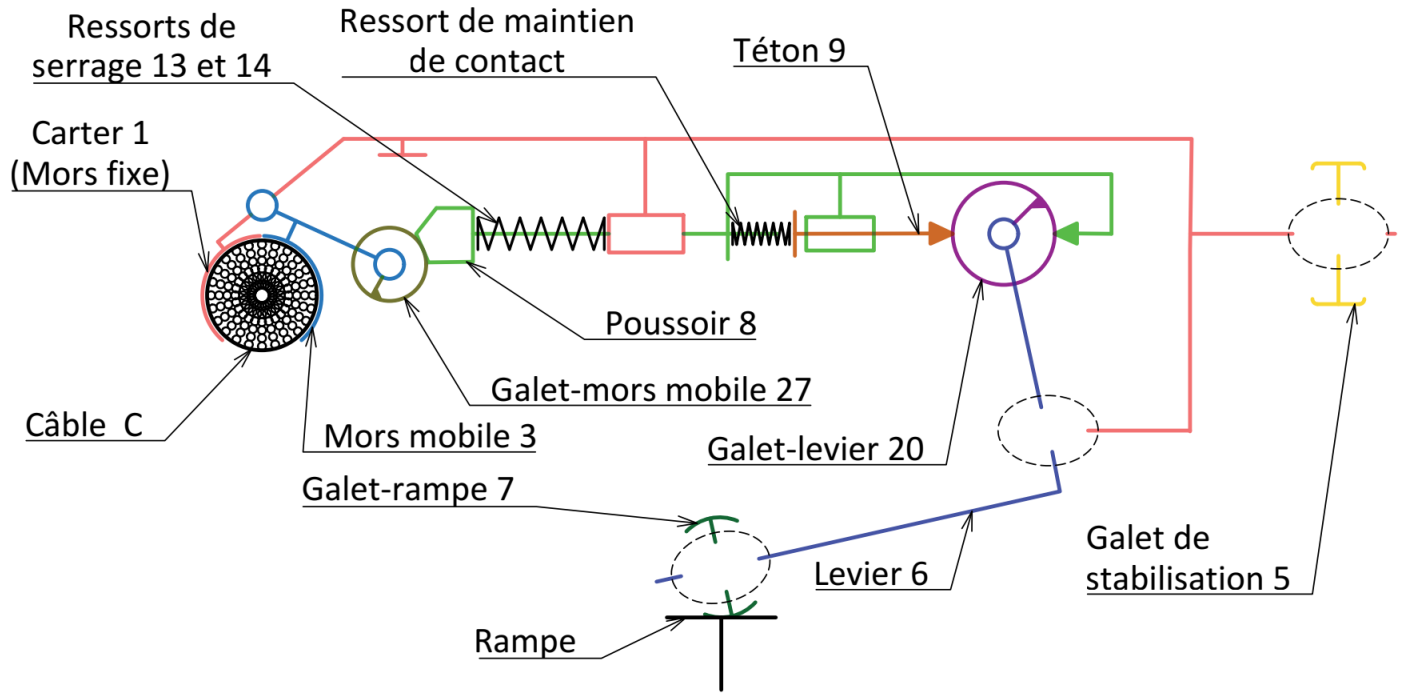
1,50 pt

Liaison	Nom	Axe
L1
L2
L3
L4
L5
L6



Q.05. Le schéma cinématique de la pince.

0,75 pt



Q.06. Tableau relatif à la pièce (22).

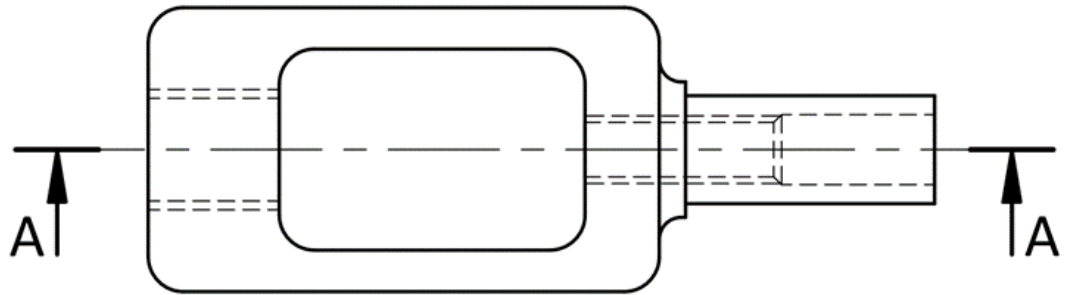
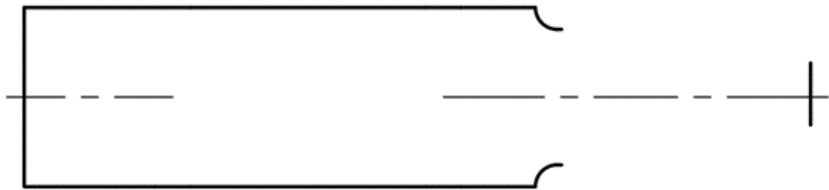
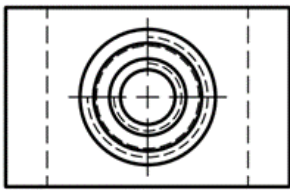
0,75 pt

Repère	Nom	Nature du matériau	Fonction
22

Q.07. Dessin de la chape (10) en vue de face coupe A-A.

2,75 pts

A - A



D.Rep 4

/4,50 Pts

Q.08. Le tableau relatif à la **phase 1**.

0,75 pt

Levier	Ressorts	Poussoir	Mors mobile
.....	N'est plus bloqué par le poussoir

Q.09. Le tableau relatif à la **phase 2**.

0,75 pt

Levier	Ressorts	Poussoir	Rail de relevage (non représenté)	Mors mobile
.....	Reculé	Pousse le mors mobile vers le haut

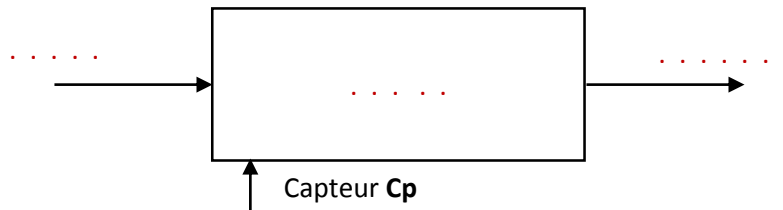
Q.10. Le tableau relatif à la **phase 3**.

0,75 pt

Levier	Ressorts	Poussoir	Mors mobile	Pince débrayable
.....	Se détendent	Désolidarisée du câble

Q.11. L'actigramme relatif au capteur de proximité inductif **Cp**.

0,75 pt



Q.12. Le symbole du capteur **Cp** et la nature de l'information à sa sortie.

0,50 pt

Symbole	Nature de l'information

Q.13. Le **galet-rampe (7)** peut-il être fabriqué avec n'importe quel matériau ? Justifier.

0,50 pt

Q.14. Nature de l'information de sortie du **Cf**.

0,25 pt

Q.15. Détermination de la déformation λ critique qui déclenche l'arrêt du système, sachant que le seuil d'alarme issu du capteur **Cf** est de **9V**.

0,25 pt

D.Rep 5

/2,50 Pts

Q.16. Expression de la vitesse V_{ci1} (en m/s) en fonction de N_{mi} (en tr/min), k_r , k_p et D_R .

0,50 pt

Q.17. Déduction de la vitesse de rotation N_{mi} (en tr/min) du moteur de UE_i pour $i=1$ sachant que $V_{ci1} = 4,7$ m/s.

0,25 pt

Q.18. Expression de la vitesse V_{ci6} (en m/s) en fonction de N_{mi} (en tr/min), k_r , k_p et D_R .

0,50 pt

Q.19. Déduction de la vitesse de translation de la cabine V_{ci6} (en m/s) à la sortie de UE_i pour $i = 1$.

0,25 pt

Q.20. Conclusion sur le respect de la condition entre la vitesse à l'entrée et à la sortie de UE_i pour $i = 1$

0,50 pt

Q.21. Tableau du composant A_s et nature des tensions d'entrée et de sortie.

0,25 pt

Composant	Nom	Nature de la tension à l'entrée	Nature de la tension à la sortie
A_s			

Q.22. Fonction et solution constructive de l'élément H.

0,25 pt

Composant	Nom	Fonction	Solution constructive
H	Hacheur		

D.Rep 6

/3,75 Pts

Q.23. Nom et fonction de l'élément D.

0,50 pt

Composant	Nom	Fonction
D		

Q.24. Rapport cyclique α_1 pour que le moteur MCC1 tourne à la vitesse 300 tr/min.

0,50 pt

--

Q.25. Le nom et la fonction des formes (C) réalisée sur l'arbre (33).

0,50 pt

Nom :
Fonction :

Q.26. Le type de courroie assurant la transmission de mouvement de rotation.

0,25 pt

--

Q.27. La mise et le maintien en position (MIP & MAP) de la jante (30)/moyeu (38).

0,75 pt

	Forme de surface et composant
MIP	- - -
MAP	-

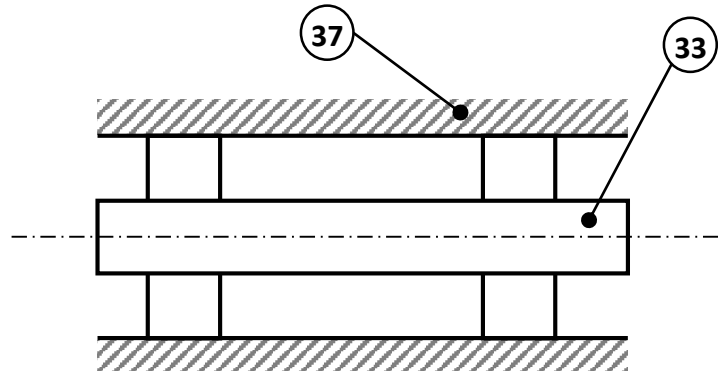
Q.28. Le repère et le nom complet des éléments assurant le guidage en rotation de l'arbre (33)/(37).

0,50 pt

Repère	Nom complet
.....

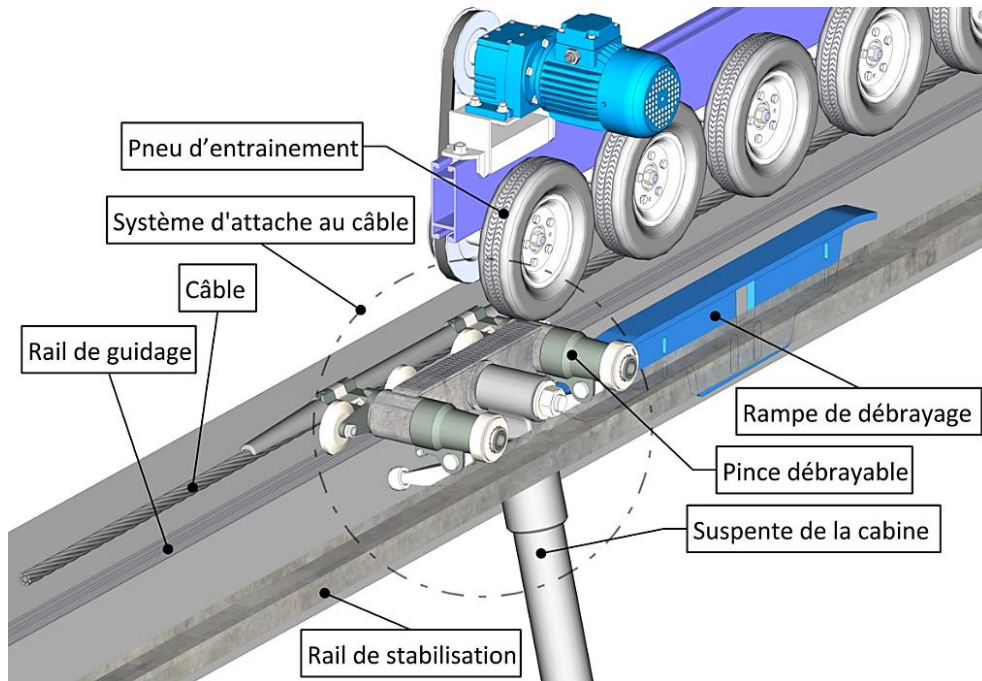
Q.29. Symbole normalisé et l'emplacement des arrêts latéraux des éléments assurant le guidage en rotation de l'arbre (33)/(37).

0,75 pt



D.Res 1

Vue 3D du système d'attache de la cabine à l'entrée de gare

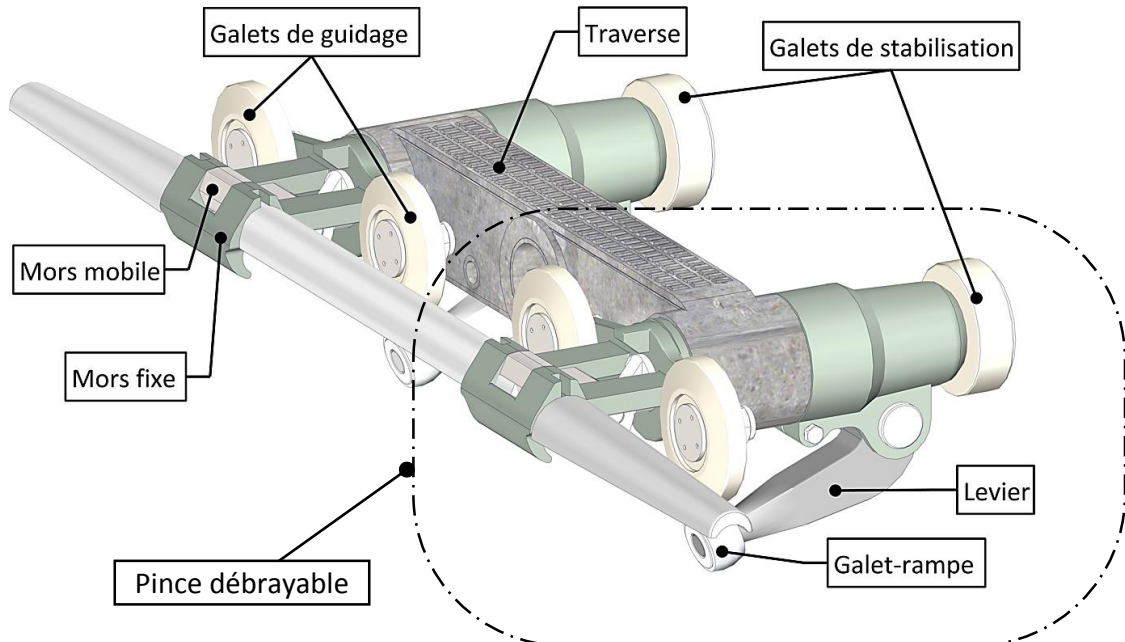


Constituants du système d'attache

Le système d'attache comporte deux **pinc**es et une **traverse** :

- La **traverse** : permet de donner le mouvement à la cabine en gare par le moyen des pneus du **CPR** ou **CPA**. Qui viennent s'adhérer dessus.
- Deux pinc
es qui comportent chacune :

 - Deux galets de guidage et un galet de stabilisation, ils permettent le guidage de la cabine sur des rails présentes en gare.
 - Un **mors fixe** et un **mors mobile** qui **serre** le câble avec un **effort suffisant** pour déplacer la cabine.
 - Un **levier** qui permet de commander l'ouverture et la fermeture des **mors**.
 - Un **capteur** de proximité inductif **Cp** qui détecte le passage du **galet-rampe (7)** sur la **rampe de débrayage**.
 - Un **capteur Cf** installé à **3 mm** au-dessous de la **rampe** à l'entrée et à la sortie de la gare, permet de détecter toute cabine mal attachée sur le câble. L'effort de serrage de la pince définit par la déformation λ de la rampe agit sur la distance **d** entre cette rampe et la tête du capteur. La distance est donnée par : $d = 3 \cdot \lambda$. Le signal délivré par ce capteur est envoyé au coffret de contrôle pour le comparer à un seuil d'alarme programmé. Si cet effort est insuffisant, l'arrêt du téléphérique est déclenché. (voir caractéristique de **Cf** sur **D.Res 3**).



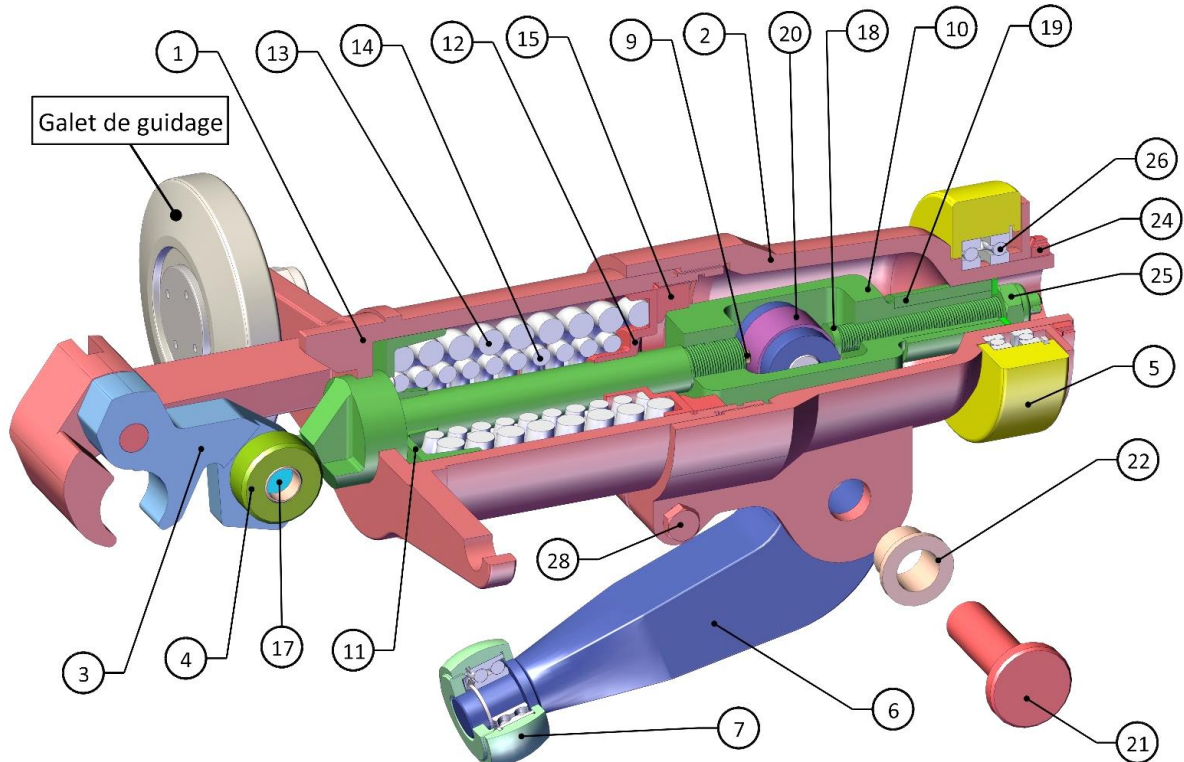
D.Res 2

Dessin 3D au ¼ enlevé d'une pince en position embrayée :

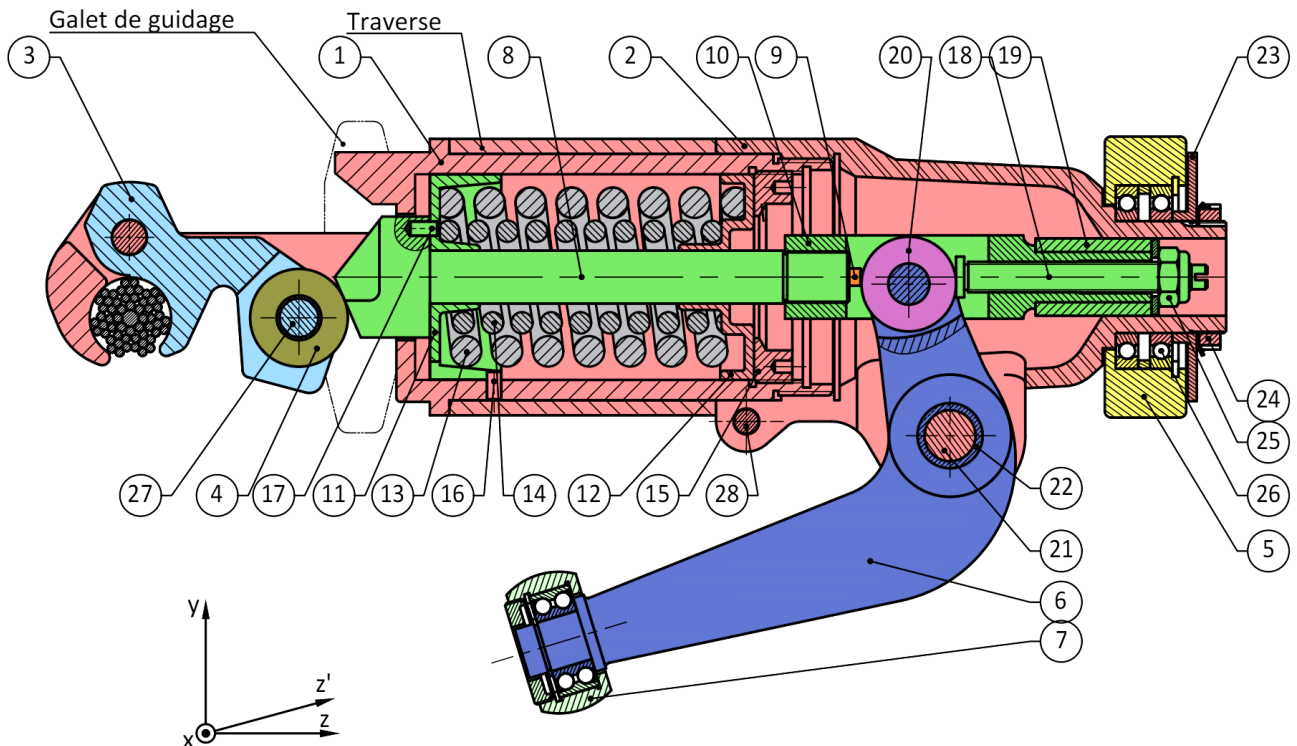
NB : les couleurs permettent de mettre en évidence les différentes classes d'équivalence.

Fonctionnement de la pince :

Une pince débrayable est composée de deux **ressorts de serrage** coaxiaux (13) et (14). Ils exercent un effort permanent sur le **poussoir** (8), qui maintient le **mors mobile** (3) en position fermée. La commande de déverrouillage de la pince s'effectue grâce au **levier** (6) et à la rampe de débrayage qui comprime les deux ressorts pour libérer le mors mobile (3).

**Dessin 2D en coupe d'une pince en position embrayée :**

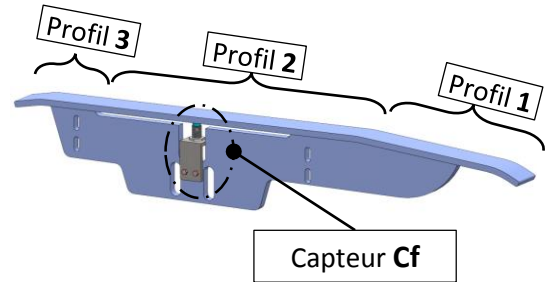
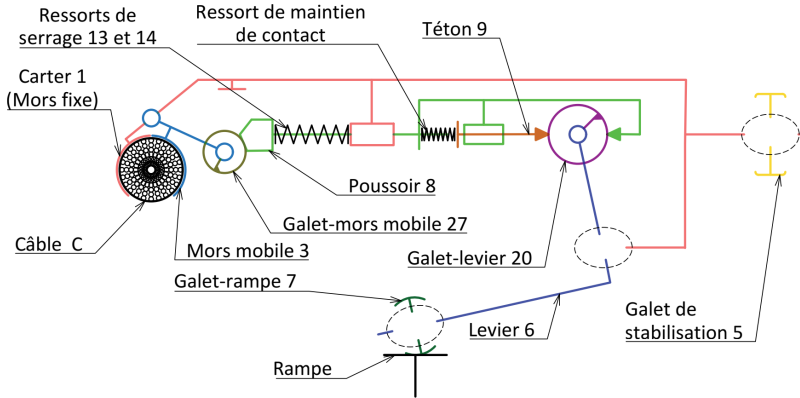
NB : les couleurs permettent de mettre en évidence les différentes classes d'équivalence.



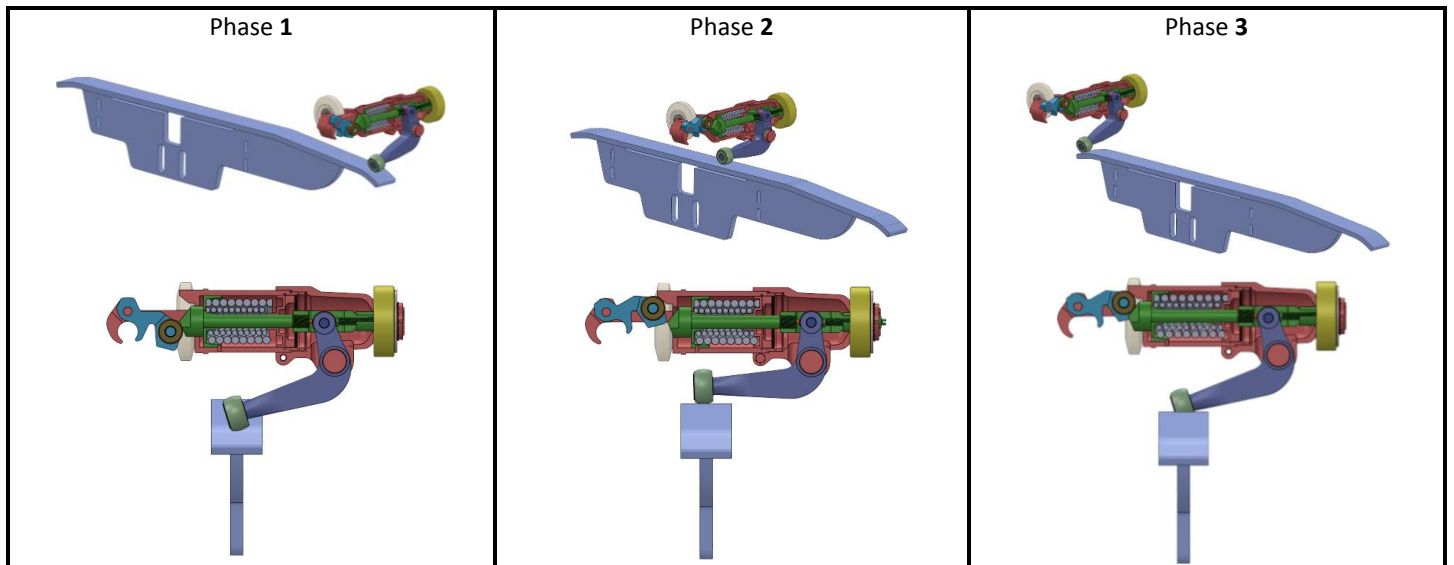
D.Res 3

Schéma cinématique de la pince du système d'attache

Différents profilés de la Rampe



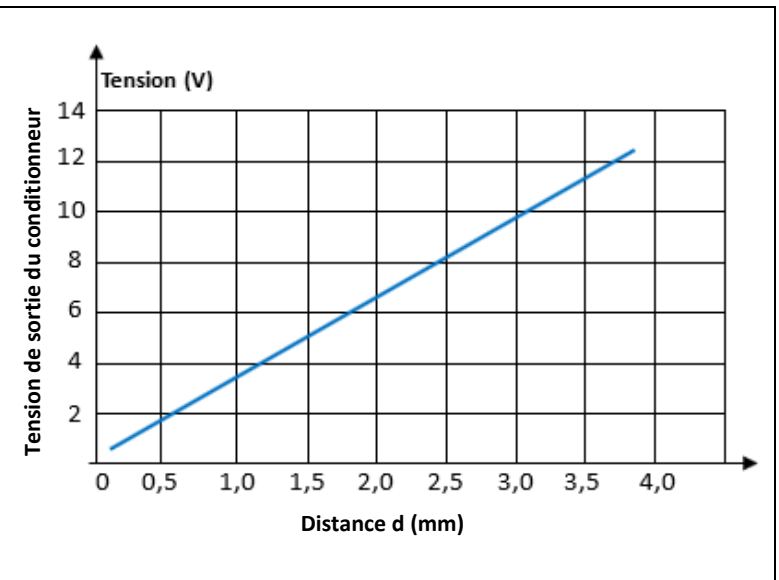
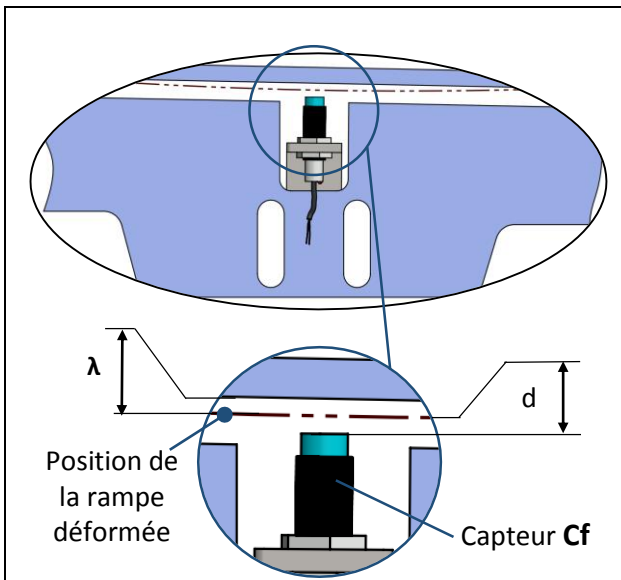
Phases permettant l'ouverture ou la fermeture des mors de la pince de serrage



Liste des propositions relatives aux 3 phases de fonctionnement

<ul style="list-style-type: none"> ⊙ Se compriment ⊙ Fixe en pivotement ⊙ Redescend 	<ul style="list-style-type: none"> ⊙ Pivote autour de son axe ⊙ Comprimés ⊙ S'ouvre et lâche le câble 	<ul style="list-style-type: none"> ⊙ Verrouillé en position ouverte ⊙ Translate vers la droite pour lâcher le galet-mors ⊙ Sort en translatant vers la gauche
--	--	--

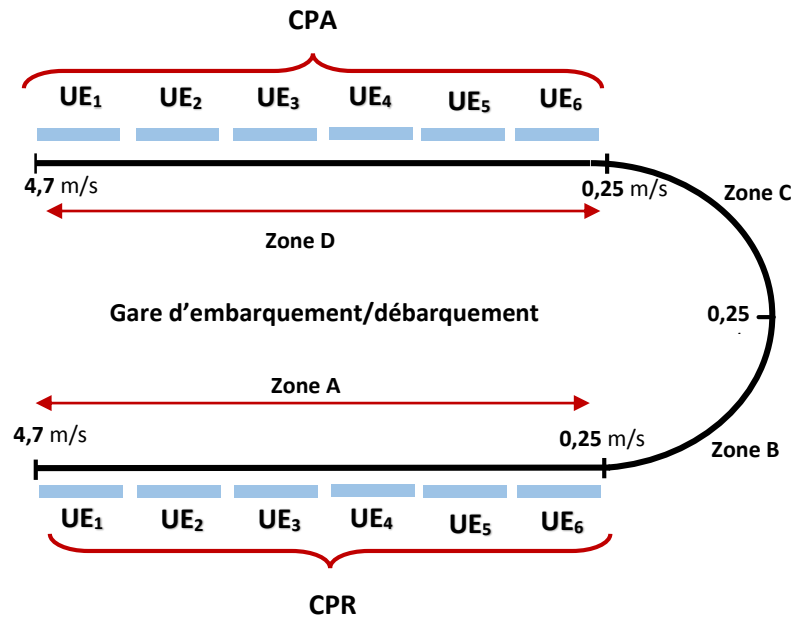
Caractéristiques du capteur Cf avec son conditionneur



D.Res 4

Constituants des convoyeurs à Pneus CPR et CPA

- Le Convoyeur à Pneus est constitué de six Unités d'Entrainement identiques UE_1, UE_2, \dots et UE_6 , chaque unité comporte un **motoréducteur** qui entraine six pneus par l'intermédiaire d'un **train de poulies et courroies**.
- Dans le Convoyeur à Pneus Ralentisseur (CPR), les unités d'entraînement sont commandées pour que la vitesse des cabines passe de la valeur $V_c = 4,7 \text{ m/s}$ à la valeur $V_{ce} = 0,25 \text{ m/s}$ qui est la vitesse acceptable pour permettre le débarquement des passagers en toute sécurité.
- Dans le Convoyeur à Pneus Accélérateur (CPA), les UE_i sont commandées pour que la vitesse des cabines passe de la valeur $V_c = 0,25 \text{ m/s}$ jusqu'à $V_{ce} = 4,7 \text{ m/s}$ pour atteindre la vitesse du câble.
- La programmation de la commande des moteurs des UE_i fait que la vitesse à la sortie de la **zone A** soit égale à $0,25 \text{ m/s}$.

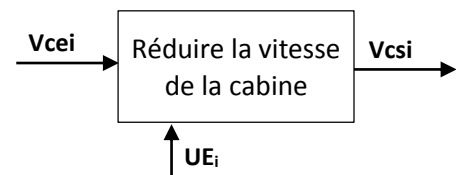
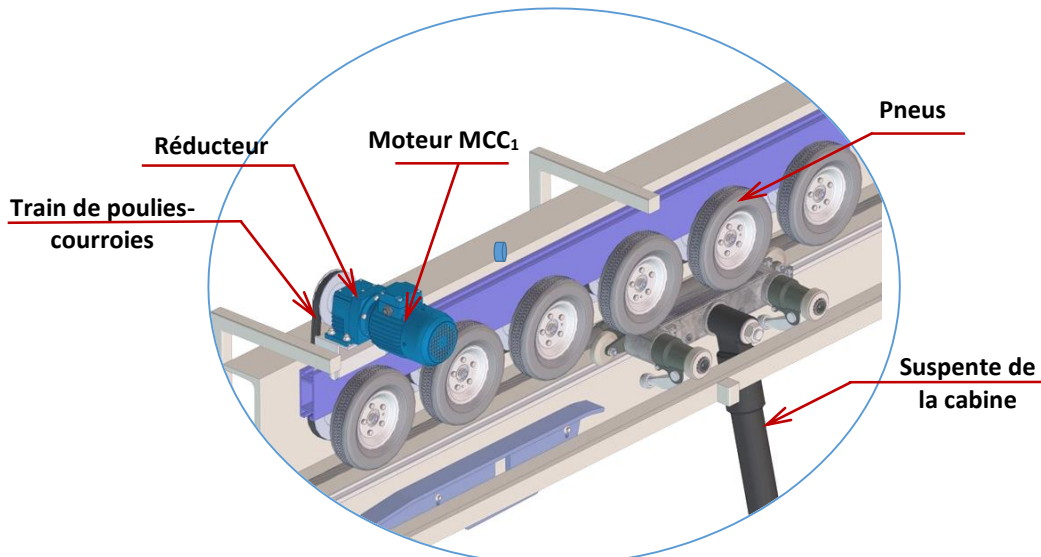
Fonction de l'unité d'entraînement UE_i ($i \in \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$)

Les unités d'entraînement sont identiques, chaque unité UE_i réduit la vitesse de la cabine avec un coefficient $r = 0,723$.

V_{cei} : Vitesse de la cabine à l'entrée d'une UE_i .

V_{csi} : Vitesse de la cabine à la sortie d'une UE_i .

$$V_{csi} = 0,723 \cdot V_{cei}$$

Constituants de l'unité d'entraînement UE_1 et caractéristiques de sa motorisation

D.Res 5

Schéma synoptique de la chaîne d'énergie d'une unité d'entraînement UE_i

- PC : Poulies-Courroie, diamètre d'entrée $d_e (=300 \text{ mm})$, diamètre de sortie $d_s (=320 \text{ mm})$, rapport de transmission k_p .
- DT : Dynamo tachymétrique.
- Réducteur à engrenages ayant un rapport de transmission $k_r (=0,90)$.
- Chaque pneu ayant un diamètre $D_R (=350\text{mm})$.
- Le glissement est supposé négligeable dans toutes les transmissions par adhérence.
- **Vci1** : La vitesse tangentielle du point du pneu **numéro 1** de l'unité UE_i en contact avec la traverse.

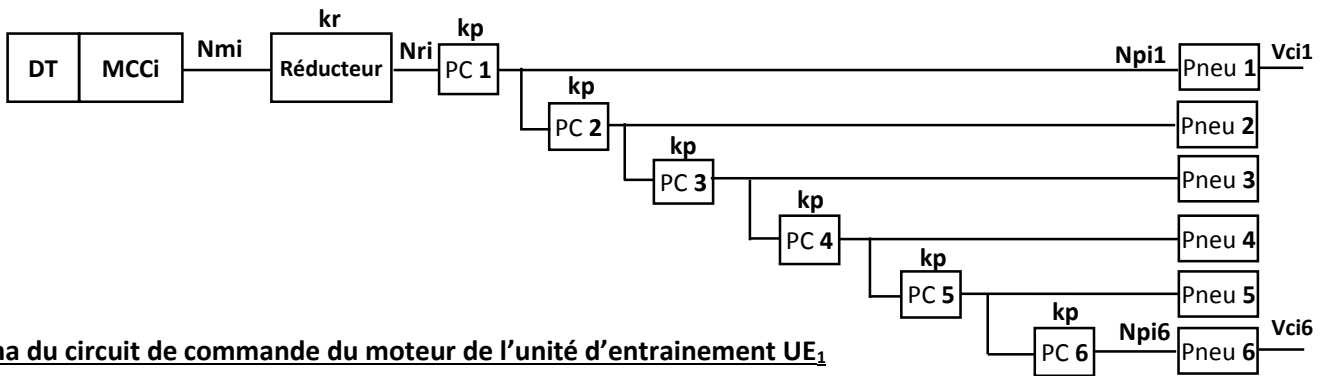
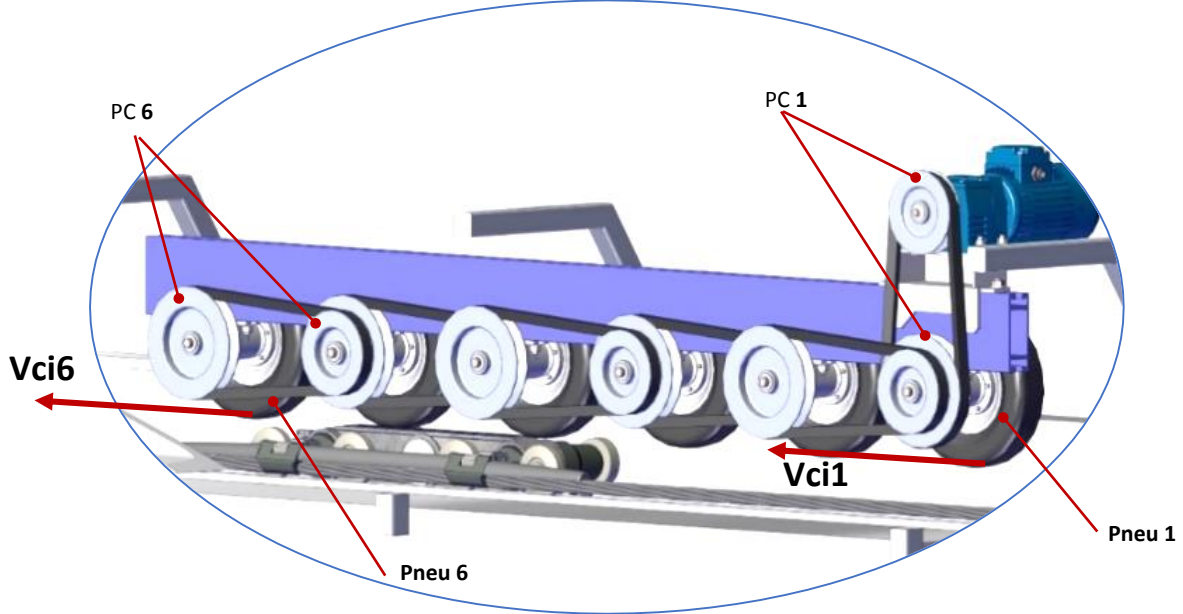
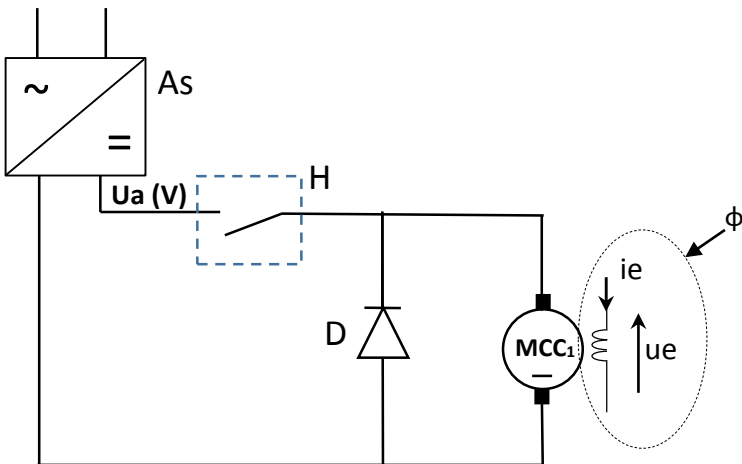


Schéma du circuit de commande du moteur de l'unité d'entraînement UE₁

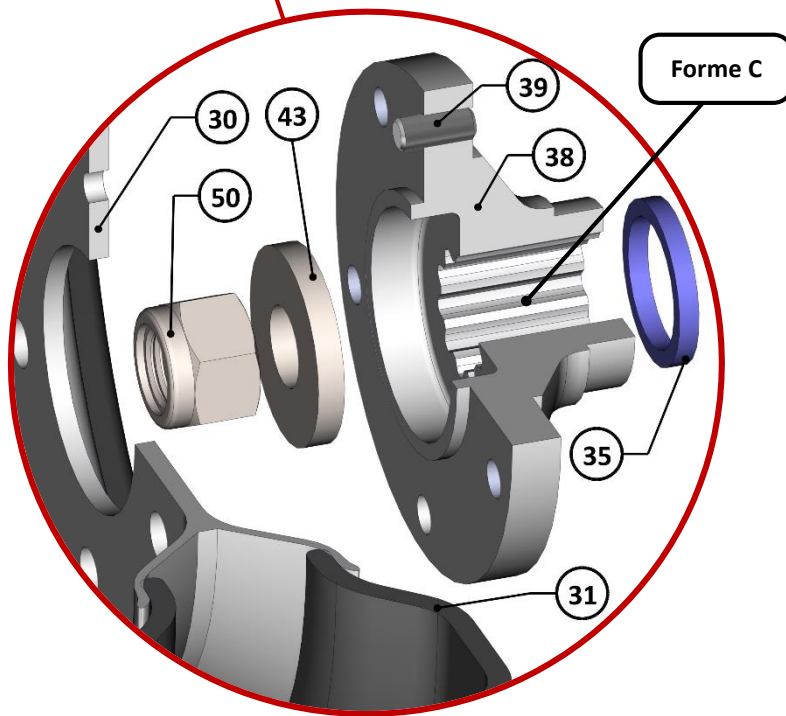
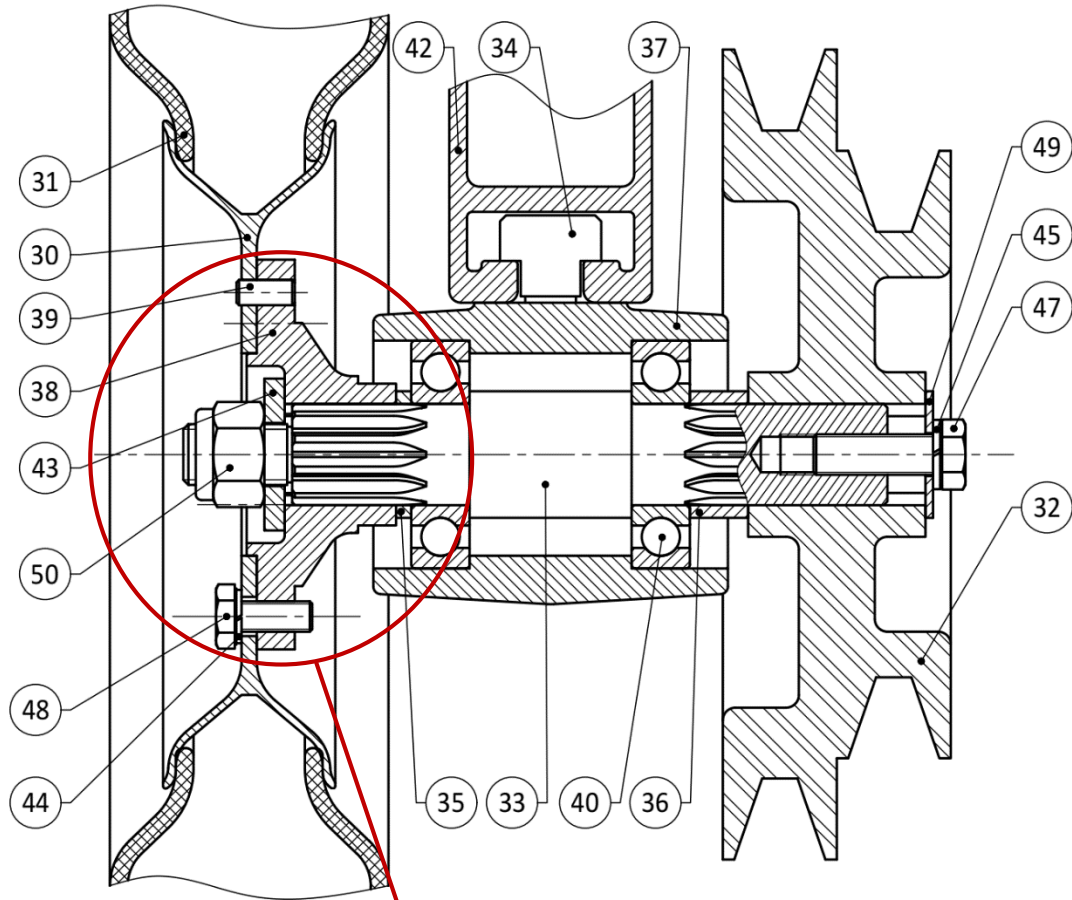


Moteur MCC₁

- Tension d'alimentation : $U_a = 200\text{V}$
- Constante de la fem : $K_e=0,635\text{V/tr/min}$
- Résistance de l'induit R_a négligeable
- N : Vitesse de rotation en tr/min.

D.Res 6

Dessin 2D représentant les éléments assurant la transmission de mouvement à un pneu d'entraînement :



الصفحة

1

8

***|

الامتحان الوطني الموحد للبكالوريا
الدورة الاستدراكية 2023

المملكة المغربية
وزارة التربية الوطنية
والتعليم الأول والثانوي
المركز الوطني للتقويم والامتحانات

TTTTTTTTTTTTTTTTTTTT-TTT

مخاضر الإجابة

RR 44

3h

مدة الإنجاز

علوم المهندس

المادة

3

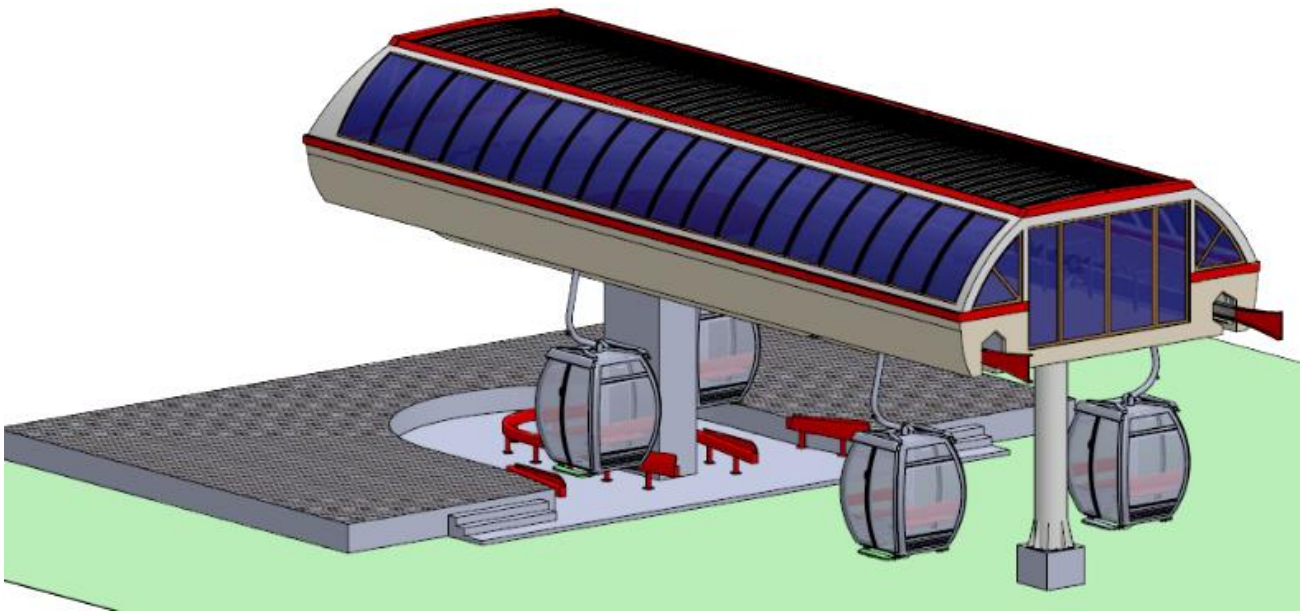
المعامل

شعبة العلوم الرياضية مسلك العلوم الرياضية (ب)

الشعبة أو المسلك

Systeme d'entrainement des cabines de téléphérique en gare

Eléments de réponse

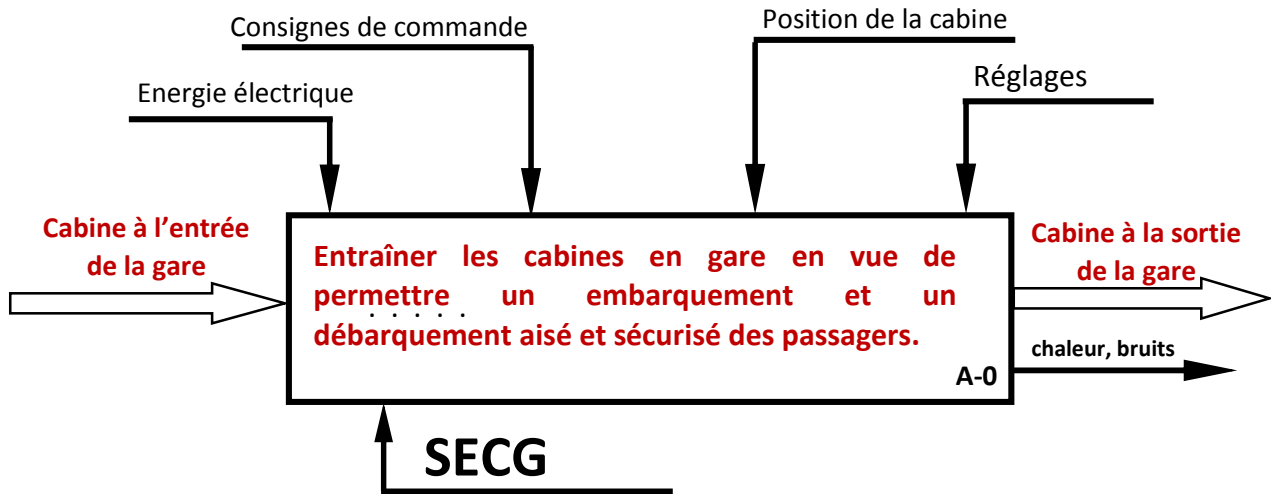


D.Rep 1

/2,50 Pts

Q.01. L'actigramme A-0.

0,75 pt



Q.02. Diagramme des interactions et tableau des fonctions de service.

1,75 pt

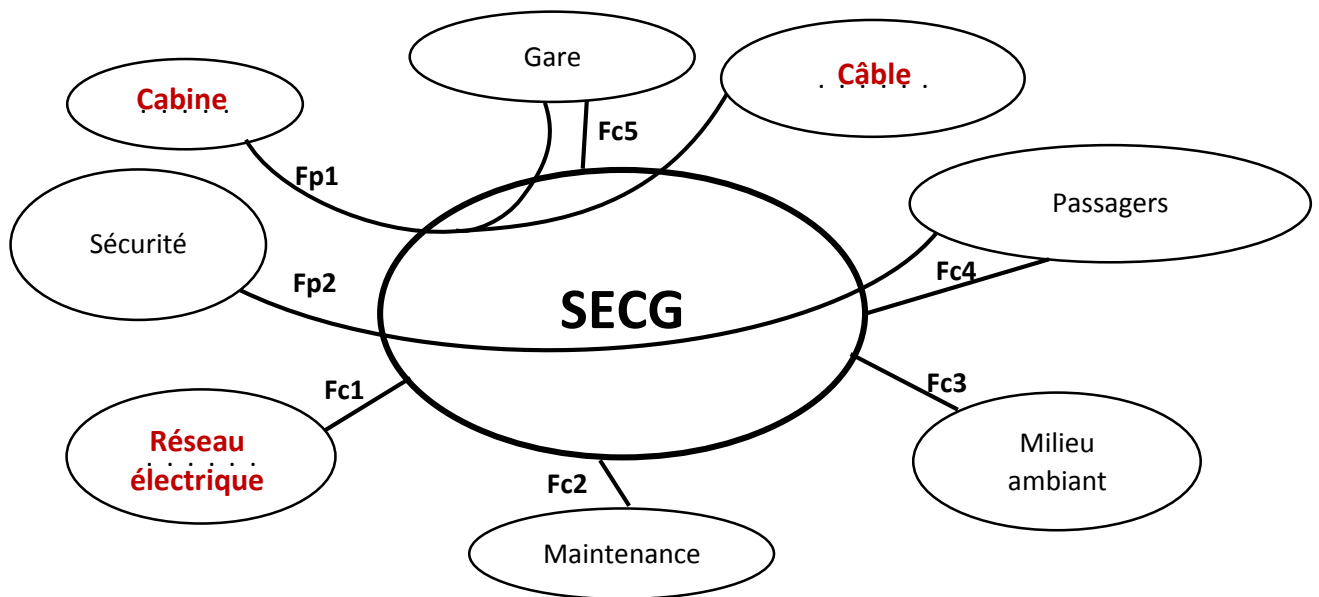


Tableau des fonctions de service.

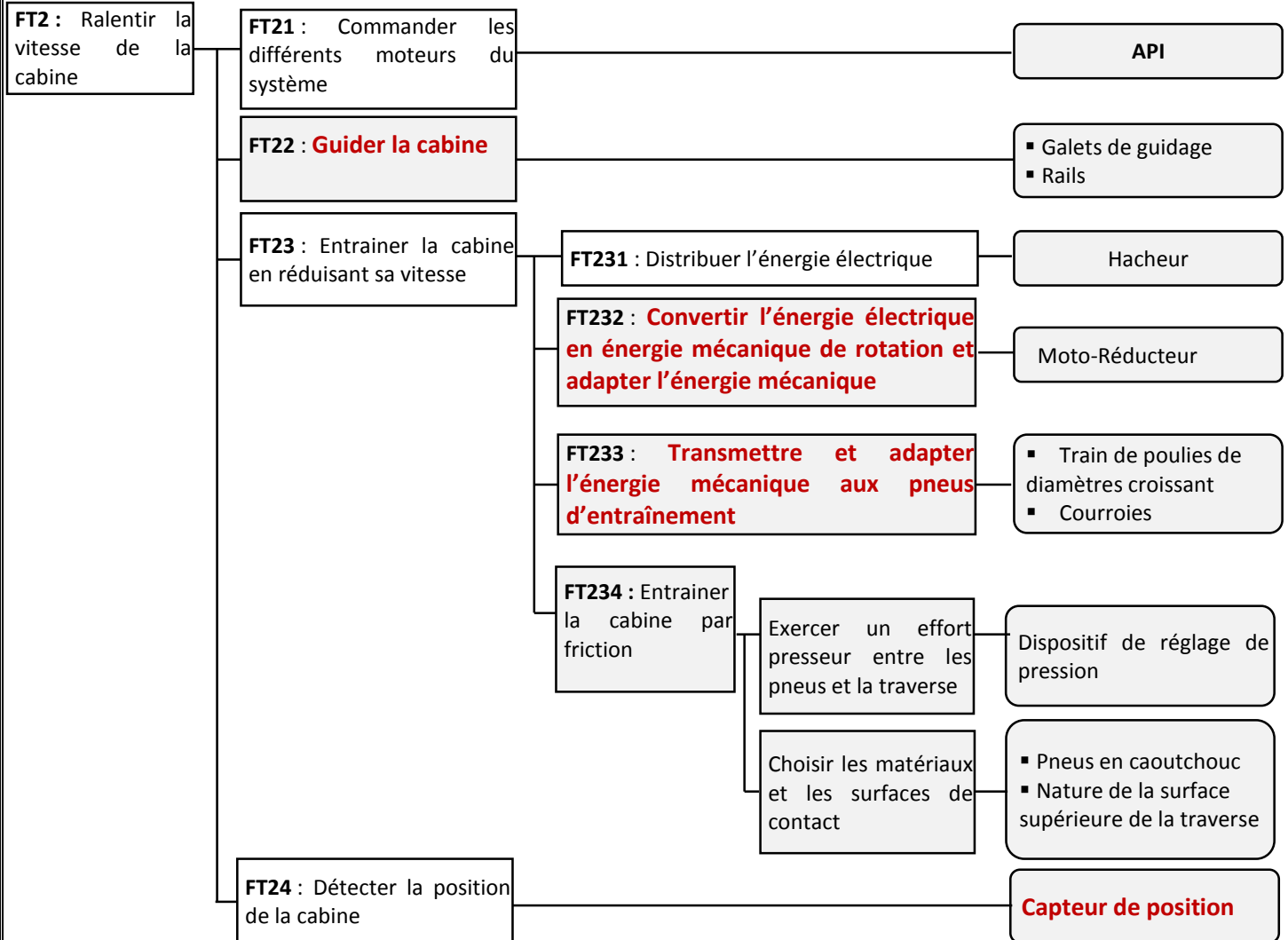
Fs	Enoncés
Fp1	Permettre de débrayer/embrayer une cabine du câble et de l'entraîner à l'intérieur de la gare.
Fp2	Assurer l'embarquement et le débarquement des passagers en toute sécurité.
Fc1	S'alimenter en énergie électrique du réseau.
Fc2	Être maintenable facilement
Fc3	Résister aux agressions du milieu ambiant
Fc4	Assurer un embarquement et un débarquement aisé des passagers
Fc5	S'intégrer à la structure de la gare

D.Rep 2

/2,50 Pts

Q.03. FAST relatif à la fonction FT2 du SECG.

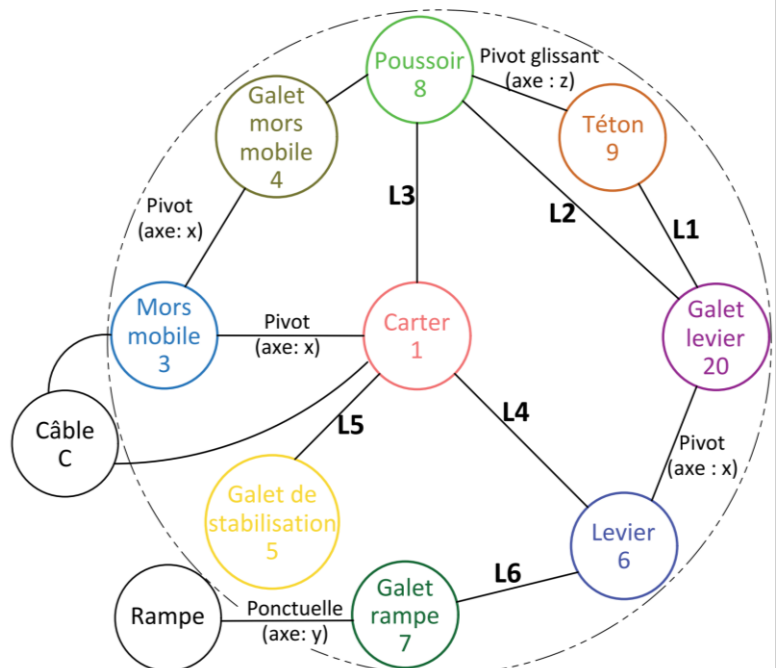
1,00 pt



Q.04. Le tableau des liaisons qui correspond au graphe des liaisons relatif à la pince.

1,50 pt

Liaison	Nom	Axe
L1	Ponctuelle	Axe : z
L2	Ponctuelle	Axe : z
L3	Glissière	Axe : z
L4	Pivot	Axe : x
L5	Pivot	Axe : z
L6	Pivot	Axe : z'

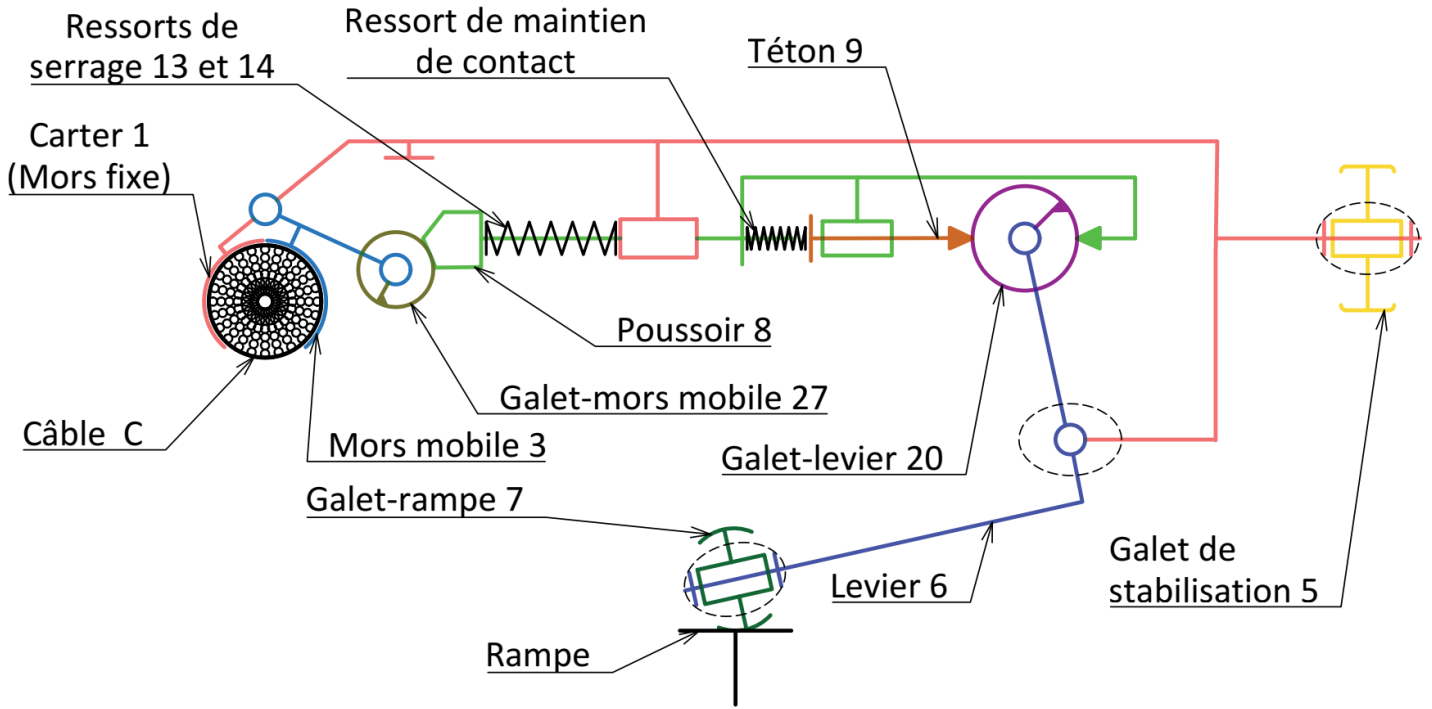


D.Rep 3

/4,25 Pts

Q.05. Le schéma cinématique de la pince.

0,75 pt



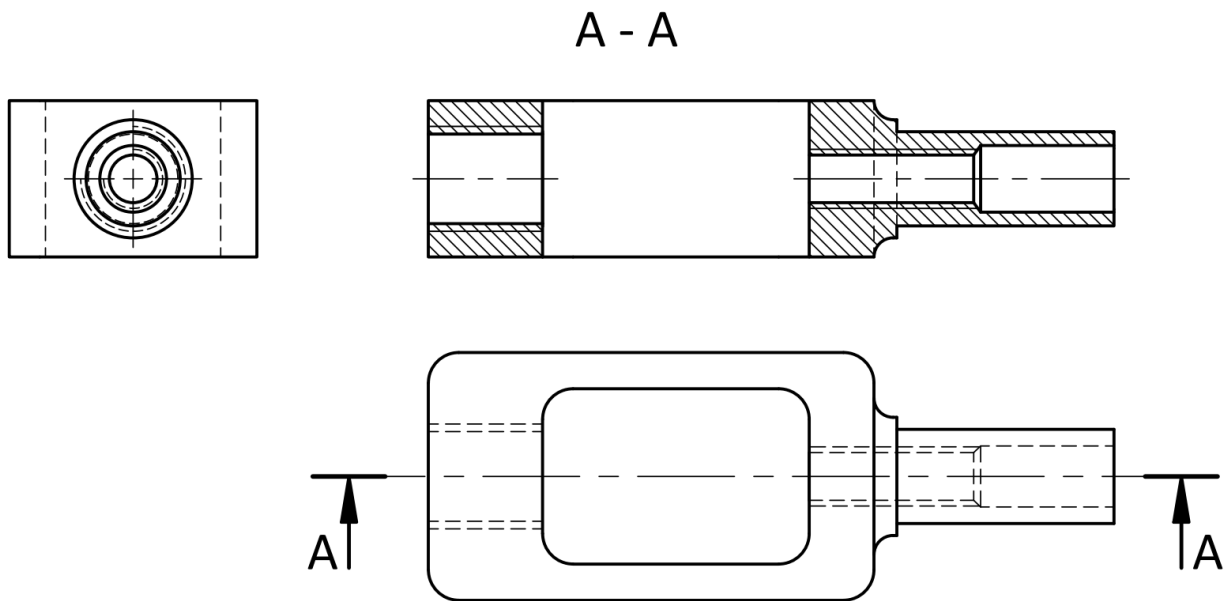
Q.06. Tableau relatif à la pièce (22).

0,75 pt

Repère	Nom	Nature du matériau	Fonction
22	Coussinet	Alliage de cuivre	Guider en rotation le levier (6) / au carter (2) en réduisant les frottements

Q.07. Dessin de la chape (10) en vue de face coupe A-A.

2,75 pts



D.Rep 4

/4,50 Pts

Q.08. Le tableau relatif à la phase 1.

0,75 pt

Levier	Ressorts	Poussoir	Mors mobile
Pivote autour de son axe	Se compriment	Translate vers la droite pour lâcher le galet-mors	N'est plus bloqué par le poussoir

Q.09. Le tableau relatif à la phase 2.

0,75 pt

Levier	Ressorts	Poussoir	Rail de relevage (non représenté)	Mors mobile
Fixe en pivotement	Comprimés	Reculé	Pousse le mors mobile vers le haut	S'ouvre et lâche le câble

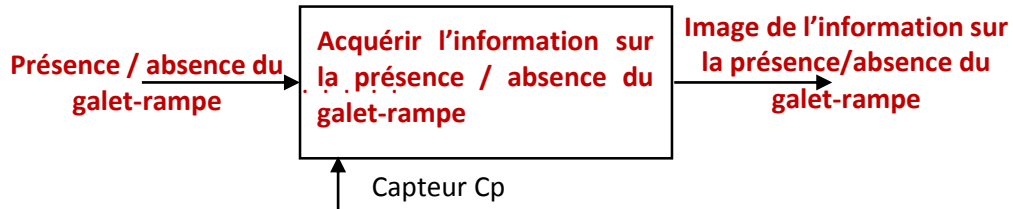
Q.10. Le tableau relatif à la phase 3.

0,75 pt

Levier	Ressorts	Poussoir	Mors mobile	Pince débrayable
Redescend	Se détendent	Sort en tradatant vers la gauche	Verrouillé en position ouverte	Désolidarisée du câble


Q.11. L'actigramme relatif au capteur de proximité inductif Cp.

0,75 pt



Q.12. Le symbole du capteur Cp et la nature de l'information à sa sortie.

0,50 pt

Symbole	Nature de l'information
	Information logique

Q.13. Le galet-rampe (7) peut-il être fabriqué avec n'importe quel matériau ? Justifier.

0,50 pt

Non, le capteur de proximité inductif ne peut détecter que les matériaux métalliques

Q.14. Nature de l'information de sortie du Cf.

0,25 pt

Information analogique

Q.15. Détermination de la déformation λ critique qui déclenche l'arrêt du système, sachant que le seuil d'alarme Issu du capteur Cf est de 9V.

0,25 pt

D'après la caractéristique : $d = 2,75\text{mm}$

Donc $\lambda = 3 - 2.75$ A.N. $\lambda = 0,25\text{mm}$

D.Rep 5

/2,50 Pts

Q.16. Expression de la vitesse V_{ci1} (en m/s) en fonction de N_{mi} (en tr/min), kr , kp et D_R .

0,50 pt

$$N_{pi1} = N_{mi} \cdot K_p \cdot K_r$$

$$V_{ci1} = \frac{D_R}{2} \cdot \frac{2\pi N_{pi1}}{60} = \frac{D_R}{60} \cdot \pi \cdot N_{mi} \cdot k_p \cdot k_r$$

Q.17. Déduction de la vitesse de rotation N_{mi} (en tr/min) du moteur de UE_i pour $i=1$ sachant que $V_{ci1} = 4,7$ m/s.

0,25 pt

$$N_{m1} = \frac{V_{C11} \cdot 60}{D_R \cdot \pi \cdot k_p \cdot k_r} = \frac{4,7 \cdot 60 \cdot 320}{0,35 \cdot \pi \cdot 300 \cdot 0,9}$$

A.N : $N_{m1} = 303,96$ tr/min

Q.18. Expression de la vitesse V_{ci6} (en m/s) en fonction de N_{mi} (en tr/min), kr , kp et D_R .

0,50 pt

$$V_{ci6} = \frac{D_R}{2} \cdot 2\pi \cdot \frac{N_{pi6}}{60}$$

Donc : $V_{ci6} = \frac{D_R}{60} \cdot \pi \cdot N_{mi} \cdot K_r \cdot k_p^6$

Q.19. Déduction de la vitesse de translation de la cabine V_{ci6} (en m/s) à la sortie de UE_i pour $i = 1$.

0,25 pt

$$V_{C16} = \frac{0,35}{60} \cdot \pi \cdot 303,96 \cdot 0,9 \cdot \frac{300^6}{320^6}$$

A.N : $V_{C16} = 3.4$ m/s

Q.20. Conclusion sur le respect de la condition entre la vitesse à l'entrée et à la sortie de UE_i pour $i = 1$

0,50 pt

$$0,25 \text{ m/s} < V_{c6} < 4.7 \text{ m/s}$$

La condition est respectée

Q.21. Tableau du composant A_s et nature des tensions d'entrée et de sortie.

0,25 pt

Composant	Nom	Nature de la tension à l'entrée	Nature de la tension à la sortie
A_s	Redresseur	tension alternative	tension continue

Q.22. Fonction et solution constructive de l'élément H.

0,25 pt

Composant	Nom	Fonction	Solution constructive
H	Hacheur	Commander le moteur MCC / Varier V_{moy} / Varier la vitesse	Transistor Ou thyristor

D.Rep 6

/3,75 Pts

Q.23. Nom et fonction de l'élément D.

0,50 pt

Composant	Nom	Fonction
D	Diode de roue libre	Assurer la continuité du courant / Protéger le circuit

Q.24. Rapport cyclique α_1 pour que le moteur MCC1 tourne à la vitesse 300 tr/min.

0,50 pt

$U_{moy} = E = K_e \cdot N = \alpha_1 \cdot U_a$

$\alpha_1 = K_e \cdot N / U_a = 0,635 \cdot 300 / 200 = 0,95$

Q.25. Le nom et la fonction des formes (C) réalisée sur l'arbre (33).

0,50 pt

Nom : Cannelures

Fonction : Arrêter en rotation 33 / 38

Q.26. Le type de courroie assurant la transmission de mouvement de rotation.

0,25 pt

Courroie trapézoïdale

Q.27. La mise et le maintien en position (MIP & MAP) de la jante (30)/moyeu (38).

0,75 pt

	Forme de surface et composant
MIP	<ul style="list-style-type: none"> - ... Surface plane - ... Surface cylindrique (centrage court) - ... Goupille cylindrique (39) (appui ponctuelle)
MAP	<ul style="list-style-type: none"> - ... Vis à tête hexagonale (48) et rondelle Grower (44)

Q.28. Le repère et le nom complet des éléments assurant le guidage en rotation de l'arbre (33)/(37).

0,50 pt

Repère	Nom complet
40	Roulements à billes à contact radial

Q.29. Symbole normalisé et l'emplacement des arrêts latéraux des éléments assurant le guidage en rotation de l'arbre (33)/(37).

0,75 pt

