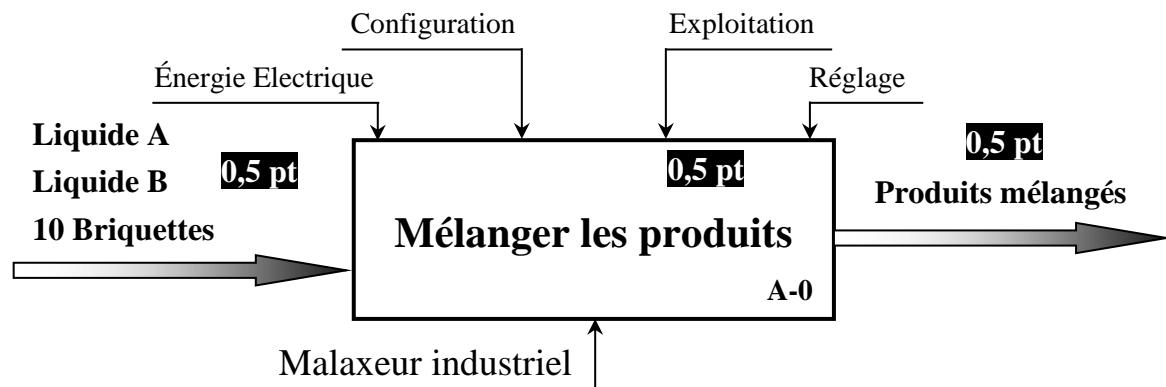


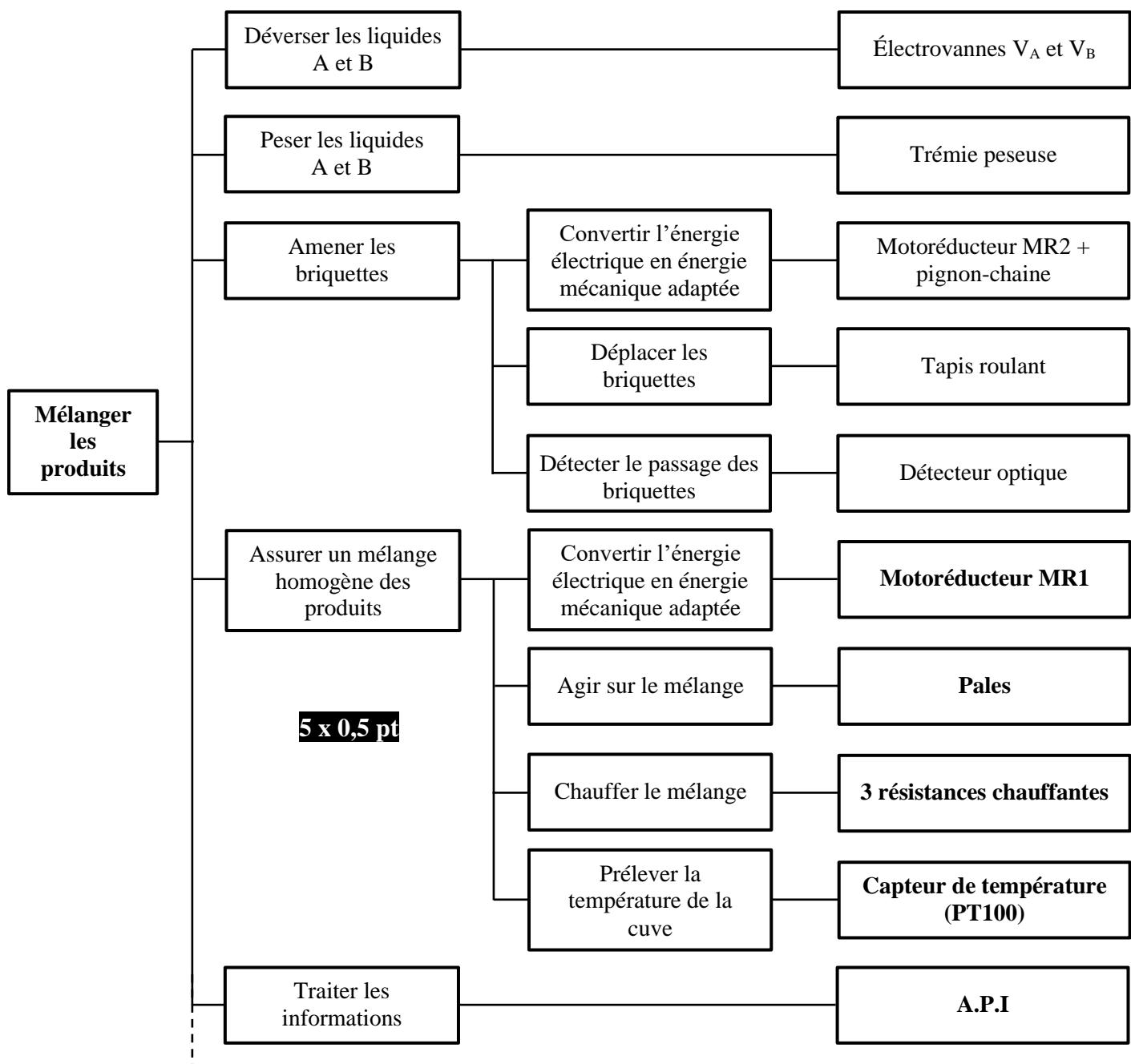
# Malaxeur

# industriel

Q1- [1,5 pt]



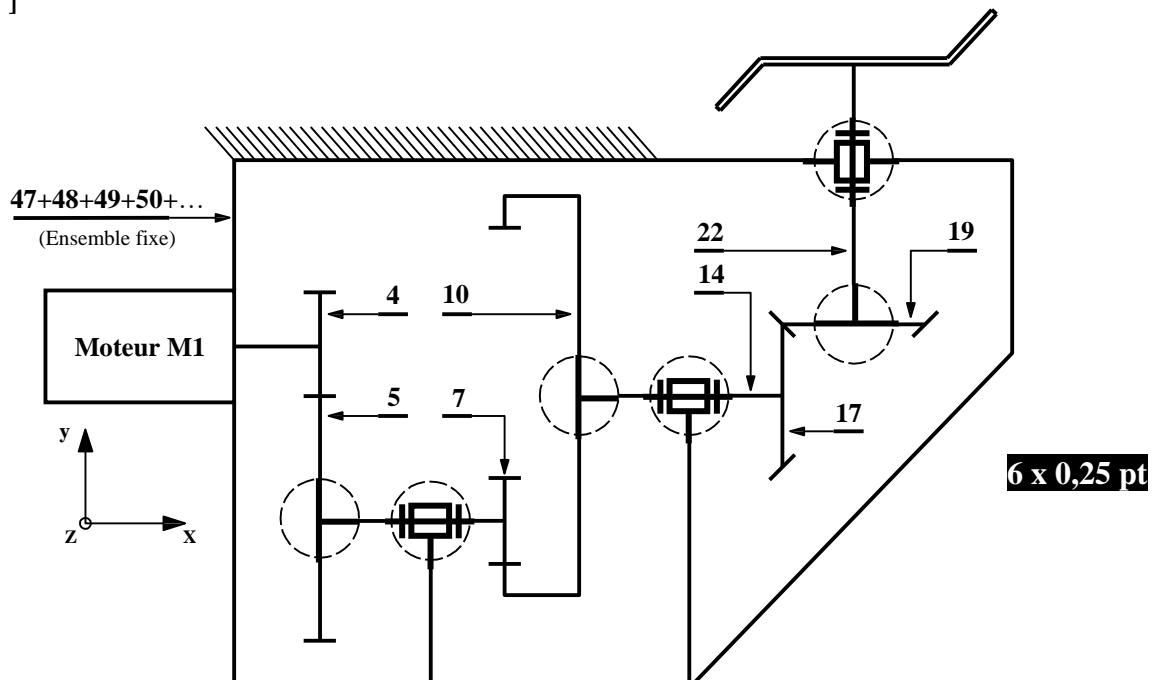
Q2- [2,5 pts]



Q3- [2,5 pts ]

Liaison	Nom de la liaison	Translation d'Axe			Rotation d'axe			<b>0,25 pt</b>
		X	Y	Z	X	Y	Z	
5 / 7	Encastrement	0	0	0	0	0	0	
7 / 48	Pivot <b>0,25 pt</b>	0	0	0	1	0	0	<b>0,25 pt</b>
{10 + 11} / 14	Encastrement <b>0,25 pt</b>	0	0	0	0	0	0	<b>0,25 pt</b>
14 / 49	Pivot <b>0,25 pt</b>	0	0	0	1	0	0	<b>0,25 pt</b>
19 / 22	Encastrement <b>0,25 pt</b>	0	0	0	0	0	0	<b>0,25 pt</b>
22 / 50	Pivot <b>0,25 pt</b>	0	0	0	0	1	0	<b>0,25 pt</b>

Q4- [1,5 pt ]



Q5- [2 pts ]

Repère	Fonction	
<b>41</b>	Arrêter la translation de (5) par rapport à (7).	<b>0,5 pt</b>
<b>15</b>	Permettent le guidage en rotation de l'arbre intermédiaire (14) par rapport à (49).	<b>0,5 pt</b>
<b>21</b>	Régler la position des roues coniques (17) et (19) pour avoir le sommet commun.	<b>0,5 pt</b>
<b>25</b>	Assurer l'étanchéité dynamique entre(22) et (26).	<b>0,5 pt</b>

Q6- [0,5 pt ]

$$r_{(4,5)} = \frac{z_4}{z_5} \quad 0,25 \text{ pt}$$

$$\Rightarrow r_{(4,5)} = \frac{14}{56} = \frac{1}{4} \quad \Rightarrow r_{(4,5)} = 0,25 \quad 0,25 \text{ pt}$$

Q7- [1 pt]

$$\mathbf{a}_{(4,5)} = \frac{\mathbf{m}_1}{2} \cdot (\mathbf{Z}_4 + \mathbf{Z}_5) \rightarrow \mathbf{m}_1 = \frac{2 \cdot \mathbf{a}_{(4,5)}}{\mathbf{Z}_4 + \mathbf{Z}_5} \quad 0,75 \text{ pt}$$

$$\rightarrow \mathbf{m}_1 = \frac{2,52,5}{14+56} \rightarrow \mathbf{m}_1 = \frac{105}{70} \rightarrow \mathbf{m}_1 = 1,5 \text{ mm} \quad 0,25 \text{ pt}$$

Q8- [1 pt]

1 – Même module. 0,5 pt

2 – Sommets communs des cônes primitifs. 0,5 pt

Q9- [2 pts]

$$\mathbf{a}_{(7,10)} = \frac{\mathbf{m}_2}{2} \cdot (\mathbf{Z}_{10} - \mathbf{Z}_7), \mathbf{r}_{(7,10)} = \frac{1}{5} \rightarrow \frac{\mathbf{Z}_7}{\mathbf{Z}_{10}} = \frac{1}{5} \rightarrow \mathbf{Z}_{10} = 5 \cdot \mathbf{Z}_7$$

$$\mathbf{a}_{(7,10)} = 5 \cdot \mathbf{Z}_7 - \mathbf{Z}_7 = 4 \cdot \mathbf{Z}_7 \rightarrow \mathbf{Z}_7 = \frac{\mathbf{a}_{(7,10)}}{4} \quad 1,5 \text{ pt}$$

$$\rightarrow \mathbf{Z}_7 = \frac{72}{4} = 18 \text{ dents} \quad 0,25 \text{ pt}$$

$$\rightarrow \mathbf{Z}_{10} = 5 \cdot \mathbf{Z}_7 = 5 \cdot 18 \rightarrow \mathbf{Z}_{10} = 90 \text{ dents} \quad 0,25 \text{ pt}$$

Q10- [0,5 pt]

$$\mathbf{r}_g = \mathbf{r}_{(4,5)} \cdot \mathbf{r}_{(7,10)} \cdot \mathbf{r}_{(17,19)} \quad 0,25 \text{ pt}$$

$$\rightarrow \mathbf{r}_g = \frac{1}{4} \cdot \frac{1}{5} \cdot 1 = \frac{1}{20} \rightarrow \mathbf{r}_g = 0,05 \quad 0,25 \text{ pt}$$

Q11- [1 pt]

$$\mathbf{r}_g = \frac{\mathbf{N}_{22\min}}{\mathbf{N}_m} \rightarrow \mathbf{N}_m = \frac{\mathbf{N}_{22\min}}{\mathbf{r}_g} \quad 0,75 \text{ pt}$$

$$\rightarrow \mathbf{N}_m = \frac{140}{0,05} \rightarrow \mathbf{N}_m = 2800 \text{ tr/min} \quad 0,25 \text{ pt}$$

Q12- [0,5 pt]

$$\eta_g = \eta_{(4,5)} \cdot \eta_{(7,10)} \cdot \eta_{(17,19)} \quad 0,25 \text{ pt}$$

$$\rightarrow \eta_g = 0,9 \cdot 0,9 \cdot 0,8 \rightarrow \eta_g = 0,648 \quad 0,25 \text{ pt}$$

Q13- [2,5 pts]

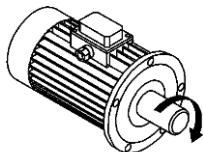
$$P_m = C_m \cdot \omega_m \rightarrow C_m = \frac{P_m}{\omega_m} \rightarrow C_m = \frac{60 \cdot P_m}{2\pi \cdot N_m} \quad 1 \text{ pt}$$

$$\rightarrow C_m = \frac{60 \cdot 3 \cdot 10^3}{2\pi \cdot 2868} \rightarrow C_m = 9,988 \text{ N.m} \quad 0,25 \text{ pt}$$

$$\eta_g = \frac{P_{22}}{P_m} \rightarrow P_{22} = \eta_g \cdot P_m ; P_{22} = \omega_{22} \cdot C_{22} \rightarrow C_{22} = \frac{P_{22}}{\omega_{22}} \rightarrow C_{22} = \frac{\eta_g \cdot 60 \cdot P_m}{2\pi \cdot N_{22}}; N_{22} = N_m \cdot r_g \quad 1 \text{ pt}$$

$$\rightarrow C_{22} = \frac{0,648 \cdot 60 \cdot 3000}{2\pi \cdot 2868 \cdot 0,05} \rightarrow C_{22} = 129,455 \text{ N.m} \quad 0,25 \text{ pt}$$

Q14- (Cocher la bonne réponse) [1 pt]



Moteur M1



Pales

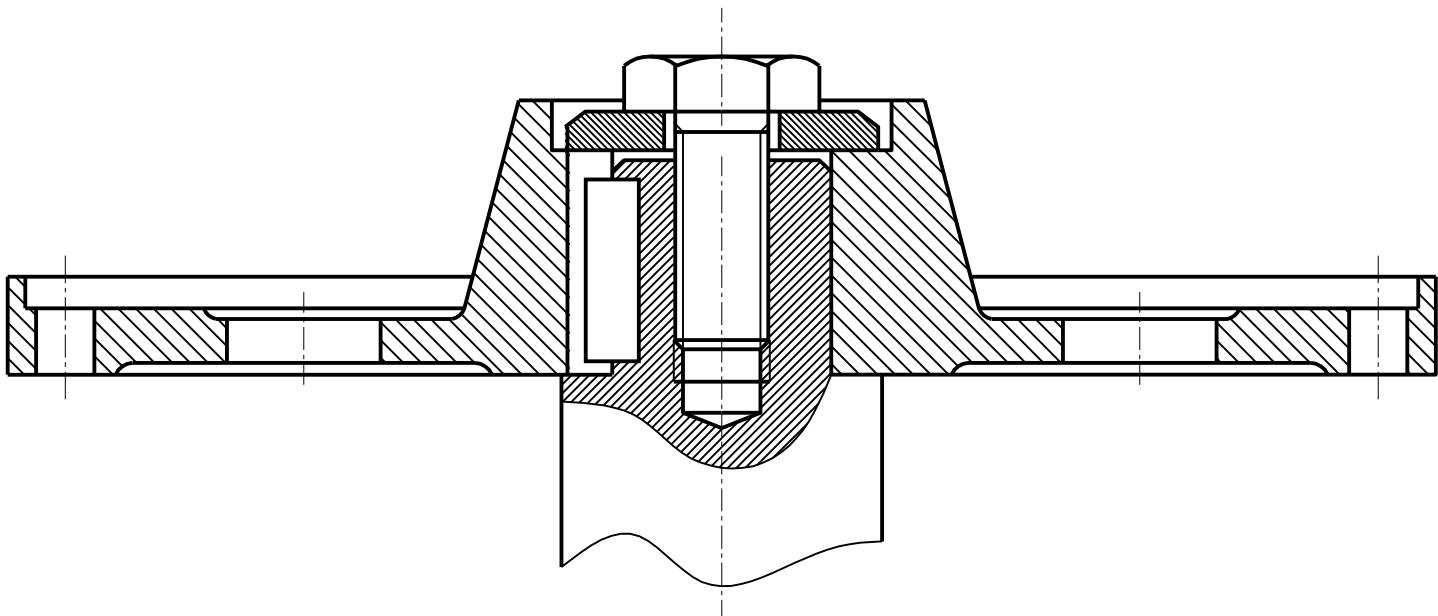
 Sens 1

 Sens 2

Sens de rotation des pales

**Q15- Travail graphique [4 pts ]****N.B :**

- La vis et la rondelle seront représentées à la même échelle de la figure ci-dessus.
- Il sera tenu compte de la représentation et du respect des règles de dessin.



- Vis H	<b>1 pt</b>
- Rondelle plate	<b>0,5 pt</b>
- Rainure sur alésage	<b>0,5 pt</b>
- Réserve de taraudage et de perçage	<b>0,75 pt</b>
- Coupe partielle	<b>0,75 pt</b>
- Représentation et respect des règles de dessin	<b>0,5 pt</b>

Antenne Coupure d'artère  **X**Double dérivation 

Q17- [1,5 pt]

**Cellule de protection (fusibles) coté primaire du transformateur T1.**

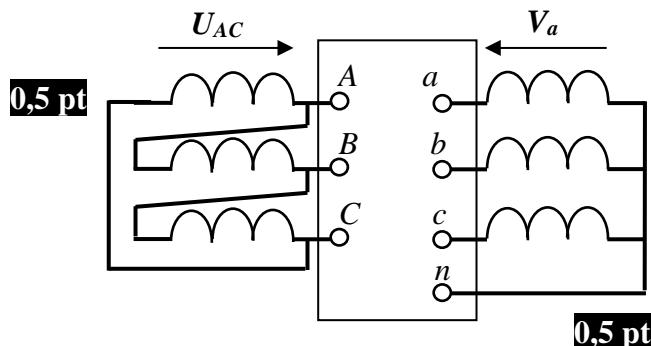
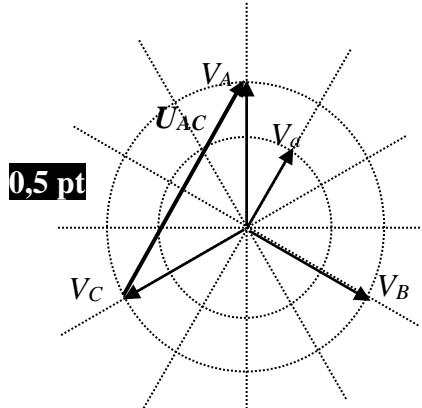
Q18- [1,5 pt]

$$S = \sqrt{3} \cdot U \cdot I \quad 1 \text{ pt} \rightarrow S = \sqrt{3} \times 400 \times 800 = 554256 \text{ VA} \quad 0,5 \text{ pt}$$

Q19- [2 pts]

 Oui  Non **X** **0,5 pt**
**Car  $S > 500 \text{ kVA}$  0,5 pt****La puissance normalisée du nouveau transformateur  $S = 630 \text{ kVA}$  1 pt**

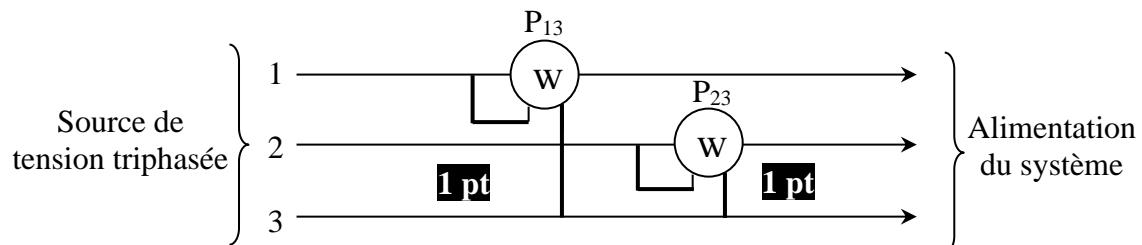
Q20- [1,5 pt]



Q21- (Cocher la bonne réponse) [1 pt]

 Yy6 Dy11 Dy5 Dd0

Q22- [2 pts]



Q23- [1,5 pt]

$$P = P_{13} + P_{23} \quad 0,5 \text{ pt} \rightarrow P = 6180 + 4045 = 10225 \text{ W} \quad 0,25 \text{ pt}$$

$$Q = \sqrt{3}(P_{13} - P_{23}) \quad 0,5 \text{ pt} \rightarrow Q = \sqrt{3} \cdot (6180 - 4045) = 3698 \text{ VAR} \quad 0,25 \text{ pt}$$

Q24- [1 pt]

$$\rightarrow \cos \varphi = \frac{P}{S} \rightarrow \cos \varphi = \frac{P}{\sqrt{P^2+Q^2}} \quad 0,5 \text{ pt}$$

$$\rightarrow \cos \varphi = \frac{10225}{\sqrt{10225^2+3698^2}} = 0,94 \quad 0,5 \text{ pt}$$

Q25- [1,5 pt ]

$$C = \frac{P(\tan \varphi - \tan \varphi')}{3\omega U^2} = \frac{(10225)x(\tan(\cos^{-1}(0,94)) - (\tan(\cos^{-1}(1)))}{3 \times 2 \times \pi \times 50 \times 400^2}$$
1 pt

$$C = 2,46 \cdot 10^{-5} F = 24,6 \mu F$$
0,5 pt

Q26- (Cocher la bonne réponse) [2 pts ]

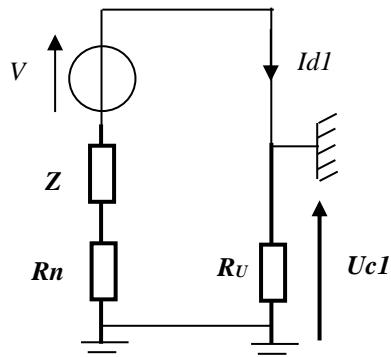
 TT TN IT 1 pt

I	Neutre du transformateur est isolé de la terre	0,5 pt
T	Masses sont reliées à la terre	0,5 pt

Q27- [2 pts ]

C	Contrôleur 0,5 pt	P	Permanent 0,5 pt	I	Isolement 0,5 pt
Fonction	Signale la présence de tout défaut d'isolement (alarme sonore + voyant) 0,5 pt				

Q28- [1,5 pt ]



Q29- [1,5 pt ]

$$Id1 = \frac{V}{Rn+Ru+Z} \quad 1 \text{ pt} \quad \rightarrow \quad Id1 = \frac{230}{20+20+4000} = 0,057 \text{ A} \quad 0,5 \text{ pt}$$

Q30- [1,5 pt ]

$$Uc1 = Ru \cdot Id1 = 20 \times 0,057 = 1,14 \text{ V} \quad 1 \text{ pt}$$

Non parce que  $Uc1$  (1,14 V) <  $U_L$  (50V) 0,5 pt

Q31- [1 pt ]

$$Id2 = \frac{0,8 \times U}{4 R} \quad 0,5 \text{ pt} \quad \rightarrow \quad Id2 = \frac{0,8 \times 400}{4 \times 0,090} = 889 \text{ A} \quad 0,5 \text{ pt}$$

Q32- [1 pt ]

$$Uc2 = RPE2 \cdot Id2 \quad 0,5 \text{ pt} \quad \rightarrow \quad Uc2 = 0,09 \times 889 = 80 \text{ V} \quad 0,5 \text{ pt}$$

Q33- [1 pt ]

Oui 0,5 pt

Parce que  $Uc2$  (80 V) >  $U_L$  (50V) 0,5 pt

الصفحة 10	8	NR 46	الامتحان الوطني الموحد للبكالوريا - الدورة العادية 2020 – عناصر الإجابة - مادة: علوم المهندس- شعبة العلوم والتكنولوجيات: مسلك العلوم والتكنولوجيات الكهربائية	
--------------	---	-------	--	--

Q34- [1 pt]

Grandeur d'entrée : Température  $\theta$  **0,25 pt**Unité de la grandeur d'entrée :  $^{\circ}\text{C}$  **0,25 pt**Grandeur de sortie : Résistance  $R_{PT}$  **0,25 pt**Unité de la grandeur de sortie :  $\Omega$  **0,25 pt**

Q35- [1 pt]

Capteur passif **0,5 pt** car il se comporte comme une résistance **0,5 pt**

Q36- [1 pt]

$$s = \frac{dR_{PT}}{d\theta} \rightarrow s = \frac{150 - 100}{130 - 0} \rightarrow s = \frac{50}{130} \rightarrow s = 0,385 \Omega/^{\circ}\text{C}$$
**1 pt**

Q37- [2 pts]

$$R_{PT} = R_0 \cdot (1 + \alpha\theta) \rightarrow R_{PT}(0^{\circ}\text{C}) = R_0 \rightarrow R_0 = 100 \Omega$$
**1 pt**

$$s = \alpha R_0 \rightarrow \alpha = \frac{s}{R_0} \rightarrow \alpha = \frac{0,385}{100} \rightarrow \alpha = 3,85 \cdot 10^{-3} \cdot ^{\circ}\text{C}^{-1}$$
**1 pt**

Q38- [1 pt]

$$U_T = R_{PT} \cdot I_0$$
**0,5 pt**  $\rightarrow U_T = (0,4 \cdot 0 + 100) \cdot 10^{-3}$

$$U_T = 0,4 \cdot 10^{-3} \cdot \theta + 0,1$$
**0,5 pt**

Q39- [2 pts]

$$V^+ = U_T$$
**0,5 pt** et  $V^- = U_1 \cdot \frac{R_1}{R_2 + R_1}$ 
**0,5 pt** Mode linéaire  $V^+ = V^- \rightarrow U_T = U_1 \cdot \frac{R_1}{R_2 + R_1}$

$$\rightarrow U_1 = \frac{R_1 + R_2}{R_1} \cdot U_T$$
**0,5 pt**

$$\rightarrow U_1 = \frac{2,2 + 47}{2,2} \cdot U_T = 22,36 \cdot U_T$$
**0,5 pt**

Q40- [1 pt]

$$U_1 = 22,36 \cdot U_T \rightarrow U_1 = 22,36 \cdot (0,4 \cdot 10^{-3} \cdot \theta + 0,1)$$

$$U_1 = 8,94 \cdot 10^{-3} \cdot \theta + 2,236$$
**1 pt**

Q41- [2 pts]

$$V^+ = U_1 \cdot \frac{R_4}{R_4 + R_3}$$
**0,5 pt** et  $V^- = \frac{U_2 \cdot R_3 + V_{RF1} \cdot R_4}{R_3 + R_4}$ 
**0,5 pt**

$$\text{Mode linéaire } V^+ = V^- \rightarrow U_1 \cdot \frac{R_4}{R_4 + R_3} = \frac{U_2 \cdot R_3 + V_{RF1} \cdot R_4}{R_3 + R_4} \rightarrow U_2 = \frac{R_4}{R_3} \cdot (U_1 - V_{RF1})$$
**1 pt**

Q42- [1,5 pt]

$$s' = 8,94 \cdot 10^{-3} \cdot \frac{R_4}{R_3} \rightarrow \frac{R_4}{R_3} = \frac{s'}{8,94 \cdot 10^{-3}} \rightarrow R_4 = \frac{s'}{8,94 \cdot 10^{-3}} \cdot R_3$$
**1 pt**

$$\rightarrow R_4 = \frac{100 \cdot 10^{-3}}{8,94 \cdot 10^{-3}} \cdot 10 = 111,85 \text{ k}\Omega$$
**0,5 pt**

Q43- [2 pts]

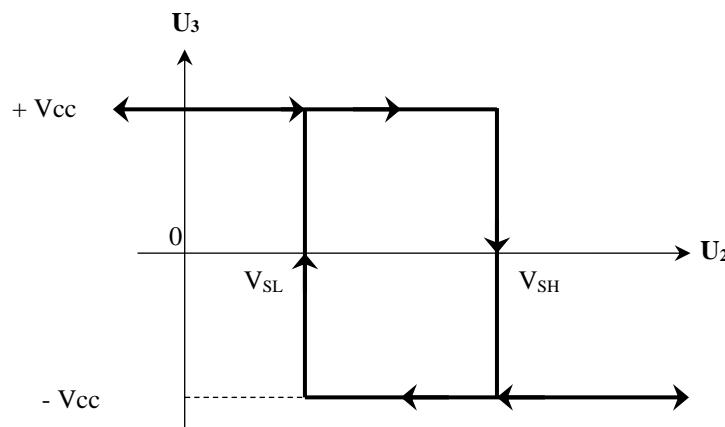
$$U_2 = 100 \cdot 10^{-3} \cdot \theta$$
**0,5 pt**  $\rightarrow V_{SH} = U_2(80^{\circ}\text{C})$

$$\rightarrow V_{SH} = 100 \cdot 10^{-3} \cdot 80$$
**0,5 pt**  $\rightarrow V_{SH} = 8 \text{ V}$

$$\rightarrow V_{SL} = U_2(60^{\circ}\text{C})$$
**0,5 pt**

$$\rightarrow V_{SL} = 100 \cdot 10^{-3} \cdot 60$$
**0,5 pt**  $\rightarrow V_{SL} = 6 \text{ V}$

Q44- [2 pts]



Q45- [1,5 pt]

$$H = V_{SH} - V_{SL} \rightarrow H = 2 \cdot V_{CC} \cdot \frac{R_5}{R_6 + R_5} \rightarrow H \cdot (R_6 + R_5) = 2 \cdot V_{CC} \cdot R_5$$

$$\rightarrow H \cdot R_6 = 2 \cdot V_{CC} \cdot R_5 - H \cdot R_5 \rightarrow R_6 = \frac{2 \cdot V_{CC} - H}{H} \cdot R_5 \quad 1 \text{ pt}$$

$$\rightarrow R_6 = \frac{2 \cdot 15 - 2}{2} \cdot 3,3 \rightarrow R_6 = 46,2 \text{ K}\Omega \quad 0,5 \text{ pt}$$

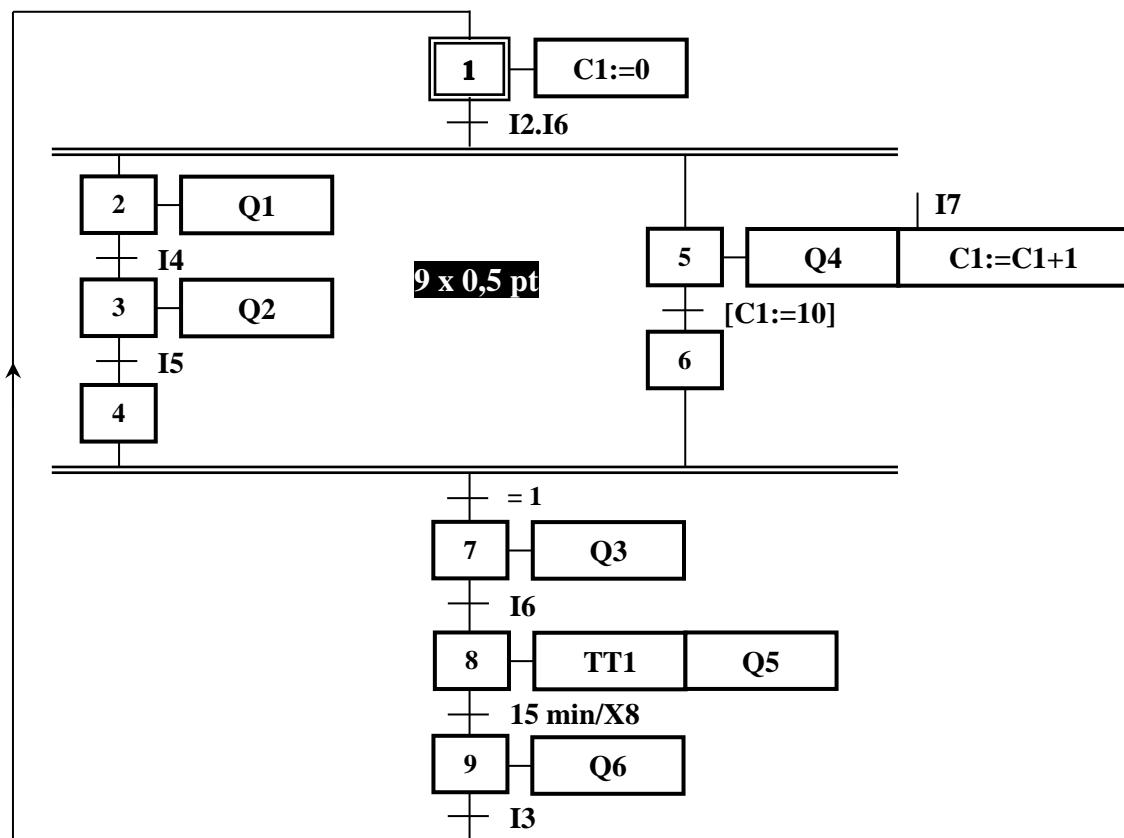
Q46- [1,5 pt]

$$V_{SH} + V_{SL} = 2 \cdot V_{RF2} \cdot \frac{R_6}{R_6 + R_5} \rightarrow (V_{SH} + V_{SL}) \cdot (R_6 + R_5) = 2 \cdot V_{RF2} \cdot R_6$$

$$\rightarrow V_{RF2} = (V_{SH} + V_{SL}) \cdot \frac{R_6 + R_5}{2 \cdot R_6} \quad 1 \text{ pt}$$

$$\rightarrow V_{RF2} = 14 \cdot \frac{46,2 + 3,3}{2 \cdot 46,2} \rightarrow V_{RF2} = 7,5 \text{ V} \quad 0,5 \text{ pt}$$

Q47- [4,5 pts]



Q48- [5,5 pts]

