

الامتحان الوطني الموحد للبكالوريا الدورة الاستئنافية 2022 - الموضوع -

TTTTTTTTTTTT-TT

RS 44

المملكة المغربية
وزارة التربية الوطنية
والتعليم الأولي والرياضة
المركز الوصياني للتقدير والامتحانات

3h	مدة الإجهاز	علوم المهندس	المادة
3	المعامل	شعبة العلوم الرياضية: مسلك العلوم الرياضية - ب	المجنة أو المسلط

Constitution de l'épreuve

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

Volet 1 : Présentation de l'épreuve



Système à étudier :

Robot lanceur de balles de « ping-pong ».

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 réponse D.Rep.

NB : Tous les documents réponse 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

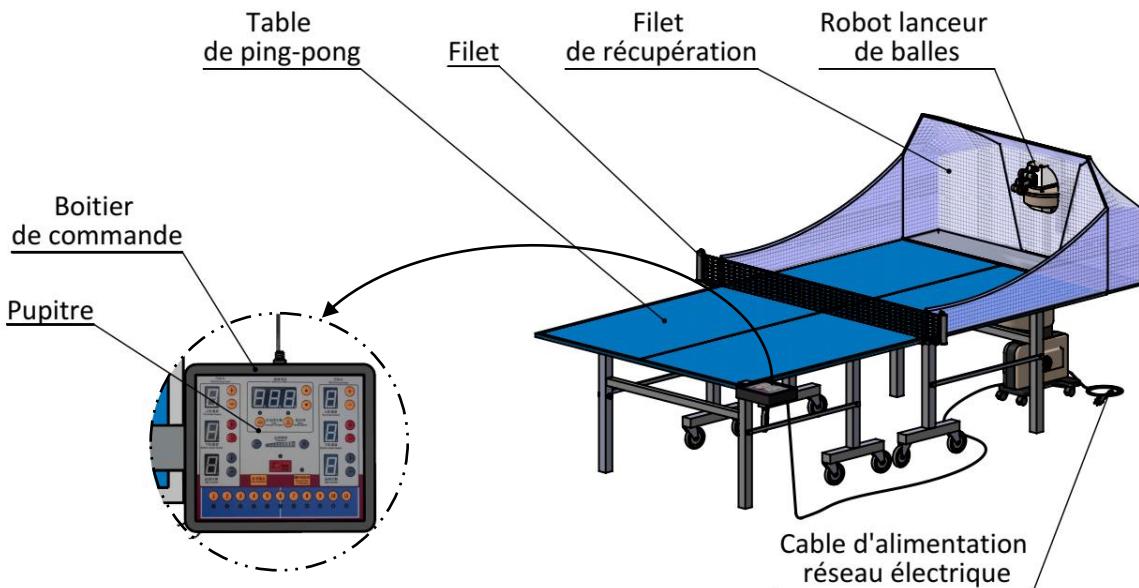
1. Mise en situation

Le tennis de table, appelé aussi « ping-pong », est un sport de raquette opposant deux ou quatre joueurs autour d'une table. C'est une activité de loisir, mais c'est également un sport olympique depuis 1988.

Les pratiquants de ce sport doivent s'entraîner de manière régulière afin d'améliorer leurs performances physiques et techniques.

Pour des entraînements individuels le **robot lanceur de balles**, objet de notre étude, est souvent utilisé par les compétiteurs en club de tennis de table dans le but de **lancer automatiquement des balles** sur une table de ping-pong. Ce **robot** offre aux joueurs la possibilité de choisir des séquences de jeu spécifiques et d'adapter le niveau de difficulté grâce à de multiples programmes pouvant agir sur les paramètres suivants :

- La vitesse de lancement de la balle ;
- les effets de balle ;
- la fréquence de lancement .
- le type de coup (direct/indirect) ;
- la zone de tir.



2. Constitution : (Voir D. Res 1 et D. Res 2)

Le **robot lanceur de balles** est constitué principalement d' :

- Un **réservoir** de balles pouvant contenir approximativement **100 balles** de **40 mm** de diamètre ;
- une partie inférieure contenant le **système d'ascension** et le **boîtier d'alimentation** en énergie électrique ;
- une **colonne d'ascension** ;
- une **tête de lancement** équipée d'un **dispositif d'orientation horizontale**, d'un **dispositif d'orientation verticale**, d'un **frappeur** et d'un **dispositif d'éjection de balles** ;
- un **boîtier de commande** à base de microcontrôleur muni d'un **pupitre** de dialogue avec le joueur.

3. Fonctionnement : (Voir D. Res 1 , D. Res 2 et D. Res 3).

1. Mise sous tension du système, sélection du programme souhaité et appui sur le bouton (**Marche /Arrêt**) du boîtier de commande.
2. Le dispositif d'ascension amène les balles du réservoir l'une après l'autre devant le frappeur (electroaimant) à travers la colonne d'ascension.
3. La balle détectée par le capteur de présence balle est frappée par l'electroaimant (frappeur) suite à un ordre venant du microcontrôleur selon le programme choisi, pour la mettre entre les galets d'éjection.
4. La balle, se trouvant entre les galets d'éjection qui tournent en sens inverses, est entraînée (par adhérence) et lancée à une vitesse qui dépend de la vitesse de rotation des galets d'éjection.

Pour simuler un joueur adversaire et pour pouvoir atteindre le maximum de la surface de la table, la tête du robot lanceur est animée d'un mouvement de rotation horizontal, balayant un angle α et d'un mouvement de rotation vertical balayant un angle β . (D. Res 1)

Ces mouvements de balayages horizontal et vertical ont des vitesses variables selon le programme choisi.

Une fois retournées par le joueur, les balles sont récupérées par un filet de récupération pour les conduire vers le réservoir.

Volet 3 : Substrat de sujet

Situation d'évaluation n°1

/06,00 Pts

Pour appréhender le système **robot lanceur de balles de tennis de table** en termes de services rendus, d'interactions avec le milieu environnant et de constituants ; vous êtes invités à faire les approches fonctionnelles externe et structurelle par la réalisation des tâches suivantes.

Tâche n°1 : Fonction globale et identification des interactions du système étudié avec son environnement extérieur.

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

Q.01. Compléter l'actigramme **A-0**.

1,50 pt

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

2,00 pts

Tâche n°2 : Analyse fonctionnelle et structurelle

A partir du **volet n°2** , du **D.Res 1** , **D.Res 2** , **D.Res 4** , **D.Res 5** et **D. Res 6** sur **D.Rep 2** :

Q.03. Compléter la chaîne fonctionnelle du système.

2,50 pts

Situation d'évaluation n°2

/05,75 Pts

Dans le but d'appréhender le système pour un éventuel réglage et entretien convenables ; vous allez procéder dans cette situation à l'analyse de deux dispositifs, à savoir celui assurant la fonction d'ascension et celui assurant la fonction de lancement de la balle. Pour se faire, on vous demande de réaliser les tâches suivantes.

Tâche n°1 : Dans cette tâche, on vous propose d'étudier le dispositif d'ascension des balles pour comprendre comment est assuré le réglage de la vitesse de rotation du moteur **M1**.

A partir du **D. Res 2** et **D. Res 3**; sur le **D.Rep 3** :

Q.04. Quel est le nombre n_b de balles entraînées par la roue d'entraînement pendant un tour de celle-ci ? justifier votre réponse.

0,25 pt

Q.05. Exprimer la vitesse de rotation de la roue d'entraînement N_R (en tr/min) en fonction de la fréquence de lancement f_b (en balles/min)

0,25 pt

Q.06. En déduire l'intervalle des vitesses de rotation N_R (en tr/min) de la roue d'entraînement.

0,25 pt

Q.07. Déterminer l'intervalle des vitesses de rotation N_{M1} (en tr/min) du moteur **M1**.

0,25 pt

Tâche n°2 : A travers cette tâche vous allez analyser le dispositif de lancement des balles afin de pouvoir déterminer l'intervalle des vitesses de rotation des moteurs **M2** et **M3**.

A partir du **volet 2**, du **D. Res 2** et **D. Res 3**, sur le **D.Rep 3**.

Q.08. Quelles sont les conditions qu'il faut vérifier pour que **l'électroaimant** frappe une balle ?

0,25 pt

Q.09. Exprimer la vitesse de rotation N_g des galets en fonction de la vitesse de lancement de la balle V_b dans le cas où les deux galets tournent à la même vitesse angulaire : $|\omega_2| = |\omega_3|$

0,25 pt

Q.10. Déterminer l'intervalle des vitesses de rotation $N_{M2} = N_{M3}$ (en tr/min) des moteurs de lancement **M2** et **M3** dans ce cas.

0,50 pt

Tâche n°3 : Etude des circuits électriques d'alimentation et de commande du moteur **M2**.

A partir du **D.Res 4** ; sur les **D.Rep 4** et **D.Rep 5**.

Q.11. Donner le nom et la fonction des blocs **1** et **2** constituants le circuit d'alimentation.

1,00 pt

Q.12. Calculer la valeur efficace de la tension U_2 (en V).

0,25 pt

Q.13. Tracer l'allure de la tension $U_s(t)$ pour une période T de U_2 .

0,25 pt

Q.14. Calculer la valeur moyenne $U_{s,moy}$ (en V) de $U_s(t)$.

0,25 pt

Q.15. Tracer l'allure de la tension $U_M(t)$ aux bornes du moteur **M2** pour une valeur du rapport cyclique $\alpha = 0,7$.

0,25 pt

Q.16. Calculer alors la valeur moyenne $U_{M,moy}$ (en V) de $U_M(t)$

0,25 pt

Q.17. Calculer la vitesse de rotation N_{M2} (en tr/min) pour une tension moyenne d'alimentation $U_M = 8,5$ V.

0,25 pt

Tâche n°4 : Etude de la commande de l'afficheur de type BCD/7 segments à 3 digits.

Le système étudié utilise le capteur **Co** qui détecte la sortie des balles de la tête d'éjection, pour compter et indiquer au joueur le nombre de balles lancées. La chaîne d'acquisition est équipée d'un **afficheur sept segments à 3 digits**.

A partir du **D.Res 4** ; sur les **D.Rep 5**.

Q.18. Compléter le tableau pour les deux capteurs **Cp** et **Co**.

0,50 pt

Q.19. Compléter la table de vérité des états de sortie du décodeur **BCD/7 segments** pour afficher les chiffres **1** et **5**.

0,50 pt

Q.20. A l'instant où le digit **2** affiche le nombre « **5** ».

0,25 pt

Donner l'information en sortie du microcontrôleur : **RB₇ RB₆ RB₅ RB₄ RB₃ RB₂ RB₁ RB₀**.

Situation d'évaluation n°3

/08,25 Pts

Pour permettre au joueur de recevoir des balles similaires à celles lancées par un joueur réel, des mouvements de balayage horizontal et vertical sont associés au lancement de la balle afin d'atteindre toute la surface de la table. À travers les tâches suivantes on vous propose de faire une étude d'identification et de vérification des différents composants permettant au robot de réaliser ces mouvements de balayage

Tâche n°1 : Dans cette tâche vous allez étudier le fonctionnement et la description structurelle du dispositif permettant le balayage horizontal

A partir de **D.Res 5** sur les **D.Rep 5**, **D.Rep 6** et **D.Rep 7**.

Q.21. Compléter le tableau par le nom et la fonction des pièces.

1,00 pt

Q.22. Comment est assurée la liaison en rotation du pignon **4/13** ?

0,25 pt

Q.23. Indiquer sur le tableau le nom de chacune des formes demandées.

0,75 pt

Q.24. Compléter la pièce **(3)** en vue de :

2,00 pts

- Face coupe **A-A** ;
- droite.

Q.25. Exprimer α_4 que doit effectuer le pignon **(4)** en fonction de l'angle de balayage α_5 , du diamètre primitif d_4 du pignon **(4)** et du diamètre primitif d_5 du secteur denté **(5)**, puis calculer α_4 (en degré) pour $\alpha_5 = \alpha_{5\text{Maxi}} = 43^\circ$.

0,50 pt

Q.26. Si $\alpha_{5\text{Maxi}}$ est balayé en un temps « t_α » déduire l'expression littérale de la vitesse angulaire ω_4 (en rad/s) du pignon **(4)**.

0,25 pt

Q.27. Calculer $\omega_{4\text{ mini}}$ et $\omega_{4\text{ Maxi}}$ en (en rad/s) si $1s \leq t_\alpha \leq 4s$.

0,50 pt

Q.28. Exprimer puis calculer, en prenant 4 chiffres après la virgule, le rapport de transmission k_4 du réducteur **R4**.

0,50 pt

Q.29. Exprimer ω_{M4} en fonction de « ω_4 ».

0,25 pt

Q.30. Calculer $\omega_{M4\text{ mini}}$ et $\omega_{M4\text{ Maxi}}$ (en rad/s).

0,50 pt

Tâche n°2 : Dans cette tâche vous allez analyser le dispositif de balayage vertical.

A partir de **D. Res 6**, sur le **D.Rep 7**.

Q.31. Par quel type de liaison, le vérin électromécanique est-il lié au carter supérieur ?

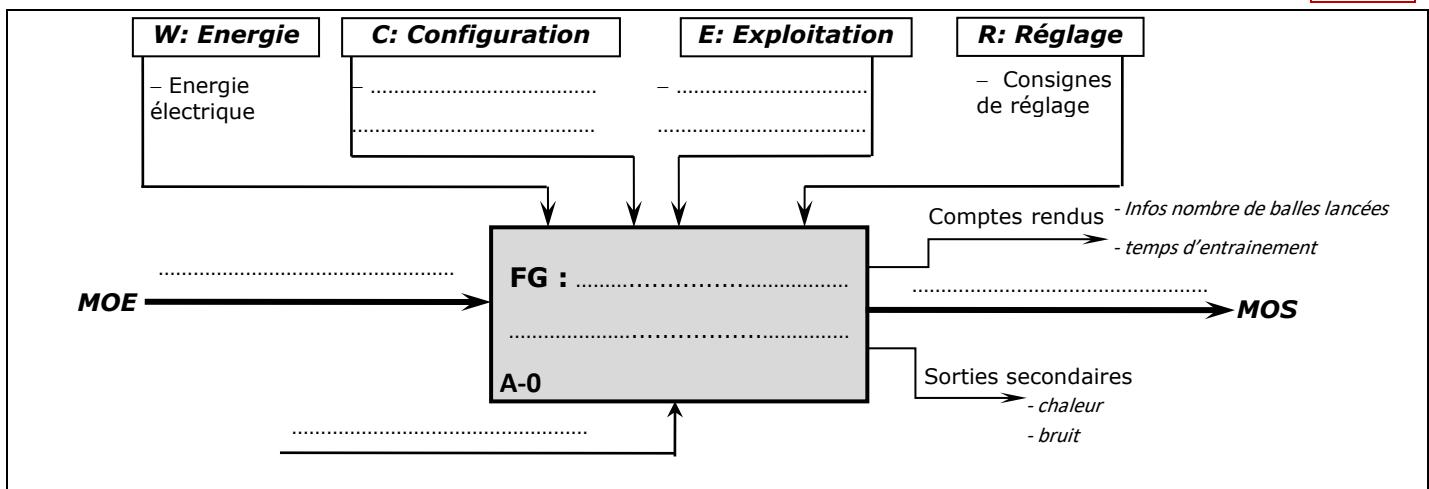
0,25 pt

Q.32. En vous aidant du modèle 3D de ce vérin compléter le tableau des liaisons.

1,50 pt

Q.01. Actigramme A-0.

1,50 pt



Q.02. Diagramme pieuvre

2,00 pts

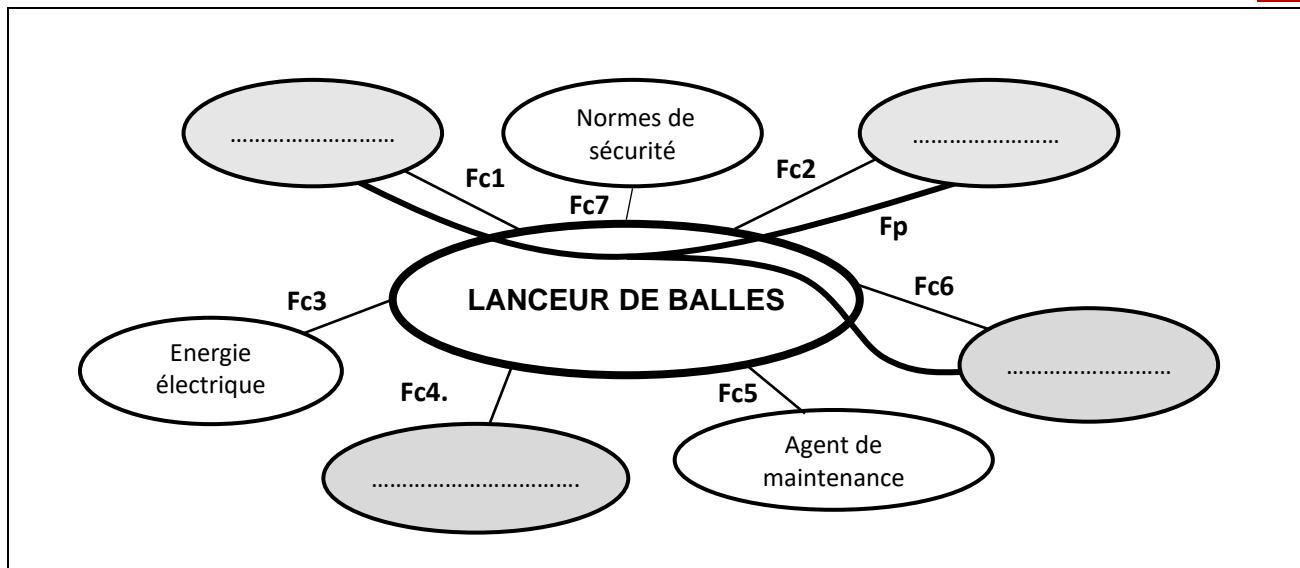
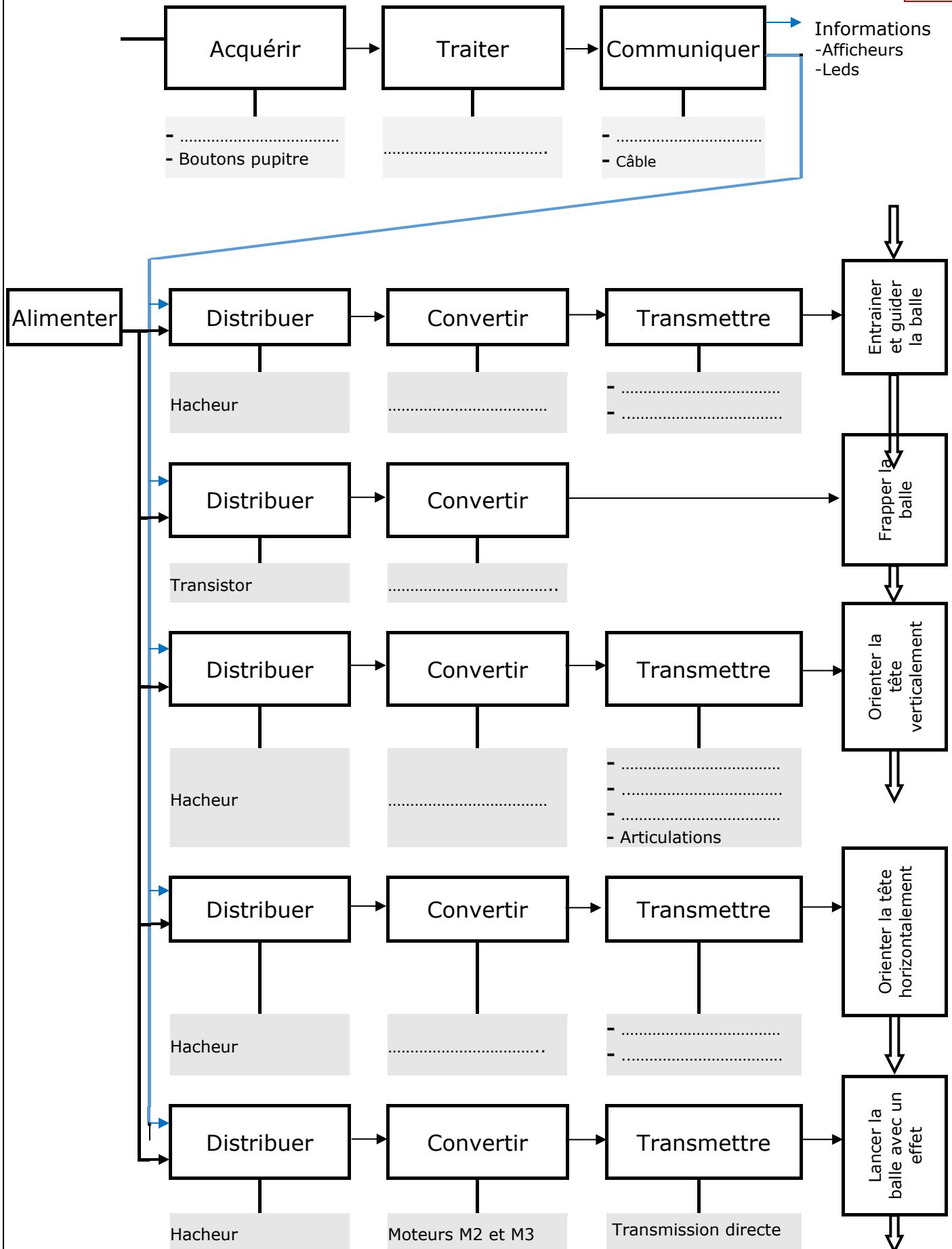


Tableau des fonctions de service.

Fs	Enoncés
Fp
Fc1	Être ergonomique d'utilisation
Fc2	Être compatible avec la table de ping-pong
Fc3
Fc4	Être adapté à l'environnement de jeu
Fc5
Fc6	Être compatible aux balles de ping-pong (dimensions et masse)
Fc7

Q.03. La chaîne fonctionnelle et structurelle.

2,50 pts



D.Rep 3

/2,00 Pts

Q.04. Le nombre n_b de balles entraînées par la roue d'entraînement pendant un tour.

0,25 pt

Justification :

Q.05. L'expression de la vitesse de rotation N_R (en tr/min) de la roue d'entraînement en fonction de la fréquence de lancement f_b (en balles/min)

0,25 pt

Q.06. L'intervalle des fréquences de rotation N_R (en tr/min) de la roue d'entraînement.

0,25 pt

$$\dots \leq N_R \leq \dots$$

Q.07. L'intervalle des vitesses de rotation N_{M1} (en tr/min) du moteur $M1$.

0,25 pt

$$\dots \leq N_{M1} \leq \dots$$

Q.08. Les conditions qu'il faut vérifier pour qu'une balle soit frappée par le frappeur (l'électroaimant).

0,25 pt

Q.09. L'expression de la vitesse de rotation N_G des galets en fonction de la vitesse de lancement V_b de la balle dans le cas où les deux galets tournent à la même vitesse angulaire : $|\omega_{G2}| = |\omega_{G3}|$.

0,25 pt

$$N_G = \dots$$

Q.10. Détermination de l'intervalle des vitesses de rotation $N_{M2} = N_{M3}$ (en tr/min) des moteurs de lancement $M2$ et $M3$

0,50 pt

$$\dots \leq N_{M2} \leq \dots$$

D.Rep 4

/2,00 Pts

Q.11. Le nom et la fonction des blocs 1 et 2 constitutants le circuit d'alimentation :

1,00 pt

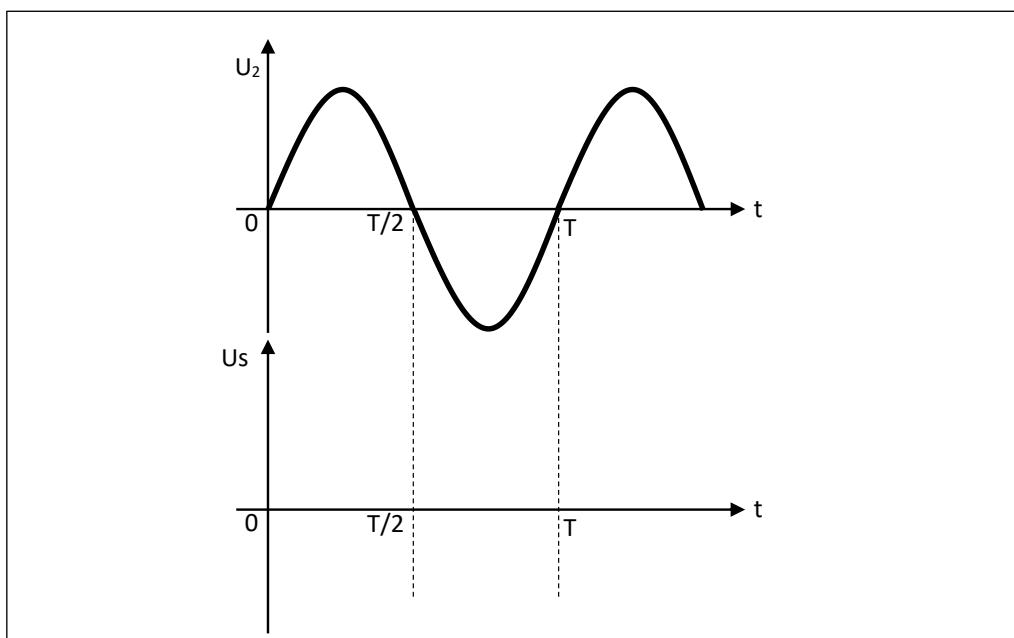
Bloc	1	2	3
Nom	Condensateur
Fonction	Filtrer la tension

Q.12. La valeur efficace de la tension U_2 .

0,25 pt

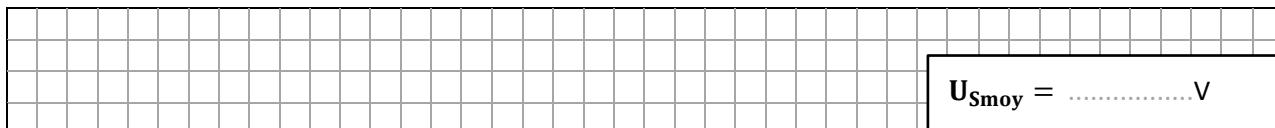
Q.13. L'allure de la tension **Us (t)** pour une période.

0,25 pt

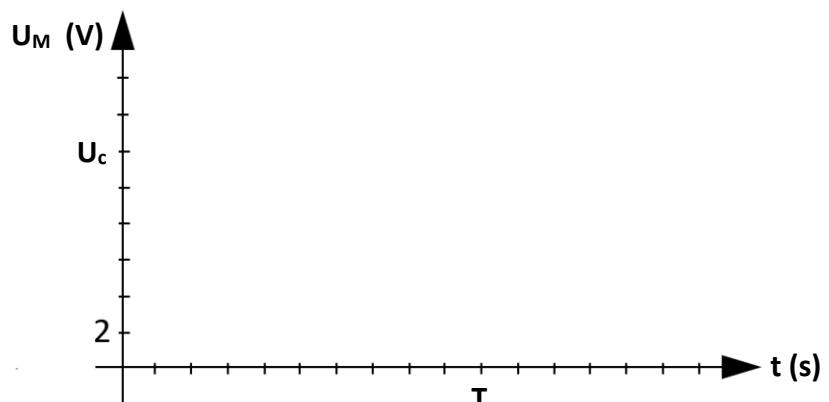


Q.14. La valeur moyenne $U_{s_{moy}}$ de $U_s(t)$ lorsque l'interrupteur k est ouvert

0,25 pt



Q.15. L'allure de la tension $U_M(t)$ aux bornes du moteur M2 ou M3 pour une valeur du rapport cyclique $\alpha = 0,7$. 0,25 pt



D.Rep 5

/2,75 Pts

Q.16. La valeur moyenne U_{Mmoy} (en V) de $U_M(t)$.

0,25 pt

$$U_{Mmoy} = \dots \text{V}$$

Q.17. La vitesse de rotation N_{M2} (en tr/min) pour une tension d'alimentation $U_{Mmoy} = 8,5 \text{ V}$.

0,25 pt

$$N_{M2} = \dots \text{tr/min}$$

Q.18. Tableau relatif aux capteurs **Cp** du capteur **Co** :

0,50 pt

Capteur	Nom	Symbole
Cp	Capteur de position (présence)	
Co	

Q.19. Table de vérité des états de sortie du décodeur BCD/7 segments pour afficher les chiffres 1 et 5..

0,50 pt

Décimal	Variables d'entrée				Variables de sorties : Segments						
	D	C	B	A	a	b	c	d	e	f	g
0	0	0	0	0	/	/	/	/	/	/	/
1	0	0	0	1							
2	0	0	1	0	/	/	/	/	/	/	/
3	0	0	1	1	/	/	/	/	/	/	/
4	0	1	0	0	/	/	/	/	/	/	/
5	0	1	0	1							
6	0	1	1	0	/	/	/	/	/	/	/
7	0	1	1	1	/	/	/	/	/	/	/
8	1	0	0	0	/	/	/	/	/	/	/
9	1	0	0	1	/	/	/	/	/	/	/

Q.20. Information à la sortie du microcontrôleur : RB₇ RB₆ RB₅ RB₄ RB₃ RB₂ RB₁ RB₀.

0,25 pt

RB ₇	RB ₆	RB ₅	RB ₄	RB ₃	RB ₂	RB ₁	RB ₀

Q.21. Tableau des noms et des fonctions des pièces :

1,00 pt

Repère	Nom	Fonction
6
7

D.Rep 6

/3,00 Pts

Q.22. Liaison en rotation du pignon 4/13 :

0,25 pt

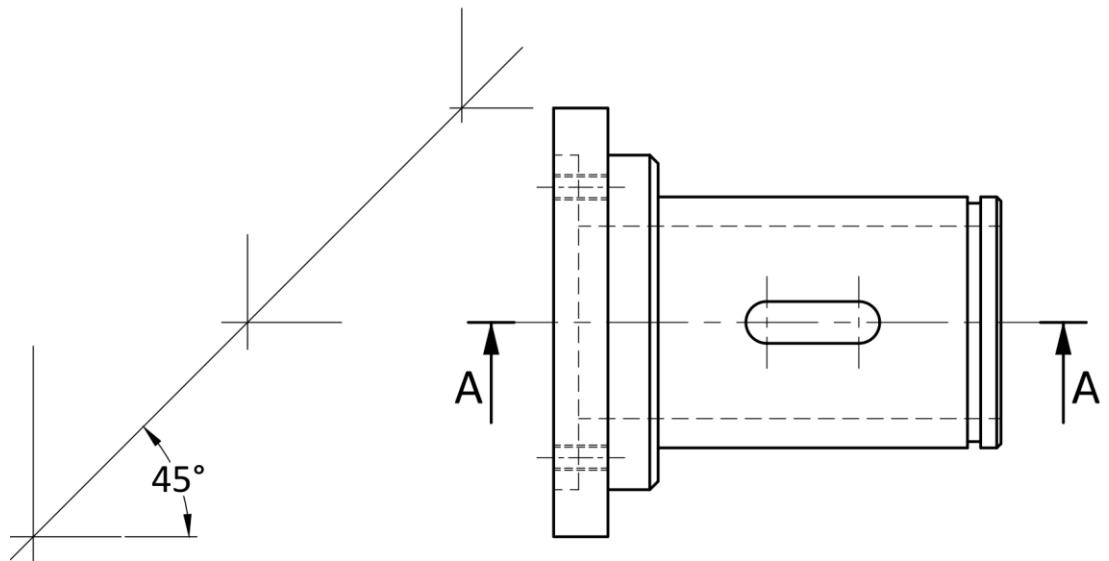
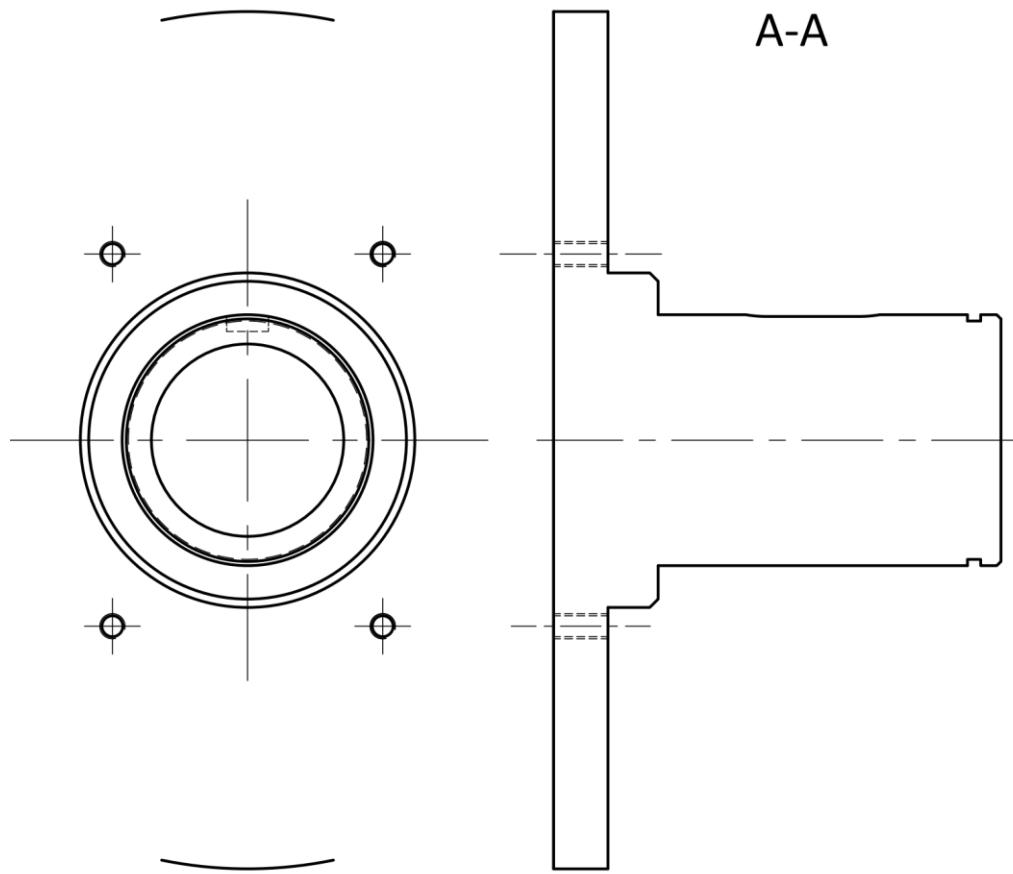
Q.23. Tableau des noms de chacune des formes demandées.

0,75 pt

Repère	Nom de la forme
F1
F2
F3	Epaulement
F4

Q.24. Représentation graphique de la pièce (3).

2,00 pts



Q.25. Expression et calcul de α_4 (en rad).

0,50 pt

Expression littérale :

$\alpha_4 = \dots$

$\alpha_4 = \dots \text{ rad}$

Q.26. Déduction de l'expression littérale de la vitesse angulaire « ω_4 » du pignon (4).

0,25 pt

Q.27. Calcul de $\omega_{4 \text{ mini}}$ et $\omega_{4 \text{ Maxi}}$ si $1s \leq t_\alpha \leq 4s$ en (rad/s).

0,50 pt

$\omega_{4 \text{ mini}}$

$\omega_{4 \text{ Maxi}}$

Q.28. Expression et calcul du rapport de transmission k_4 du réducteur R_4 . (En prenant 4 chiffres après la virgule)

0,50 pt

$k_4 = \dots$

Q.29. Détermination de ω_{M4} en fonction de ω_4 (avec : $\omega_4 = \omega_{13}$)

0,25 pt

Q.30. $\omega_{M4 \text{ mini}}$ et $\omega_{M4 \text{ Maxi}}$ en (rad/s).

0,50 pt

$\omega_{M4 \text{ mini}}$

$\omega_{M4 \text{ Maxi}}$

Q.31. Liaison du vérin avec le carter supérieur.

0,25 pt

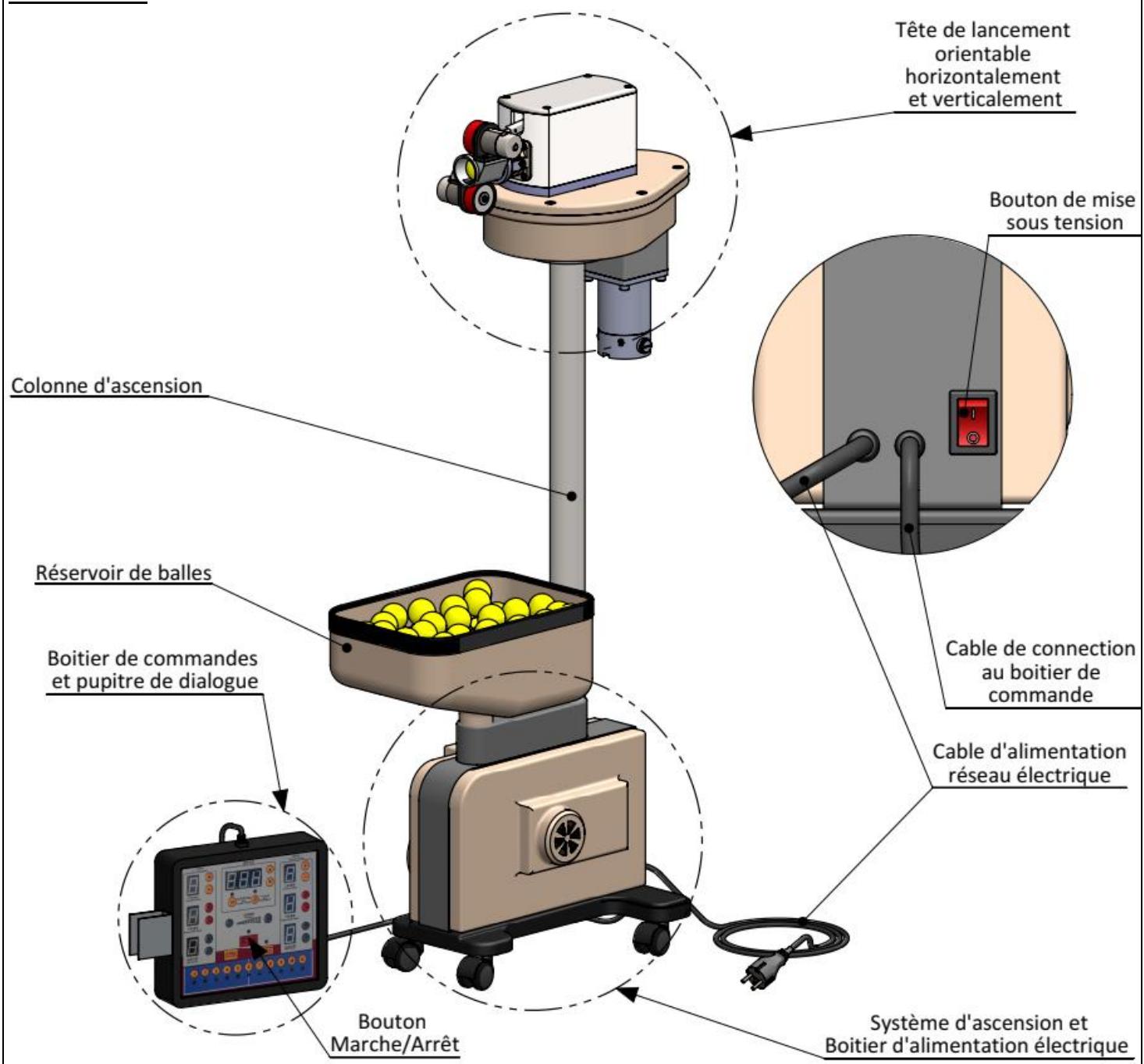
Q.32. Tableau des liaisons.

1,50 pt

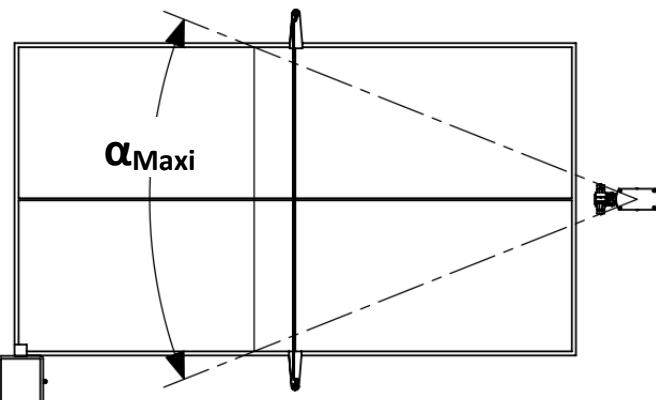
Repère	Nom	Symbol 2D normalisé
35/32	
33/35	
33/32	

D.Res 1

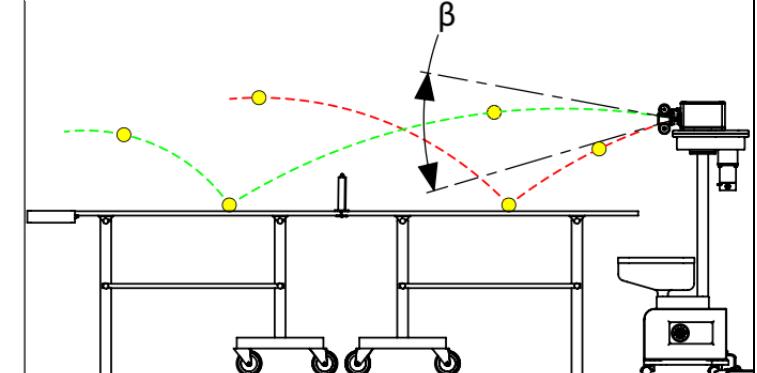
Constitutions



Balayage horizontal d'angle α

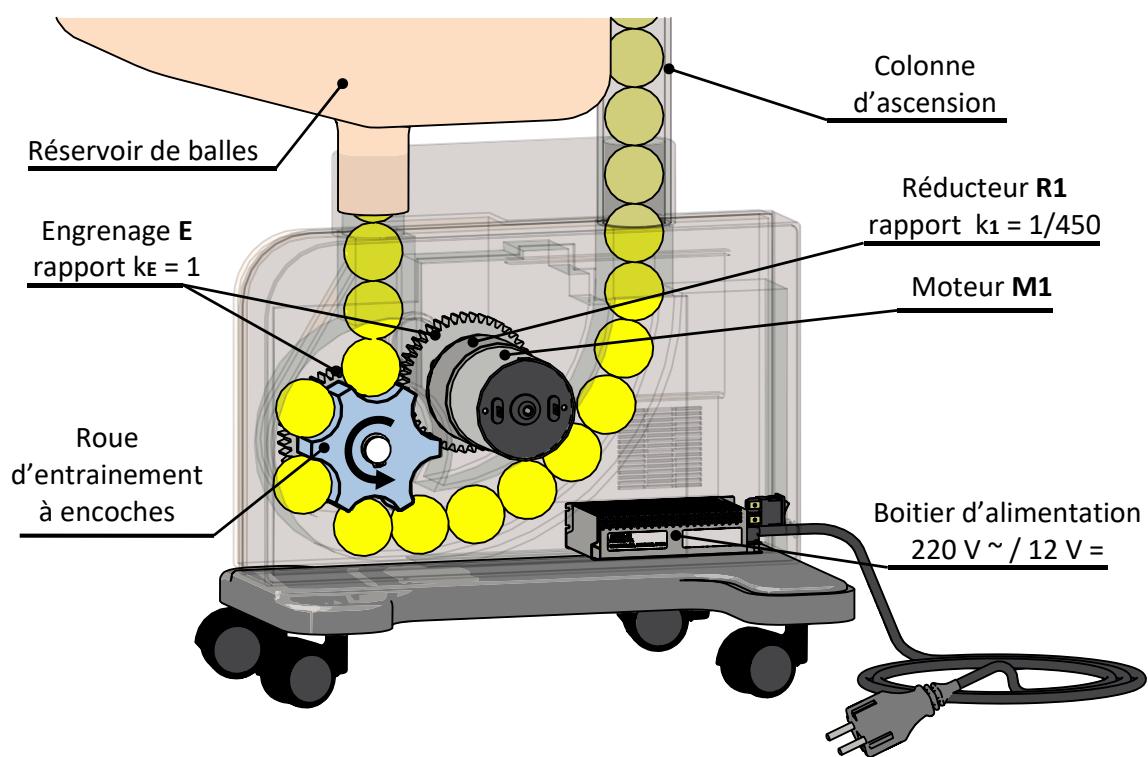


Balayage vertical d'angle β

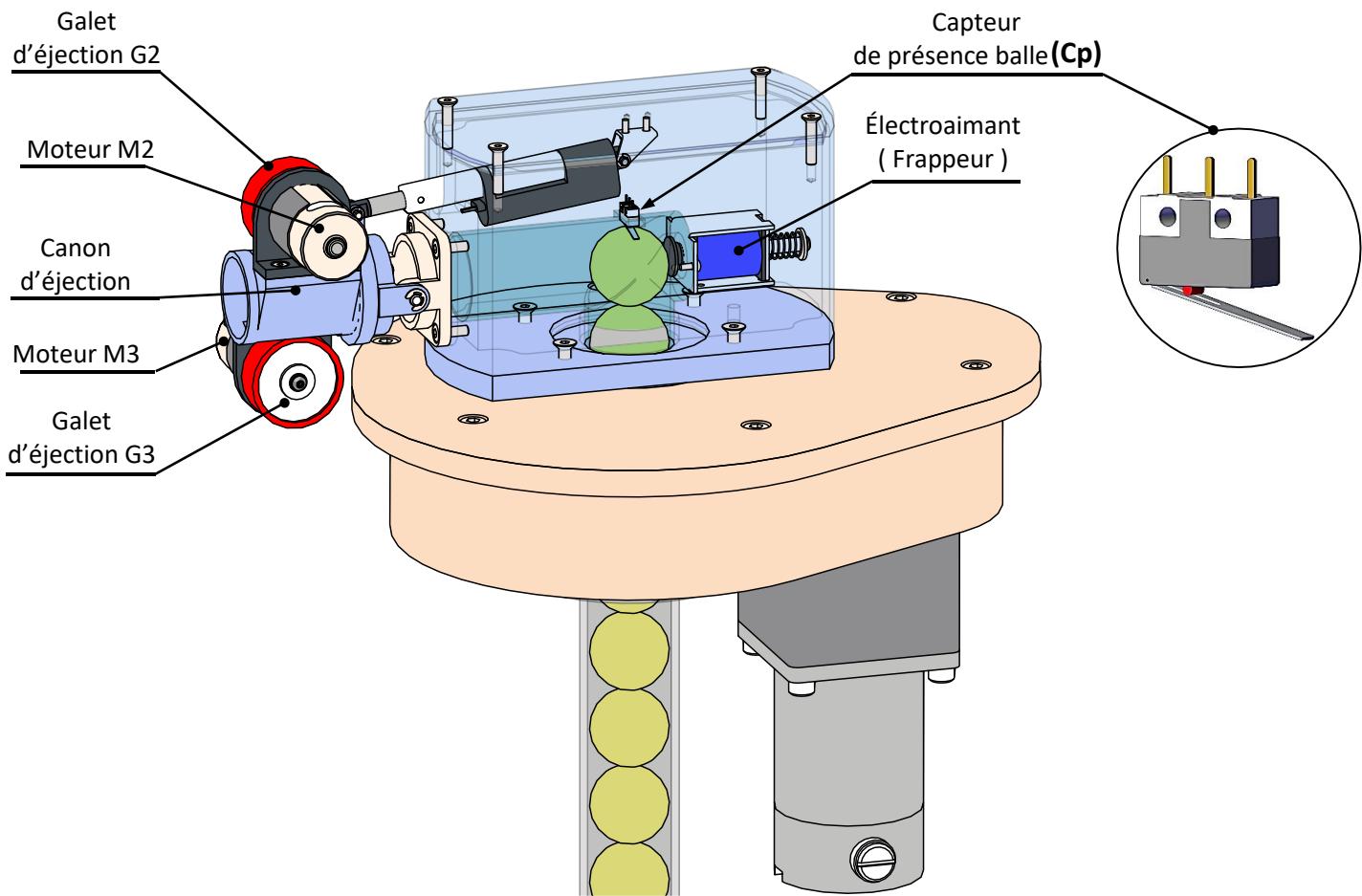


D.Res 2

Dispositif d'ascension des balles vers la tête de lancement



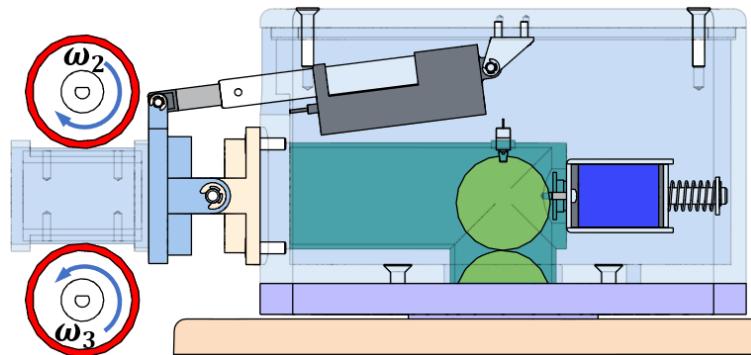
Dispositif de frappe et d'éjection de la balle vers le joueur



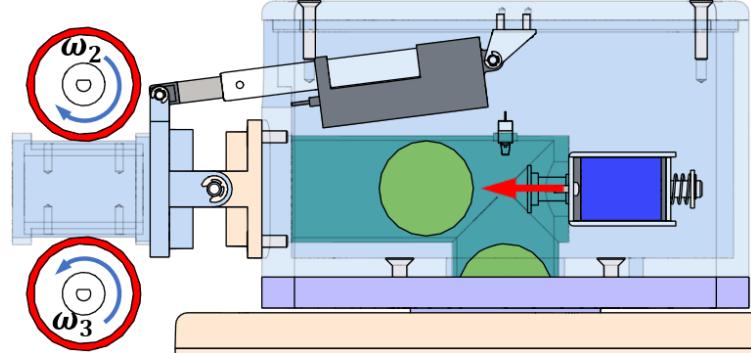
D.Res 3

Etapes de lancement de la balle

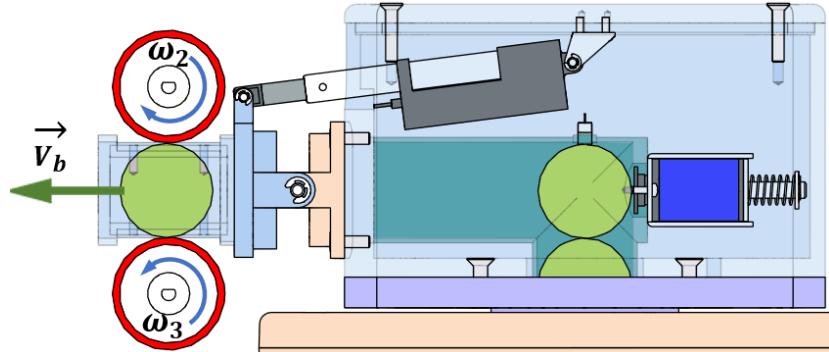
1. Balle devant le frappeur en attente d'un ordre du microcontrôleur



2. Ordre du microcontrôleur, excitation de l'électroaimant et frappe de la balle vers les galets d'éjection



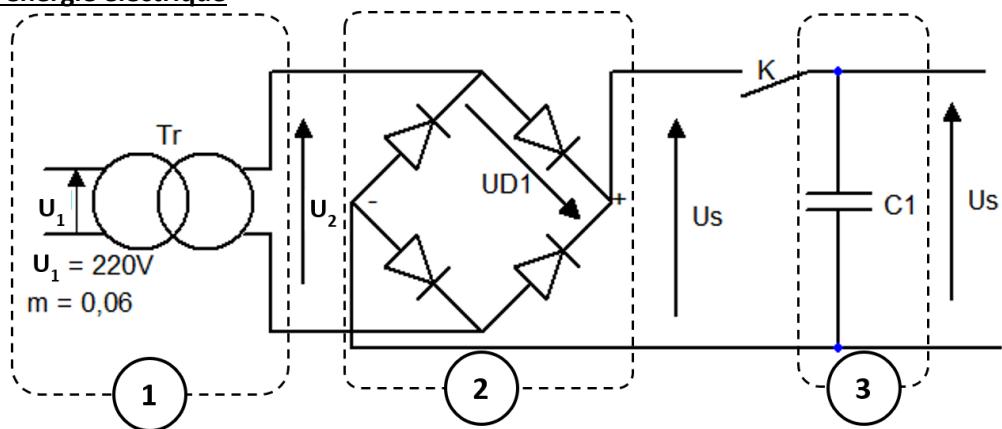
3. Ejection de la balle par les galets d'éjection



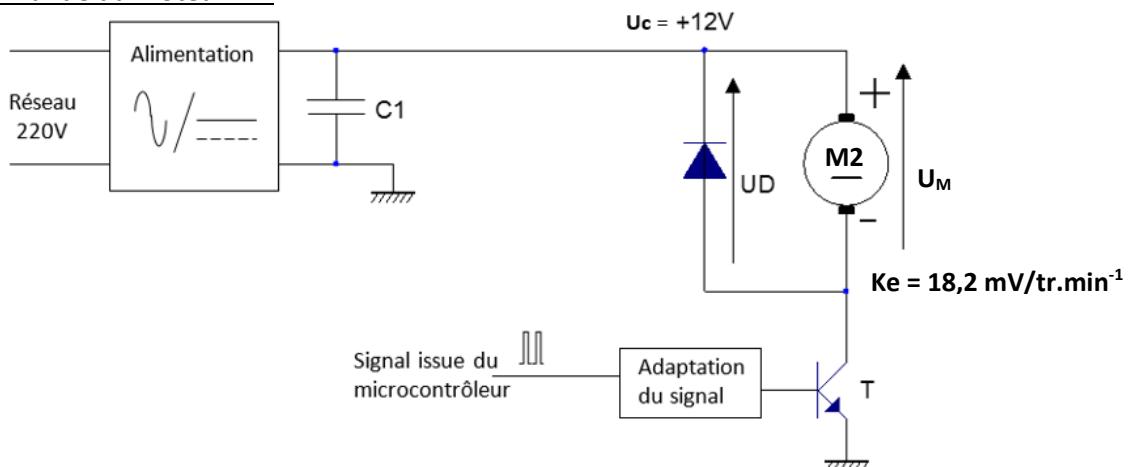
- Fréquence de lancement de balles f_b : $30 \leq f_b \leq 120 \text{ balles/min}$
- Vitesse de lancement V_b : $12 \leq V_b \leq 40 \text{ Km/h}$
- Diamètre de la balle D_b : $D_b = 40 \text{ mm}$
- Diamètre des galets D_G : $D_G = 48 \text{ mm}$

D.Res 4

Alimentation en énergie électrique

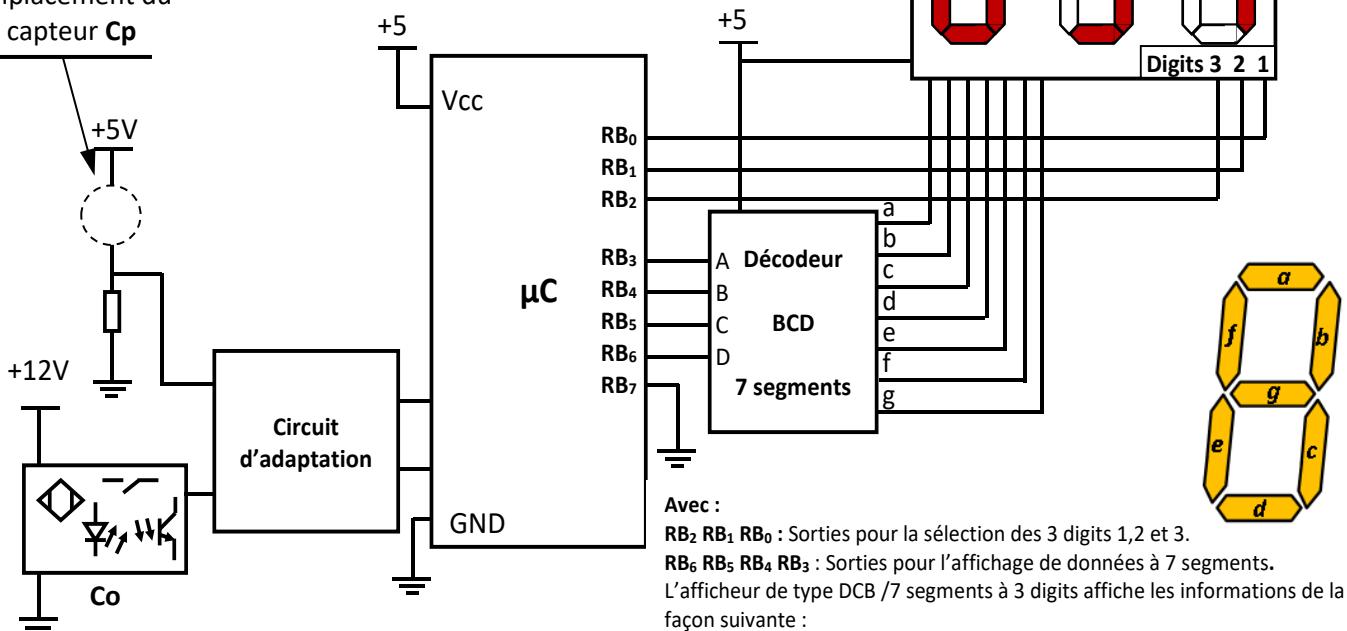


Alimentation et commande du moteur M2



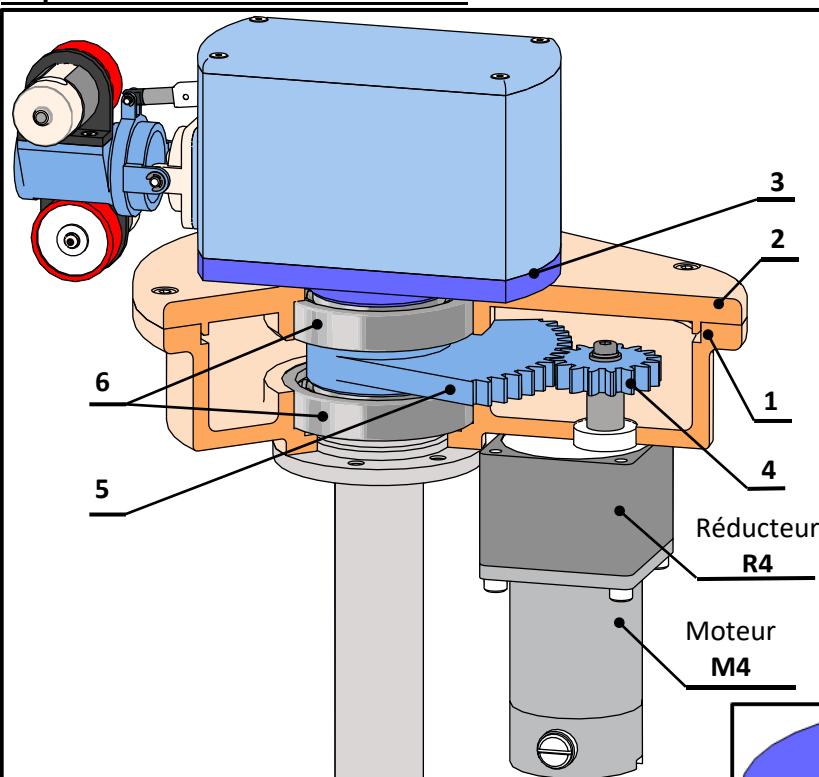
Afficheur BCD/7 segments 3 digits

Emplacement du capteur Cp



D.Res 5

Dispositif d'orientation horizontale



Vue en perspective de la pièce (3)

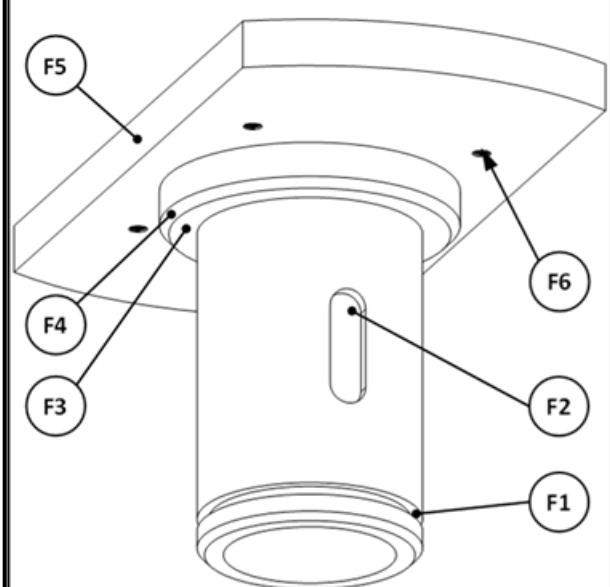
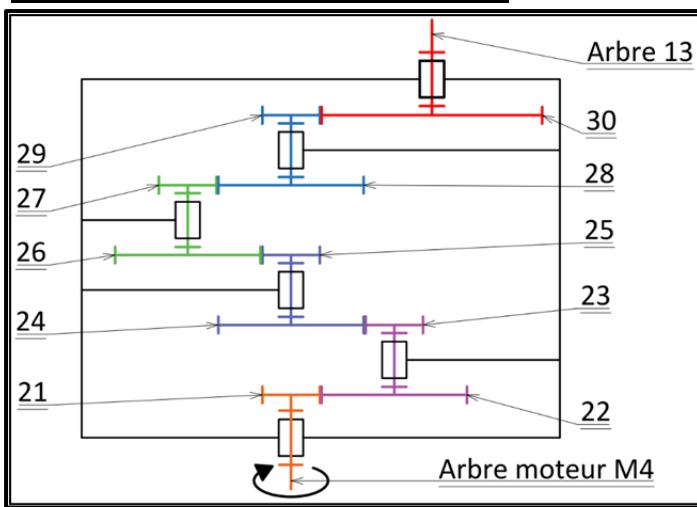


Schéma cinématique du réducteur R4



Valeur maximale de l'Angle de balayage horizontale :

$$\alpha_{\text{Max}} = 43^\circ$$

Diamètres primitifs

Pignon (4) : $d_4 = 55 \text{ mm}$

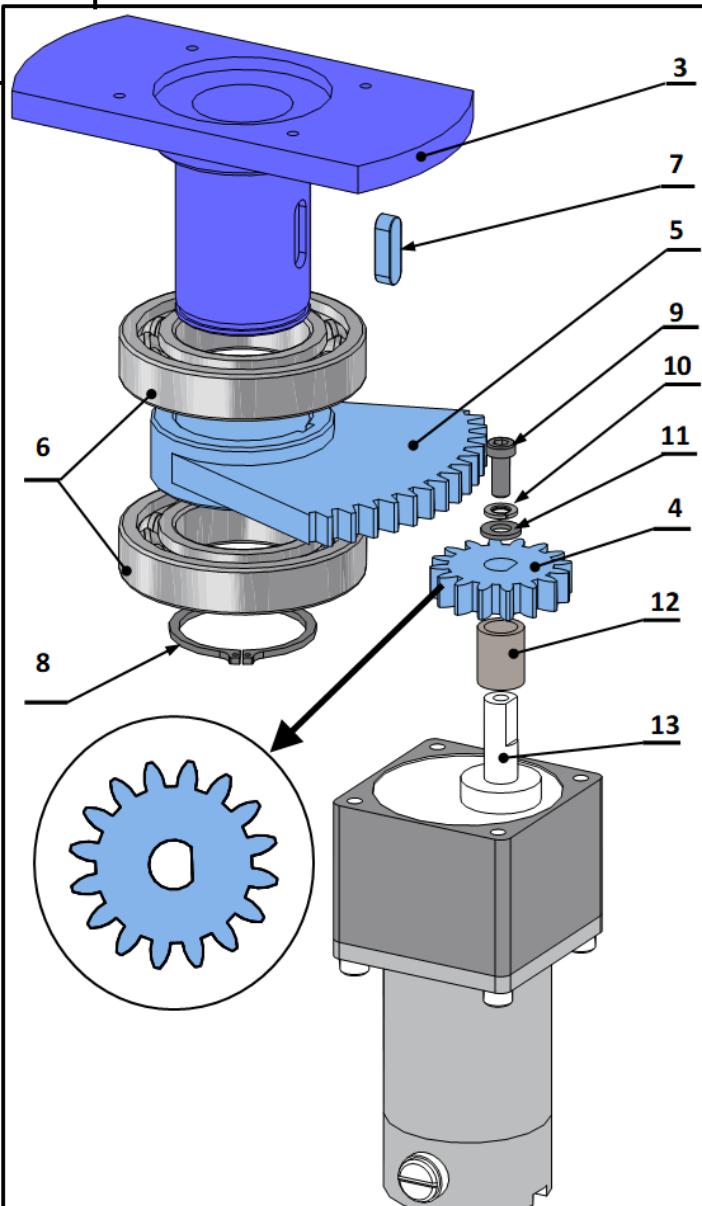
Secteur denté (5) : $d_5 = 214 \text{ mm}$

Nombres de dents des différentes roues et pignons du réducteur R4 :

$$Z_{21} = Z_{23} = Z_{25} = Z_{27} = Z_{29} = 12 \text{ dents}$$

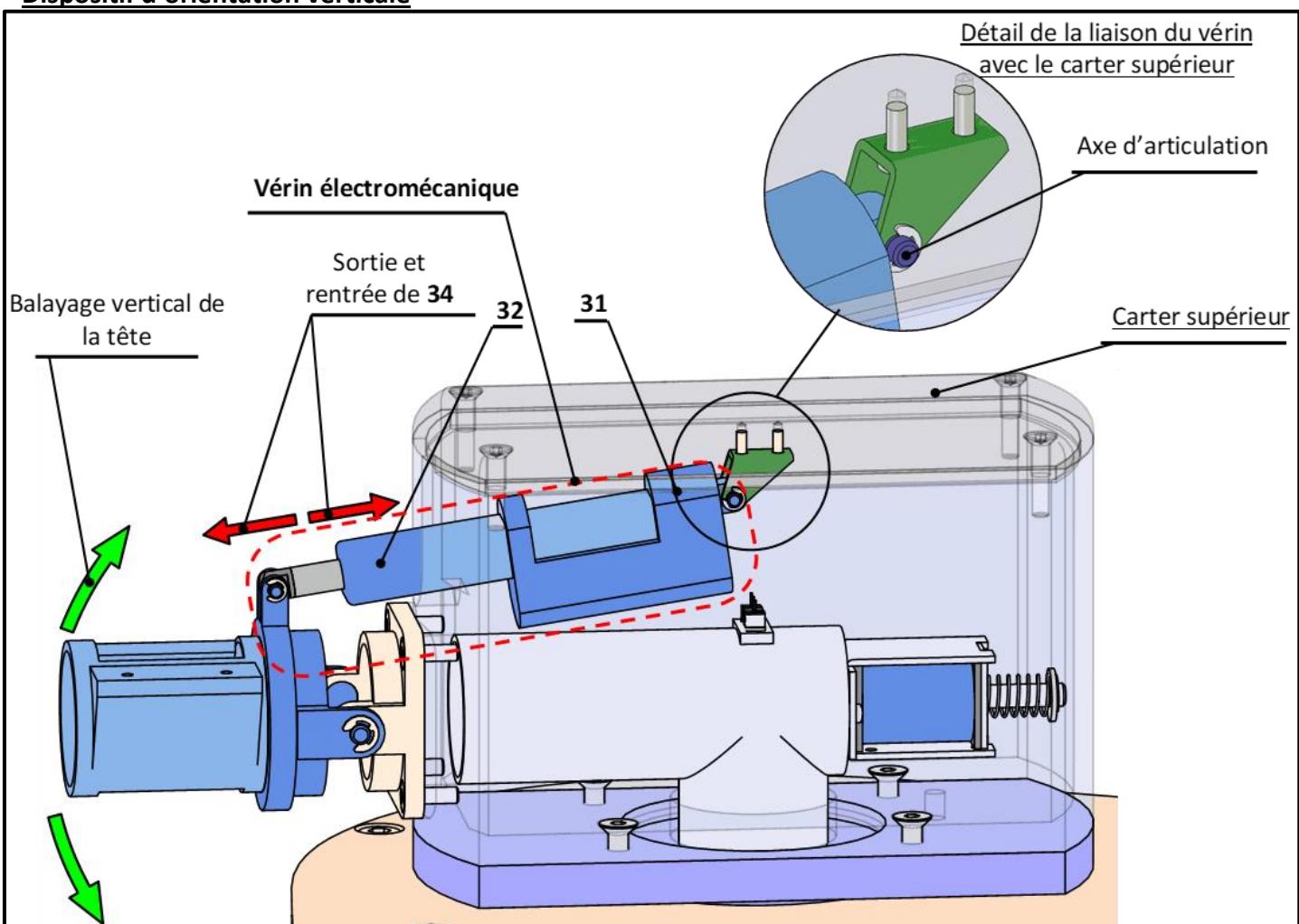
$$Z_{22} = Z_{24} = Z_{26} = Z_{28} = 30 \text{ dents}$$

$$Z_{30} = 46 \text{ dents}$$



D.Res 6

Dispositif d'orientation verticale



Modèle 3D du vérin électromécanique

