

ANNALES

**SPÉCIALITÉ
SCIENCES DE
L'INGÉNIEUR**

Tle

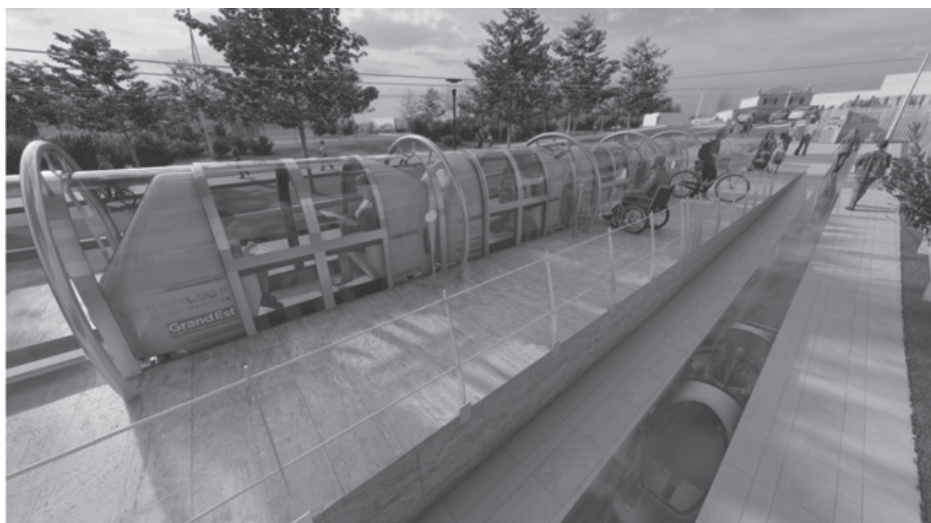
générale

ellipses

SUJETS 2024



TRANSPORT PAR BOUCLE URBAINE



Mise en situation

Urbanloop est un nouveau concept de déplacement en milieu urbain actuellement développé par une entreprise de Nancy (région Grand Est).

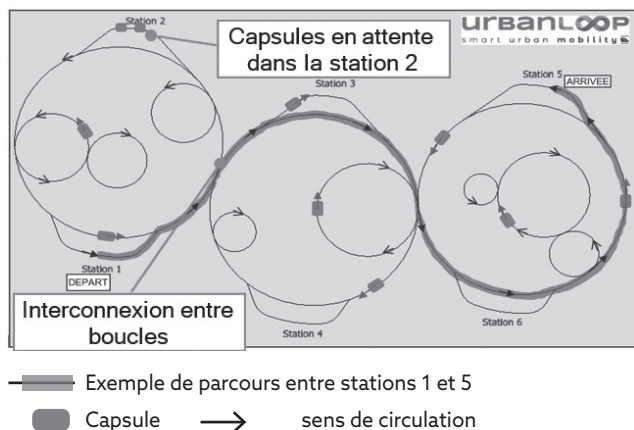
Ce système de transport est conçu pour répondre aux trois objectifs sociétaux suivants :

- concurrencer efficacement l'utilisation de la voiture en ville ;
- minimiser la consommation d'énergie, l'impact sur l'environnement ;
- garantir un haut niveau d'accessibilité et de sécurité.

L'innovation majeure de ce moyen de transport réside dans le déplacement autonome de passagers dans des capsules équipées de deux places assises (figure 1). Ces capsules transportent les passagers de façon entièrement automatique après la sélection de la destination sur leurs téléphones portables.



Figure 1 : vue d'une capsule seule et capsules se trouvant à une interconnexion



Le concept est basé sur un réseau de voies uniques formé de boucles interconnectées sur lesquelles circulent les capsules entièrement autonomes (figure 2). Le sens de circulation au sein d'une boucle reste toujours le même quels que soient les lieux de départ et d'arrivée.

Figure 2 : vue globale des voies et des boucles avec parcours entre deux stations

Les capsules sont propulsées par deux « moteurs-roues » électriques alimentés par un rail en basse tension (72 V).

SOUS-PARTIE 1

Validation du système de changement de voie afin d'assurer la sécurité des passagers

L'objectif de cette sous-partie est de valider la chaîne de puissance du dispositif de changement de voie.

En effet, lorsque la capsule veut changer de voie, le dispositif de changement de voie doit se mettre en place et l'ordre de descente des roulettes de guidage escamotable doit être émis à une certaine distance d'une interconnexion. Cela permet aussi d'arrêter éventuellement la capsule avant une intersection si une défaillance au niveau du dispositif est constatée. La validation consistera donc à vérifier que la somme de la distance parcourue pendant la descente du dispositif de changement de voie et de la distance d'arrêt de la capsule n'excède pas 100 m.

Les capsules sont guidées par deux rails en « L ». La partie verticale du rail sert à les diriger dans les virages ou dans un aiguillage. La figure 3 permet de visualiser le système de guidage.



Figure 3 : vue du système de guidage sur le rail

Le changement de voie, à une interconnexion, s'effectue grâce à un mécanisme positionné à proximité de chaque roue. Celui-ci permet à des roulettes escamotables de descendre du côté vers lequel doit se diriger la capsule. Une visualisation du mécanisme de changement de voie et des positions basse et haute de la roulette de guidage amovible est proposée sur

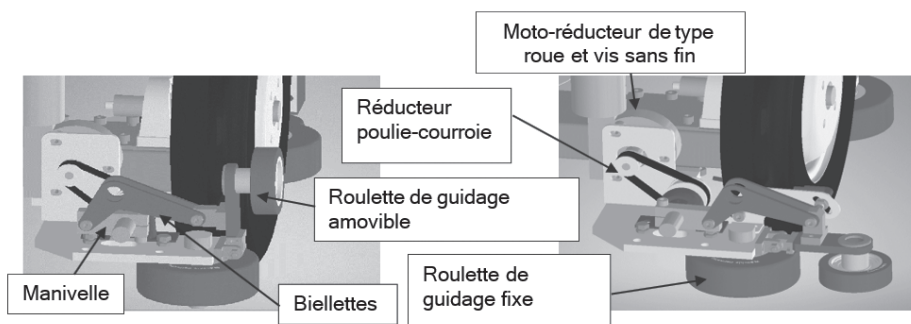


Figure 4 : système de guidage en position haute (vue de gauche) et en position basse (vue de droite)

Question 1

À l'aide des figures 3 et 4, **compléter** sur le document réponse DR1 la chaîne de puissance du système de guidage, en renseignant les rectangles vides avec les éléments qui remplissent les différentes fonctions ainsi qu'avec les grandeurs d'efforts et de flux et leurs unités.

Le schéma cinématique du système de changement de voie en position haute est représenté figure 5.

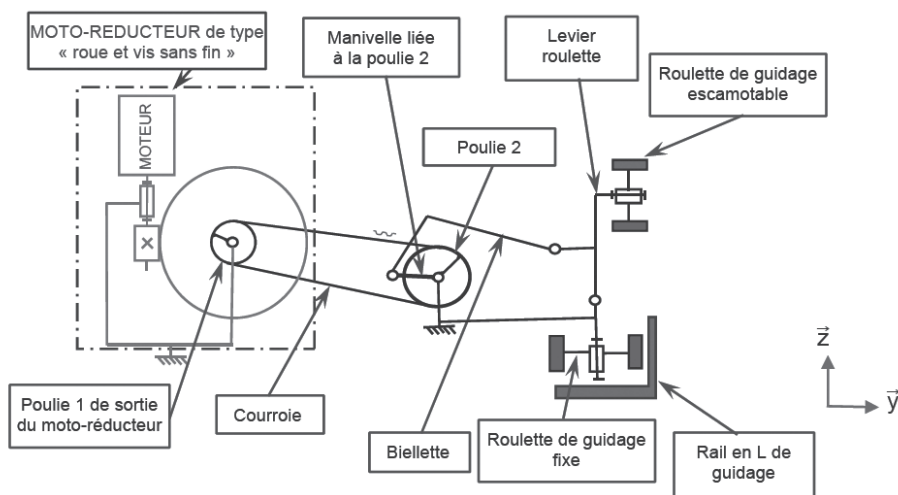


Figure 5 : schéma cinématique du mécanisme de guidage

Les caractéristiques techniques du moto-réducteur sont :

- tension nominale 12 V ;
- vitesse nominale N_1 en sortie du moto-réducteur 40 tr·min⁻¹.

La poulie 1 comporte $Z_1 = 15$ dents et la poulie 2 comporte $Z_2 = 28$ dents.

Hypothèse : lors de la rotation du motoréducteur, les phases d'accélération et de décélération sont négligées et la vitesse de rotation est considérée comme constante.

Question 2

À l'aide de la figure 5, **compléter** sur le document réponse DR1 le schéma cinématique en position basse du mécanisme de changement de voie.

Identifier un élément de la chaîne de puissance permettant d'obtenir un mécanisme irréversible.

Question 3

À partir des caractéristiques des poulies, **calculer** le rapport de réduction du réducteur poulie-courroie, $r = \frac{N_2}{N_1}$ puis en **déduire** la vitesse de rotation N_2 de la poulie 2.

La manivelle qui est liée à la poulie 2 effectue une rotation de 180° pour positionner la roulette de guidage en position basse.

Afin d'assurer la sécurité des passagers, si 1,5 s après avoir reçu l'ordre de descente des roulettes de guidage, la position basse de la roulette n'a toujours pas été détectée alors un arrêt d'urgence est automatiquement déclenché.

Question 4

Vérifier par le calcul que le temps de descente t_d de cette roulette est inférieur à la valeur limite pour garantir la sécurité des passagers.

Calculer la distance d_1 parcourue par la capsule pendant 1,5 s si la capsule roule à la vitesse maximale de $60 \text{ km}\cdot\text{h}^{-1}$.

Si le dispositif de changement de voie ne se trouve pas en position basse 1,5 s après avoir reçu l'ordre de descente, il est impératif de vérifier que la capsule pourra s'arrêter avant l'intersection.

Hypothèses :

- la voie est considérée comme un plan horizontal. La capsule pourra être considérée comme un système possédant un plan de symétrie longitudinal ;
- l'étude est menée dans un plan $(O, \vec{z}, \vec{x})$ considéré comme plan de symétrie géométrique et pour les actions mécaniques ;
- le repère $R(O, \vec{z}, \vec{x})$ lié à la voie repérée 12 est supposé galiléen ;
- la capsule repérée 11 est considérée comme un unique solide indéformable de centre de masse G et de masse totale m . Elle est animée par rapport au repère R d'un mouvement de translation rectiligne uniforme jusqu'au début de la phase de freinage objet de l'étude ;
- la décélération est considérée comme constante ;
- seules les roues arrières sont freinées et le contact entre les pneumatiques et les rails de la voie 12 est considéré comme ponctuel de normale $\vec{z}$ avec adhérence en A ;
- la masse m_c de la capsule est de 300 kg ;
- la masse m_p de deux passagers est de 160 kg ;
- la vitesse maximale V_{maxi} est de $60 \text{ km}\cdot\text{h}^{-1}$;
- l'accélération de pesanteur terrestre g est de $10 \text{ m}\cdot\text{s}^{-2}$.

La figure 6 illustre la modélisation des actions mécaniques extérieures appliquées sur la capsule lors du freinage, ainsi que sa décélération. Les roues de la capsule sont constituées d'un pneumatique monté sur jante.

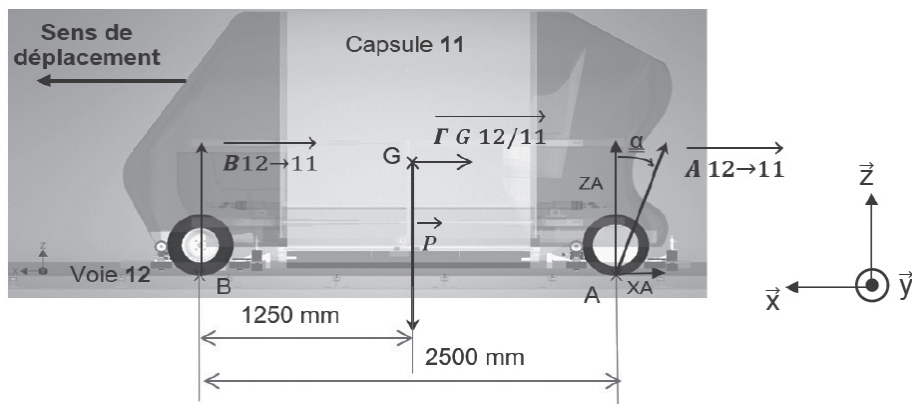


Figure 6 : modélisation des actions mécaniques extérieures appliquées sur la capsule

La capsule 11 est isolée. Le véhicule est soumis à trois actions mécaniques extérieures représentées sur la figure 6 :

- action mécanique à distance de la pesanteur sur 11 exprimée au centre

de gravité G du véhicule : $\{\tau_{pes \rightarrow 11}\} = \begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ -4600 & 0 \end{Bmatrix}_R$, dont la résultante est représentée par $\vec{P}$;

- action mécanique de contact de la voie 12 sur la roue arrière au point A :

$\{\tau_{A pes \rightarrow 11}\} = \begin{Bmatrix} X_A & 0 \\ 0 & 0 \\ 2300 & 0 \end{Bmatrix}_R$, dont la résultante est représentée par $\vec{A}_{12 \rightarrow 11}$;

- action mécanique de contact de la voie 12 sur la roue avant au point B :

$\{\tau_{B pes \rightarrow 11}\} = \begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 2300 & 0 \end{Bmatrix}_R$, dont la résultante est représentée par $\vec{B}_{12 \rightarrow 11}$.

Question 5

Déterminer X_A à partir de l'équation algébrique du théorème de la résultante dynamique en projection sur $\vec{x}$ appliqué à la capsule avec deux passagers, dans le cas d'un arrêt d'urgence et pour une décélération a_G .

Donner la valeur numérique de X_A pour la décélération maximale admissible $a_G = -2 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$.

Les valeurs des facteurs de frottement en fonction des matériaux en contact sont données dans le tableau ci-dessous.

Nature des matériaux en contact	Valeurs indicatives de f ($f = \tan \varphi$)	
	À sec	Lubrifié
Acier sur acier	0,15	0,09
Acier sur bronze	0,1	0,09
Pneu sur route	0,6	0,4 sur sol humide
Pneu sur acier	0,5	0,4 sur sol humide

Tableau : valeurs indicatives du facteur de frottement pour différents couples de matériaux

La valeur absolue de X_A est prise par la suite égale à 920 N.

Question 6

Calculer $|\tan \alpha|$ en fonction des valeurs de Z_A et de X_A .

Conclure sur la possibilité de l'arrêt de la capsule pour cette décélération de $-2 \text{ m}\cdot\text{s}^{-2}$ d'après le facteur de frottement réel roues/rails en acier défini dans le tableau.

La distance d_1 parcourue pendant le temps de descente (estimé à 1,5 s) de la roulette de guidage est prise égale à 25 m.

Question 7

Calculer la distance d_2 parcourue par la capsule pendant la phase de décélération si le temps d'arrêt est de 8,33 s, si l'accélération est égale à $-2 \text{ m}\cdot\text{s}^{-2}$ et si la capsule roule à sa vitesse maximale. **Conclure** si la distance parcourue $d_t = d_1 + d_2$ entre le moment où l'ordre de descente de la roulette de guidage a été donné et le moment où la capsule est arrêtée, respecte bien la distance de moins de 100 m imposée dans le cahier des charges.

SOUS-PARTIE 2

Modélisation et optimisation de la consommation énergétique de la capsule

L'objectif de cette sous-partie est de reprendre la démarche d'ingénierie qui a permis de battre le record du monde de la plus faible consommation énergétique au kilomètre pour un véhicule autonome sur rail.

La consommation visée devait être inférieure à $50 \text{ W}\cdot\text{h}$ par kilomètre pour une vitesse constante de $60 \text{ km}\cdot\text{h}^{-1}$.

Dans un premier temps, une simulation multiphysique a été réalisée afin de valider les choix technologiques.

Pour assurer la propulsion de la capsule, le choix s'est porté sur deux « moteurs-roues » (figure 7) positionnés sur l'essieu arrière. Le « moteur-roue » intègre un moteur de type brushless ainsi qu'une transmission mécanique et une jante équipée d'un pneu gonflable.



Figure 7 : moteur-roue

Dans un souci de simplification, la modélisation multiphysique de la motorisation de la capsule (figure 7) et les deux chaînes de puissance ont été regroupées en une seule comme présenté sur la figure 8.

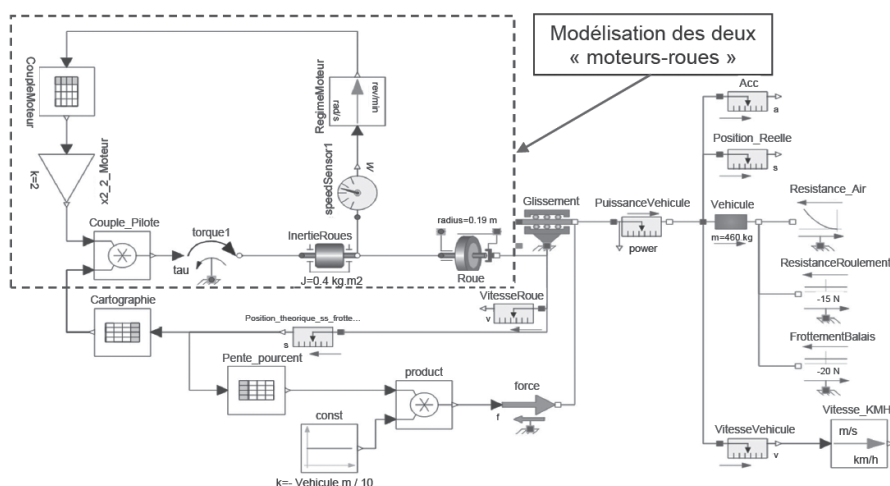


Figure 8 : modélisation multiphysique du système de motorisation de la capsule

Question 8

À l'aide de la modélisation multiphysique de la figure 8, **compléter** le diagramme ibd sur le document réponse DR2 en indiquant dans les rectangles en pointillé la nature des puissances et en renseignant le nom des composants dans les trois blocs vides avec les termes suivants : roue, moteur et capteur tachymétrique.

Les courbes proposées figures 9 et 10 ont été obtenues à partir du modèle multiphysique. Elles représentent la variation de la vitesse et de la puissance en fonction du temps sur sol horizontal et sur 1 km de parcours lorsque la vitesse devient constante.

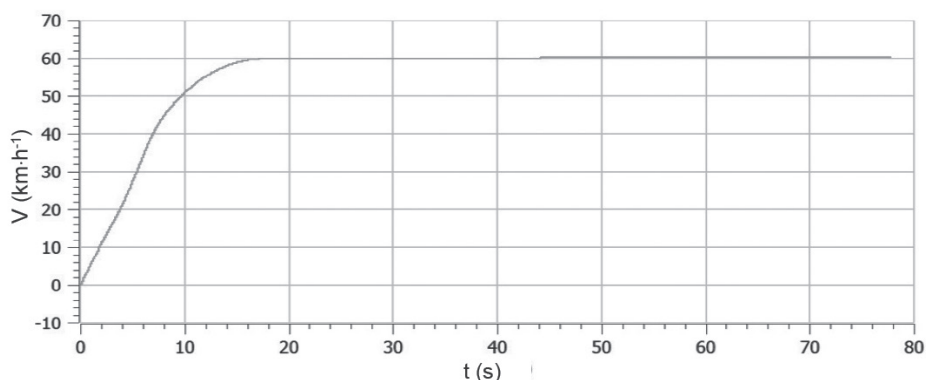


Figure 9 : résultat de la simulation multiphysique représentant la vitesse en fonction du

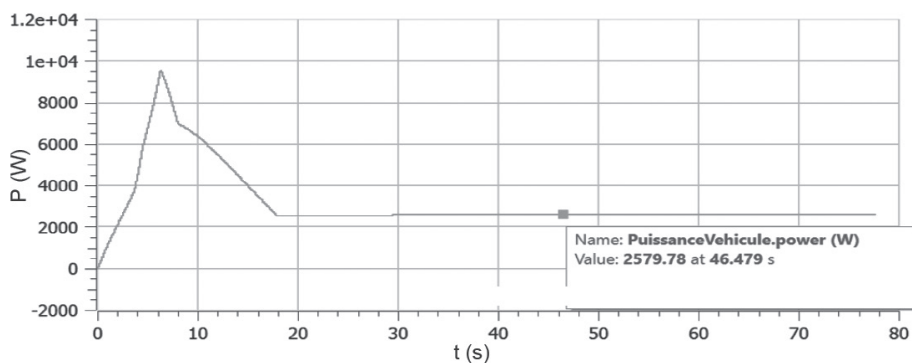


Figure 10 : résultat de la simulation multiphysique représentant la puissance mécanique développée pour mettre en mouvement la capsule

Question 9

À partir des résultats issus de la simulation multiphysique, figures 9 et 10, **relever** l'instant t à partir duquel la vitesse devient constante, ainsi que la puissance mécanique P_m à cet instant. En **déduire** la puissance absorbée P_a en considérant un rendement global de 0,92.

La valeur de la puissance absorbée pour la suite de l'étude est égale à 2800 W.

Question 10

Calculer le temps t_{1km} mis par la capsule pour parcourir le parcours type en vitesse constante et l'énergie consommée W_{csm} en W·h lors de son déplacement pendant ce kilomètre. **Comparer** les résultats précédents avec l'exigence de consommation énergétique du record.

Après avoir validé les choix technologiques grâce au modèle multiphysique, la tentative de record a pu se dérouler dans les conditions suivantes sur la piste d'essai :

- sol horizontal ;
- température extérieure de 20°C ;
- vitesse du vent négligeable ;
- distance de 1 km à vitesse constante ;
- tension d'alimentation moteur $U = 72$ V.

Un capteur mesure le courant consommé par la motorisation de la capsule. Les résultats de l'expérimentation sont donnés figure 11.

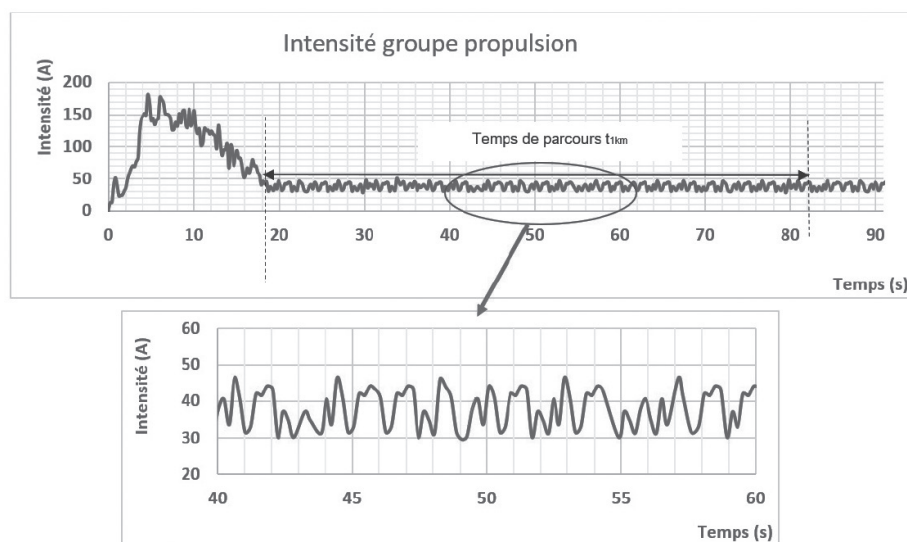


Figure 11 : intensité absorbée par le groupe motopropulseur en fonction du temps

Question 11

À partir des résultats de l'expérimentation figure 11, **relever** graphiquement la valeur moyenne de l'intensité I_{moy} consommée pendant le temps de parcours du kilomètre par le groupe motopropulseur de la capsule. **Calculer** alors l'énergie consommée W_{cep} en W·h par la capsule lors du parcours type d'un kilomètre.

Question 12

Comparer les valeurs expérimentales et les résultats obtenus par simulation.

Question 13

Conclure au regard de l'objectif visé en ce qui concerne la consommation énergétique.

SOUS-PARTIE 3

Géolocalisation d'une capsule

L'objectif de cette sous-partie est de localiser les capsules à l'aide de leurs coordonnées géographiques et de valider les performances de vitesse d'une capsule sur un trajet.

Pour définir une position sur la Terre, les coordonnées géographiques sont le plus souvent utilisées : la latitude, la longitude et l'altitude. Trois notations sont possibles pour la latitude et la longitude :

- Degré Minute Seconde (DMS) ;
- Degré Minute (DM) ;
- Degré décimal (DD).

Les récepteurs « GPS » fournissent la localisation sous une forme normalisée facilement décodable, par exemple selon le protocole NMEA-0183 (National Marine Electronics Association).

Chaque trame commence par le caractère \$ et se compose de plusieurs éléments séparés par des virgules.

Voici un exemple de trame :

```
$GPGGA,064036.289,48.365375,N,007.9373,E,1,04,3.2,200.2,M,50.5,M,,0000*0E
```

Les deux premiers caractères dans la trame après le caractère \$ correspondent à l'identifiant du récepteur : ici GP pour Global Positioning System. Les trois caractères suivants correspondent à l'identifiant de la trame : GGA pour GPS Fix. Ici il s'agit du système européen de positionnement GALILEO.

Éléments de la trame GGA :

- GPGGA : type de la trame ;
- 064036.289 : heure d'envoi de la trame, ici 06 h 40 min 36,289 s (UTC) ;
- 48.365375, N : latitude Nord, ici 48,365375 ° (en DD, degrés décimaux) ;
- 007.409373, E : longitude Est, ici 7,409373 ° (en DD degrés décimaux) ;
- 1 : type de positionnement (1 pour le positionnement GPS) ;
- 04 : nombre de satellites utilisés ;
- 3.2 : précision horizontale ;
- 200.2, M : altitude, mètre. Ici 200,2 m ;
- 50.5, M : écart par rapport au géoïde (surface de référence), mètre. Ici 50,5 m ;
- 0000 : Champ vide ;
- *0E : Checksum (contrôle).

Le système de positionnement de la capsule envoie au système centrale la trame NMEA 83 suivante :

```
$GPGGA,134435.205,48.689839,N,006.174564,E,1,05,1.9,212.5,M,48.6,M,,0000*56
```

Question 14

À l'aide de la trame GPS, **compléter** le tableau du document réponse DR3 avec les informations suivantes :

- l'heure d'envoi de la trame en hh : mm : ss,sss ;
- la latitude exprimées en degrés décimaux, ainsi que l'altitude en mètre ;
- le nombre de satellites utilisés pour localiser la capsule.

Pour une utilisation plus aisée sur les applications de types « Géoportail » ou « Google Map street view », il est préférable de rentrer les coordonnées géographiques en format degrés ; minutes ; secondes. Il est rappelé que :

- 1° correspond à 60 ' ;
- 1' correspond à 60 ''.

Par exemple la valeur 74,4024601° correspond à 74° 24' 8,85636''.

Question 15

Compléter sur le document réponse DR3 la partie de l'algorithme permettant la conversion de coordonnée exprimée en DD (degrés décimaux) en DMS (degrés, minutes, secondes)

Question 16

Compléter sur le document réponse DR3 la partie du programme « conversion coordonnées » pour la partie « conversion de coordonnée de latitude.

Un voyageur arrivant en gare de NANCY, désire se rendre au stade Marcel PICOT. Le tableau de la figure 12 donne quelques coordonnées géographiques sur des adresses particulières.

LIEUX	ADRESSE	LATITUDE (en DD)	LONGITUDE (en DD)
Gare SNCF	3 pl THIERS	48.689839	6.174564
Stade Marcel PICOT	90 bd jean JAURES	48.695099	6.209697
Place STANISLAS	Pl Stanislas	48.693536	6.183255
CHU Brabois	1 rue du Morvan	48.64851	6.145472
Zénith Nancy	Rue du Zénith	48.710135	6.139351
Zone activité Porte sud	6 all des tilleuls	48.645616	6.187455

Figure 12 : coordonnées d'adresses particulières

Question 17

À l'aide du tableau de coordonnées figure 12, **relever** les coordonnées de la station de départ et de la station d'arrivée. **Exprimer** les résultats sous la forme DMS pour la latitude.

Le relevé des trames enregistrées par le système central de gestion de position des capsules est le suivant :

Trame départ :

```
$GPGGA,134435.205, 48.689839,N, 006.174564,E,1,04,1.9,217.45,M,48.6,M,,0000*56
```

Trame arrivée :

```
$GPGGA,135048.628,48.695099,N,006.209697,E,1,05,1.9,201.07,M,48.6,M,,0000*56
```

Question 18

Relever l'heure d'envoi de la trame de départ et celle de la trame d'arrivée puis **calculer** le temps de trajet du voyageur.

La figure 13 donne le tracé du parcours emprunté par la capsule du voyageur.



Figure 13 : parcours emprunté par la capsule

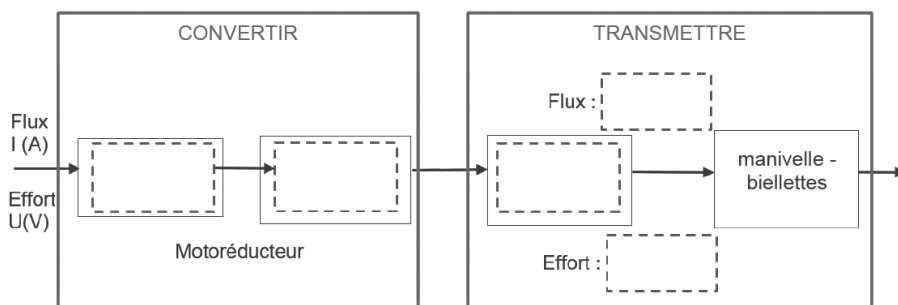
Question 19

À partir de la figure 13 et des indications du trajet données par Géoportail, **calculer** la vitesse moyenne de la capsule pour ce trajet. **Conclure** par rapport à la vitesse constante de $60 \text{ km} \cdot \text{h}^{-1}$ imposée par le cahier des charges.

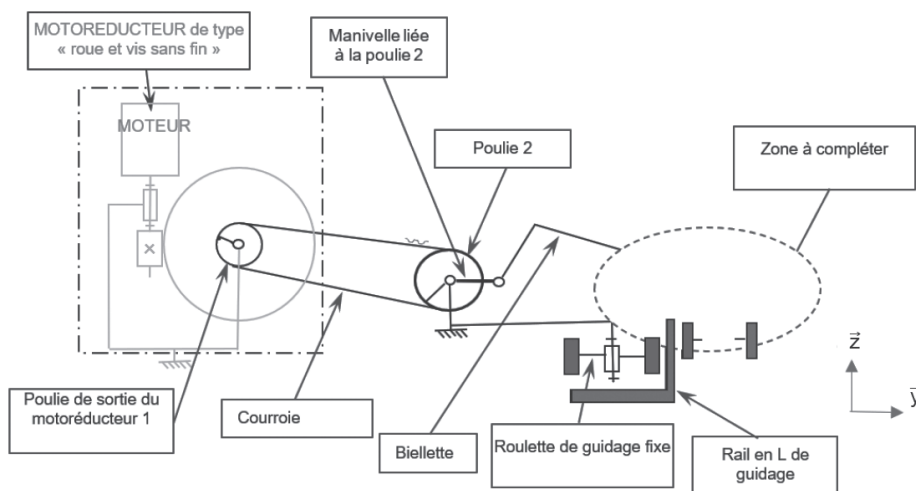
DOCUMENT RÉPONSE DR1

« Chaîne de puissance du système de guidage »

Question 1.1



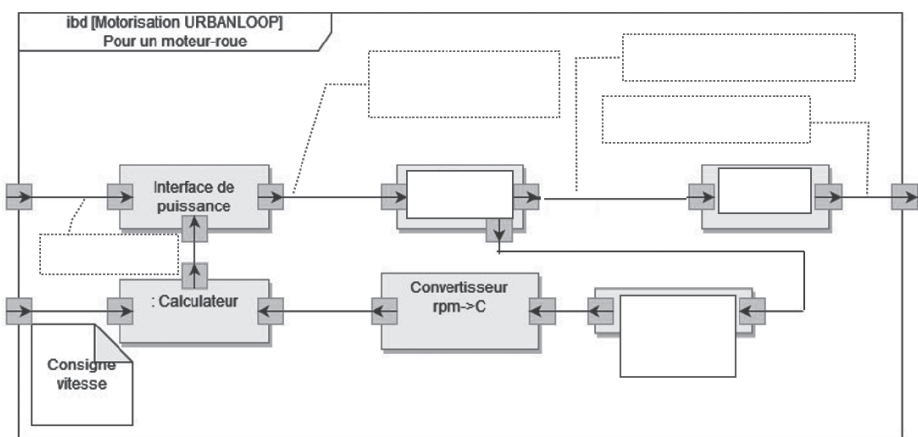
Question 1.2



DOCUMENT RÉPONSE DR2

« Diagramme IBD pour un moteur-roue »

Question 1.8



DOCUMENT

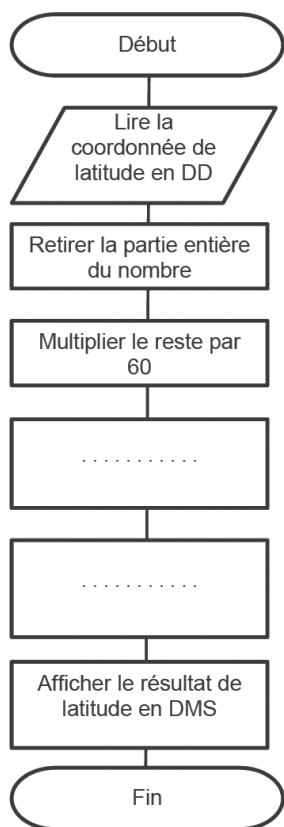
RÉPONSE DR3

« Programme de conversion »

Question 1.14

Heure d'envoi	
Latitude	
Longitude	
Altitude	
Nombre de satellites	

Question 1.15



Question 1.16

Les zones à compléter sont identifiées par les pointillés (.).

Extrait de programme de conversion

```
Lat = input("Indiquer la coordonnée de latitude en DD ")
Long = input("Indiquer la coordonnée de longitude en DD ")

# conversion de coordonnée de latitude
degresdeclat = float(Lat)
degres = int(degresdeclat)
templat = (degresdeclat - degres) * 60

minutes = . . . . .

secondes = . . . . .

print ("Latitude = " , degres,"° " , minutes,"' " , secondes,"'' ")
```

CORRECTION SUJET 1

Transport par boucle urbaine

SOUS-PARTIE 1

Question 1

Voir document réponse DR1

Question 2

Voir document réponse DR1

L'irréversibilité peut être obtenue :

- Par l'irréversibilité du système vis-écrou du moto-réducteur ;
- Par la géométrie du mécanisme. La roulette de guidage ne pourra pas revenir en position haute sous l'effet d'un effort si les deux centres des pivots de la biellette sont alignés avec le centre de la pivot de la manivelle avec le bâti.

Question 3

$$r = \frac{\prod Z_{menantes}}{\prod Z_{ménées}} = \frac{15}{28} = 0,536$$

$$N_2 = N_1 \times r = 40 \times 0,536 = 21,42 \text{ tr} \cdot \text{min}^{-1}$$

Question 4

$$\omega_2 = \frac{\pi \cdot N_2}{30} = 2,245 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$\theta_2 = 180^\circ = \pi \text{ radians}$$

$$\omega_2 = \theta_2 \cdot t_2$$

$$t_d = \frac{\pi}{\omega_2} = \frac{\pi}{\frac{\pi \cdot N_2}{30}} = \frac{30}{N_2} = \frac{30}{21,42} = 1,4 \text{ s}$$

Le temps de descente est inférieur au temps maximum exigé $1,4 \text{ s} < 1,5 \text{ s}$.

$$d_1 = V_{\max} \cdot t_d = 16,67 \times 1,5 = 25 \text{ m}$$

Attention de ne pas oublier de convertir les $\text{km} \cdot \text{h}^{-1}$ en $\text{m} \cdot \text{s}^{-1}$.

Question 5

En utilisant le principe fondamental de la dynamique on obtient :

$$\sum \vec{F}_{\text{ext}} = m \cdot \vec{a}$$

$$X_A = m \times a_G \text{ donc } X_A = 460 \times (-2) = -920 \text{ N.}$$

Question 6

Facteur de frottement :

$$f = \tan \alpha = \frac{X_A}{Z_A} = \frac{920}{2300} = 0,4$$

Le facteur de frottement f entre le rail et le pneu sera suffisant sur sol sec et limite sur sol humide. Donc arrêt possible de la capsule pour cette décélération.

Question 7

1^{er} solution :

Graphiquement, l'aire d'une courbe de vitesse peut être considérée comme étant le déplacement.

$$d_2 = \frac{(B+b) \cdot h}{2} = \frac{(V_i + \Delta V + V_i) \cdot \Delta t}{2} = \frac{(V_i + V_f - V_i + V_i) \cdot \Delta t}{2} = \frac{(V_f + V_i) \cdot \Delta t}{2} = 69,45 \text{ m}$$

2^e solution :

On peut également calculer la distance à l'aide de la cinématique.

$$d_2 = \frac{V_f^2 - V_i^2}{2a} = 69,45 \text{ m}$$

$$d_t = 25 + 69,45 = 94,45 \text{ m}$$

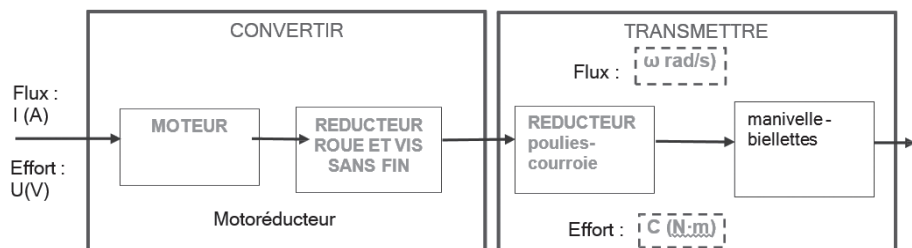
La distance totale d'arrêt est bien inférieure à la distance exigée de 100 m, la solution est donc validée.

DOCUMENT RÉPONSE DR1

« Chaîne de puissance du système de guidage »

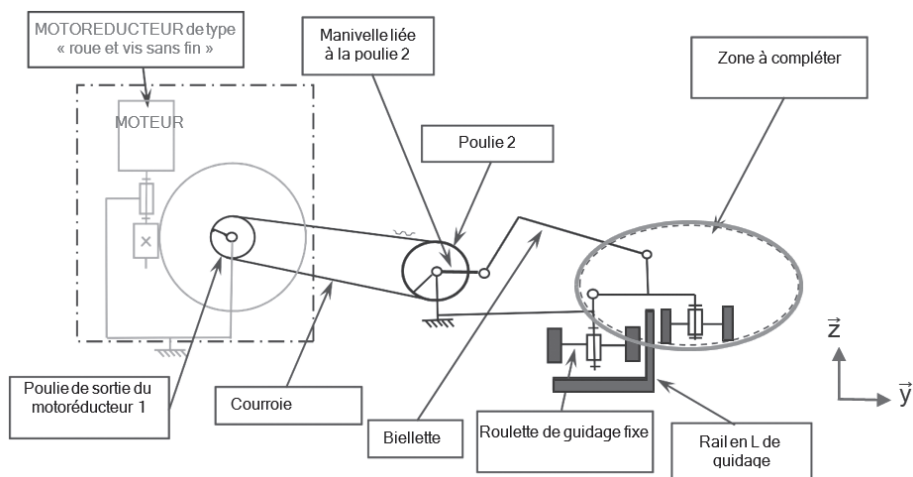
Question 1.1

Schéma blocs à compléter



Question 1.2

Compléter le schéma cinématique du mécanisme de changement de voie en position basse.



SOUS-PARTIE 2

Question 1.8

Voir document réponse DR2

Question 1.9

À partir de cette question et pour la suite de cette sous-partie, pensez à vous aider de l'ibd dans le document réponse 2 (DR2).

$$t = 18 \text{ s environ}$$

$$P_m = 2579,78 \text{ W}$$

$$P_a = \frac{P_m}{\eta} = \frac{2579,78}{0,92} = 2804,11 \text{ W}$$

Question 1.10

$$t_{1km} = 60 \text{ s}$$

$$W_{csim} = P_a \cdot t_{1km} = 168000 \text{ J}$$

$$W_{csim} = \frac{168000}{3600} = 46,67 \text{ W} \cdot \text{h}$$

$$W_{csim} < 50 \text{ W} \cdot \text{h}$$

Les solutions techniques sont donc validées d'un point de vue énergétique.

Question 1.11

$I_{moy} = 38,5 \text{ A}$, on admet une tolérance sur la valeur lue.

$$W_{cexp} = U \cdot I \cdot t = \frac{72 \times 38,5 \times 64}{3600} = 49,28 \text{ W} \cdot \text{h}$$

Question 1.12

L'énergie consommée obtenue expérimentalement est légèrement supérieure à celle obtenue par simulation. Ecart = $2,55 \text{ W} \cdot \text{h}$. On peut donc conclure que le modèle multiphysique respecte bien la réalité.

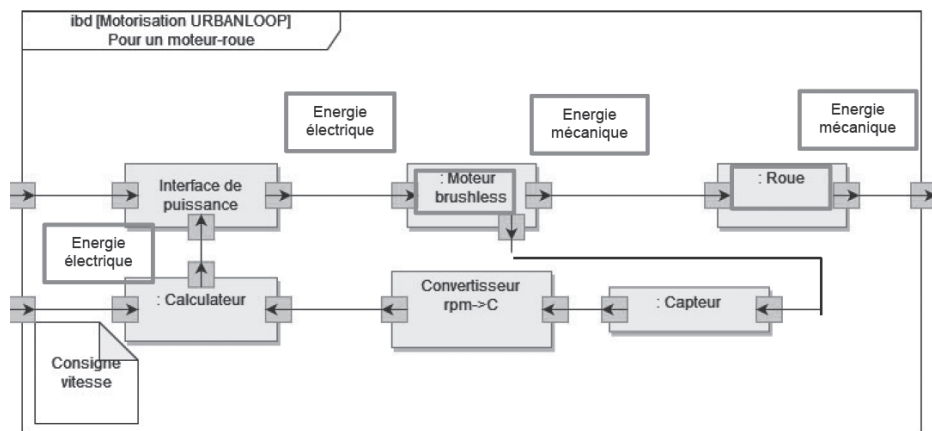
Question 1.13

Les résultats obtenus par simulation et par expérimentation sont donc inférieurs à l'objectif visé donc la consommation énergétique est validée.

DOCUMENT RÉPONSE DR2

« Diagramme IBD pour un moteur-roue »

Question 1.8



SOUS-PARTIE 3

Pour cette sous-partie, il est important de bien lire et comprendre l'explication donné dans le sujet sur la trame NMEA.

Question 1.14

Voir document réponse DR3

Question 1.15

Voir document réponse DR3

Question 1.16

Voir document réponse DR3

Question 1.17

Station de départ LAT : 48.689839

Soit 48 °41 '23.42 "N

Station d'arrivée LAT : 48.695099

Soit 48 °41 '42.356 "N

Question 1.18

$T_{\text{trajet}} = 13 \text{ h } 50 \text{ min } 48,628 \text{ s} - 13 \text{ h } 44 \text{ min } 35,205 \text{ s} = 0 \text{ h } 6 \text{ min } 13,423 \text{ s}$

Question 1.19

$$V = \frac{d}{t} = \frac{4,652}{0,0833} = 55,824 \text{ km} \cdot \text{h}^{-1}$$

Pour un trajet quelconque, le calcul de la vitesse moyenne de la capsule donne 55,8 km·h⁻¹.

Ce qui est tout à fait acceptable, car cela représente une différence de 0,35 min soit 21 s si la capsule s'était déplacée à 60 km·h⁻¹ comme indiqué dans le cahier des charges.

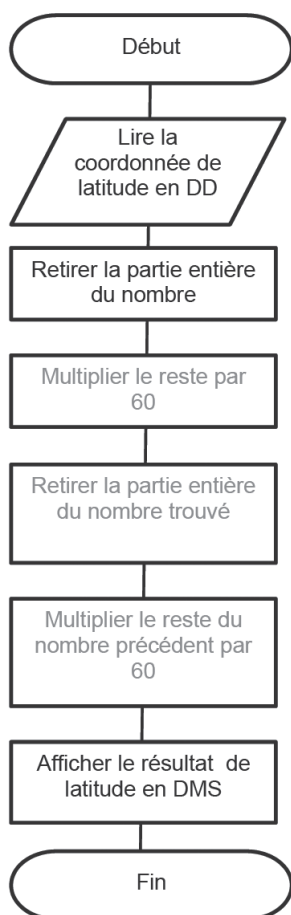
DOCUMENT RÉPONSE DR3

« Programme de conversion »

Question 1.14

Heure d'envoi	13 h 44 mn 35,205 s
Latitude	48,689839 °
Longitude	6,174564 °
Altitude	212,5 m
Nombre de satellites	5

Question 1.15



Question 1.16

```

Lat = input("Indiquer la coordonnée de
latitude en DD ")
Long = input("Indiquer la coordonnée
de longitude en DD ")

# conversion de coordonnée de latitude
degredeclat = float(Lat)
degre = int(degredeclat)
templat = (degredeclat - degre) * 60
minutes = int(templat)
secondes = (templat - minutes) * 60
print ("Latitude = " , degre,"° " ,
minutes,"' " , secondes,"'' ")
  
```

SUJET 2

ROBOT PISCINE ZODIAC RV 5600



Figure 1 : RV 5600

Mise en situation

Le robot RV 5600 de l'entreprise ZODIAC, (voir figure 1), fait partie d'une gamme de robot nettoyeur de piscine télécommandable à distance et à aspiration cyclonique. Les impuretés sont aspirées par un puissant tourbillon et stockées dans le filtre du robot.

Les figures 2 et 3 spécifient les missions et les cas d'utilisation du système.

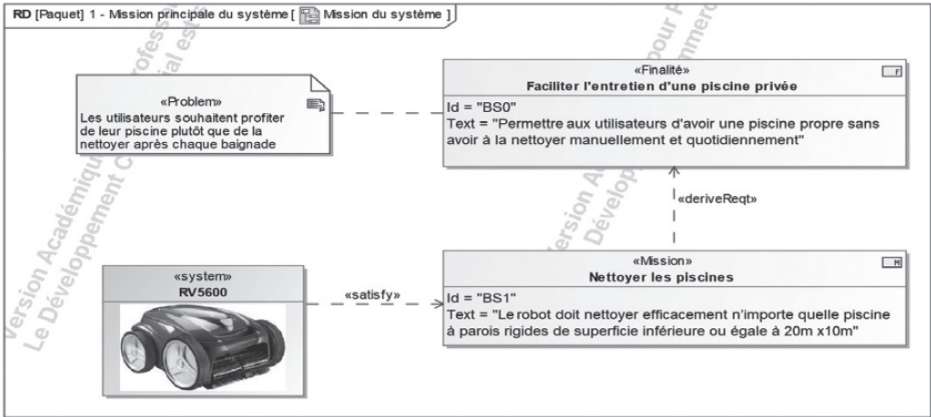


Figure 2 : missions du système

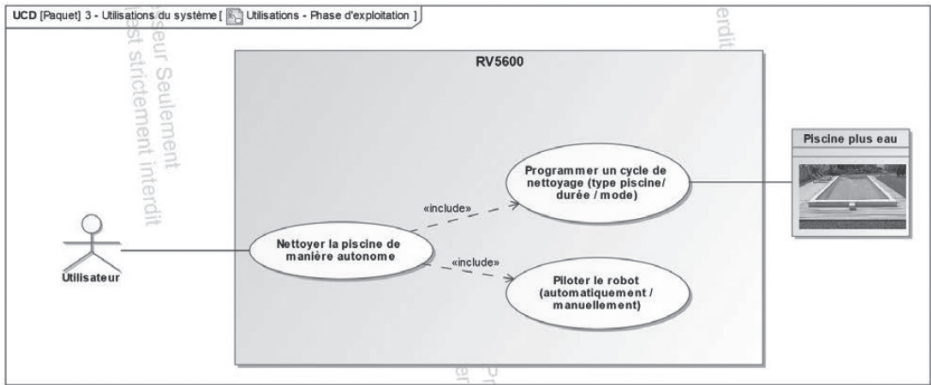


Figure 3 : diagramme des cas d'utilisation

La problématique abordée dans ce sujet est la suivante : comment le robot piscine RV 5600 nettoie-t-il efficacement toutes les piscines à parois verticales rigides de superficie inférieure ou égale à 20 m × 10 m ?

SOUS-PARTIE 1

Informer l'utilisateur

L'objectif est de valider les solutions d'information et de commande du robot.

Le diagramme partiel d'exigences figure 4 permet de vérifier certaines exigences de cette sous-partie.

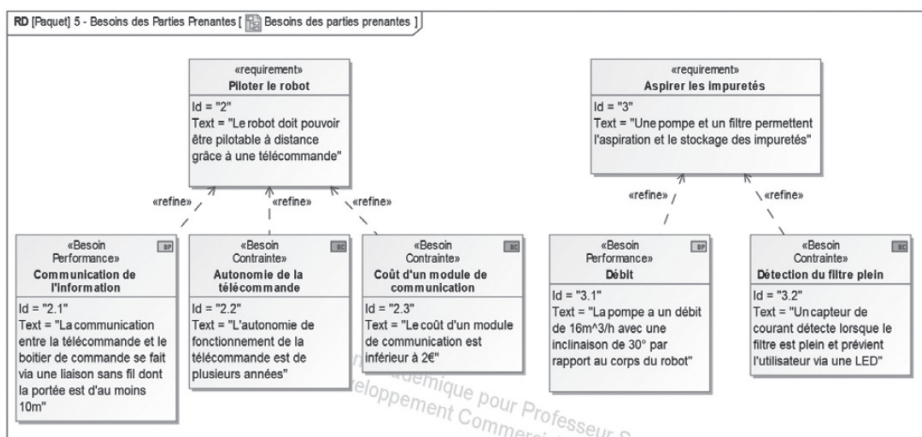


Figure 4 : diagramme partiel des exigences relatif au pilotage du robot et à l'aspiration des impuretés

Lors d'un cycle de nettoyage, le robot aspire des impuretés pouvant, avec le temps, colmater le filtre.

Cela conduit à une augmentation significative du courant consommé par le moteur électrique de la pompe.

Pour garantir l'efficacité du système d'aspiration, lorsque le courant moteur pompe atteint un certain seuil, un voyant lumineux émis par une LED (figure 5) avertit l'utilisateur sur la nécessité de procéder au nettoyage ou au remplacement du filtre.



Figure 5 : boîtier de commande avec la LED filtre plein

Les relevés de la figure 6 montrent l'évolution du courant du moteur pompe et le changement d'état de la LED.

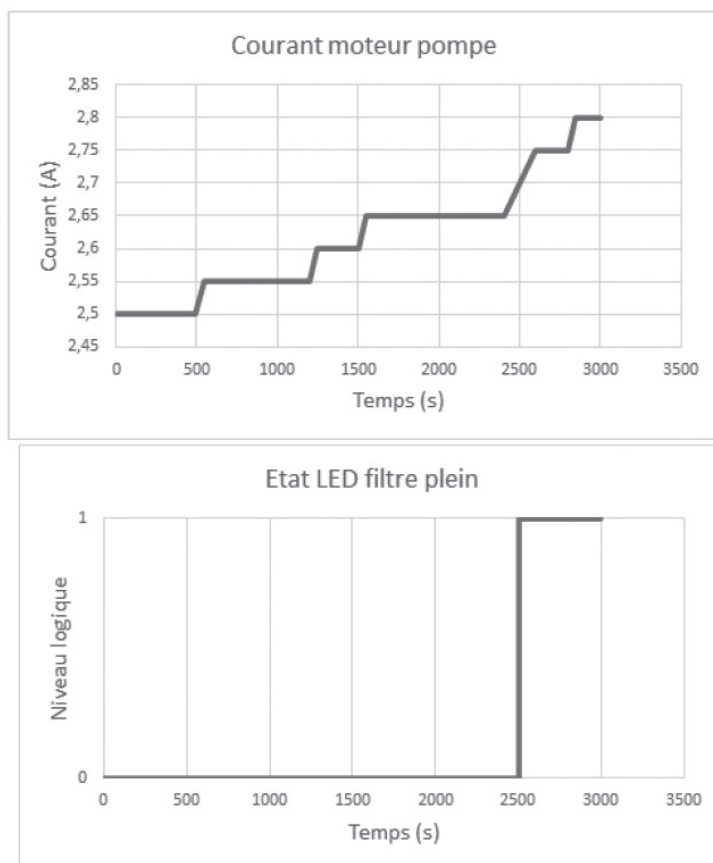


Figure 6 : mesure du courant moteur pompe et état de la LED filtre plein lors d'un nettoyage d'une piscine

Question 1

Relever sur la figure 6 la valeur du seuil de courant I_{seuil} correspondant à la valeur du courant $I_{\text{moteur_pompe}}$ lorsque le filtre est plein.

Le boîtier de commande est équipé d'une carte électronique (figure 7). Le courant moteur $I_{\text{moteur_pompe}}$ est mesuré via une résistance R_{shunt} . La tension correspondante U_e est numérisée sur 10 bits par le CAN de la carte électronique avec une tension de référence (pleine échelle) de 3 V.

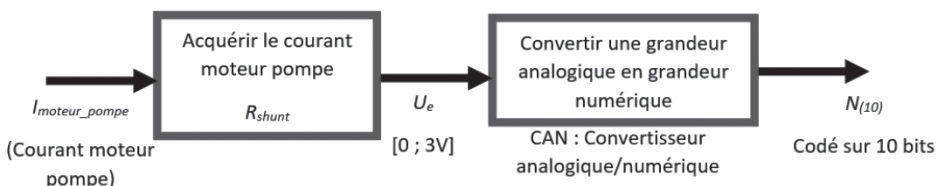


Figure 7 : chaîne d'acquisition simplifiée du courant moteur pompe

La figure 8 présente la relation entre l'évolution de tension U_e en fonction de l'intensité moteur $I_{\text{moteur_pompe}}$.

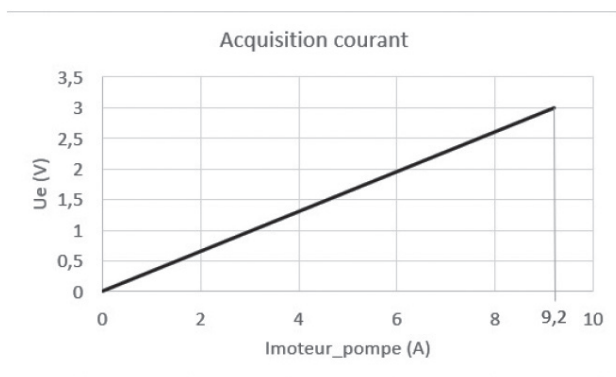


Figure 8 : courbe d'acquisition du courant moteur pompe

Question 2

Déterminer à partir de la figure 8, la relation entre U_e et $I_{\text{moteur_pompe}}$. **En déduire** la valeur de R_{shunt} .

Question 3

Déterminer la relation entre $N_{(10)}$ (valeur décimale de la grandeur numérique en sortie du CAN) et U_e . **En déduire** la relation entre $N_{(10)}$ et $I_{\text{moteur_pompe}}$.

Montrer que $N_{\text{seuil}(10)} = \frac{0,326}{2,93 \cdot 10^{-3}} \cdot I_{\text{moteur_pompe}}$.

Le principe de la détection « filtre plein » est décrit ci-dessous. Lors du lancement d'un cycle de nettoyage, le moteur pompe ainsi que les deux motoréducteurs de traction sont activés.

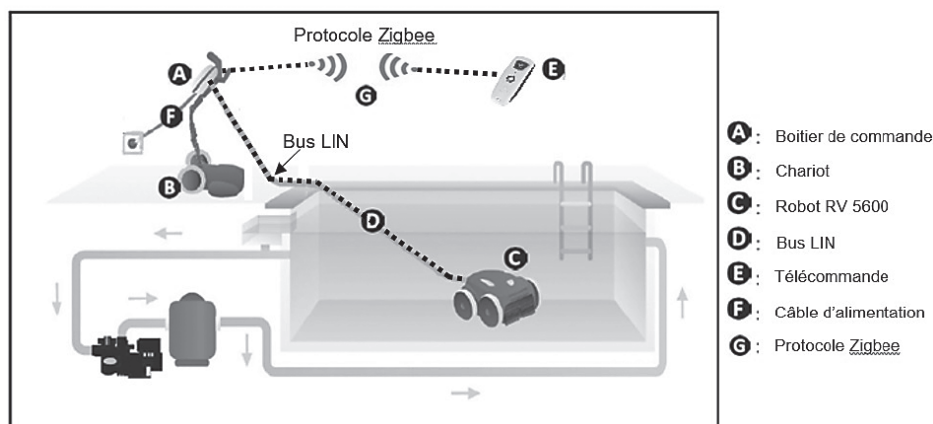
Toutes les 5 secondes, le courant moteur de la pompe est mesuré par la carte électronique. Si la valeur numérique est supérieure ou égale à la valeur $N_{seuil(10)}$, le voyant lumineux (LED) avertit l'utilisateur. Le mode paroi est alors désactivé car la force d'aspiration devient insuffisante pour plaquer le robot contre la paroi.

Question 4

Compléter sur le document réponse DR1, le diagramme d'états qui avertit visuellement l'utilisateur et désactive le mode paroi lorsque le filtre est plein.

Le robot est piloté à distance via une télécommande Kinétic et ramené en bord de piscine afin de nettoyer le filtre. Cette télécommande est équipée d'un accéléromètre dont l'inclinaison permet de diriger le robot.

La communication, entre la télécommande et le boîtier de commande, s'effectue à l'aide d'une liaison sans fil de type Zigbee transmettant les ordres souhaités au boîtier de commande (figure 9). Ce dernier communique alors les ordres au robot via la liaison filaire (Bus LIN).



Le tableau 1 présente les performances de quatre protocoles utilisés couramment.

Caractéristique	Zigbee	Bluetooth Low Energy	Bluetooth	WIFI
IEEE	802.15.4		802.15.1 (BT 1.x)	802.11 a/b/g/n/ac
Besoin mémoire	4-32 ko		250 ko+	1 Mo+
Autonomie avec pile	Années	Années	Mois	Jours
Nombre de nœuds	65000+	Illimité	255	256+
Vitesse de transfert	20-250 kb/s	1 Mb/s	1-3 Mb/s	11-54-108-320-1000Mb/s
Portée (environ)	12 m	10m	10m	10m (802,11a) >300m (802,11b)
Coût (estimé)	1 €	4 €	4 €	5 €

Tableau 1 : tableau comparatif de trois protocoles par rapport à Zigbee

Question 5

Justifier, au regard des données techniques et des exigences, le choix de ce type de liaison sans fil de type zigbee.

Lors de l’envoi d’un message de la télécommande vers le robot, une trame a été capturée par expérimentation. L’octet correspondant aux données (DATA) a été isolé et représenté figure 10. L’envoi d’un bit se fait sur un intervalle de temps de 150 ns.

Le niveau logique haut (1) correspond au signal sinusoïdal de plus forte amplitude et le niveau logique bas (0) correspond au signal sinusoïdal de plus faible amplitude.

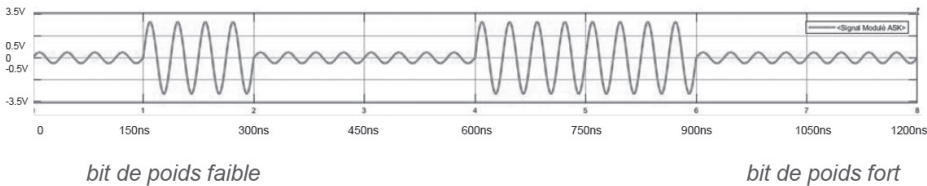


Figure 10 : octet DATA issu de la trame ASK (modulation d’amplitude) envoyée par la télécommande Kinétic

Le robot est équipé de deux motoréducteurs identiques. Un motoréducteur transmet la puissance aux roues avant et arrière sur le flanc gauche et l’autre motoréducteur, aux roues avant et arrière sur le flanc droit.