

BACCALAURÉAT GÉNÉRAL

ÉPREUVE D'ENSEIGNEMENT DE SPÉCIALITÉ

SESSION 2026

SCIENCES DE L'INGÉNIEUR

JOUR 2

Durée de l'épreuve : **3 heures 30**

Partie sciences de l'ingénieur : durée indicative de **2 h 30**- Coefficient : **8**

Partie sciences physiques : durée indicative de **1 h** - Coefficient : **4**

L'usage de la calculatrice avec mode examen actif est autorisé.

L'usage de la calculatrice sans mémoire, « type collègue », est autorisé.

Chacune des parties est traitée sur des copies séparées.

Dès que ce sujet vous est remis, assurez-vous qu'il est complet.

Ce sujet comporte 23 pages numérotées de 1/23 à 23/23

Le candidat traite les 2 parties en suivant les consignes contenues dans le sujet.

Partie 1 - Sciences de l'ingénieur	20 points
Partie 2 - Sciences Physiques	20 points

Partie 1 : les documents réponses DR1 à DR3 (pages 18 à 20) sont à rendre avec la copie

Partie 1 : Sciences de l'ingénieur

Simulateur dynamique de pilotage automobile



Constitution du sujet

- Sujet pages 2 à 18
- Documents réponses..... pages 19 à 21

Mise en situation

La société Simersion développe, produit et commercialise des simulateurs de pilotage permettant à l'utilisateur de vivre une expérience de jeu avec des sensations ressenties proches de la réalité. Le modèle GUEPARD 2X (figures 1 et 2) est un simulateur dynamique compact et mobile, développé en collaboration avec des pilotes automobiles professionnels. Le produit peut être destiné à un usage soit professionnel (écurie de course, école de conduite), soit grand public (show-room événementiel, particulier). Il peut être connecté sur un réseau local pour réaliser des compétitions.



Figure 1 : simulateur GUEPARD 2X de la société Simersion

Une interface tactile, nommée HUB Simersion, intégrée au produit permet de choisir une expérience de simulation parmi une large gamme de jeux compatibles et d'adapter en temps réel les amplitudes de mouvement du siège.

Le simulateur GUEPARD 2X est doté d'un pilotage en fonction de l'évolution du jeu vidéo. Le siège de ce modèle peut être animé en mouvement autour de deux axes comme présenté sur la figure 2.

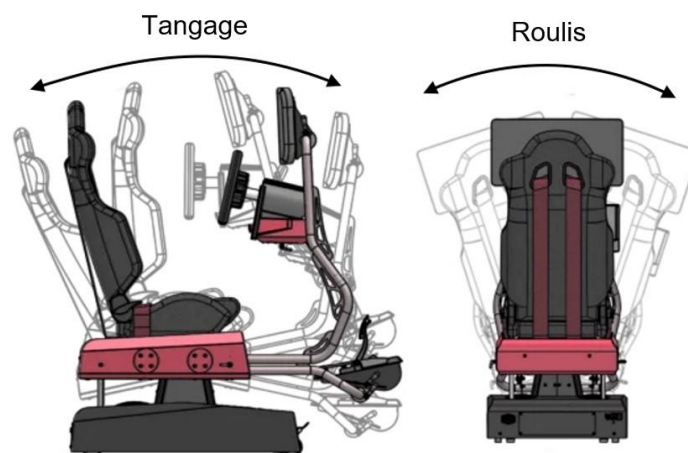


Figure 2 : amplitudes de mouvement du siège

Les performances fonctionnelles sont données dans le diagramme des exigences de la figure 3.

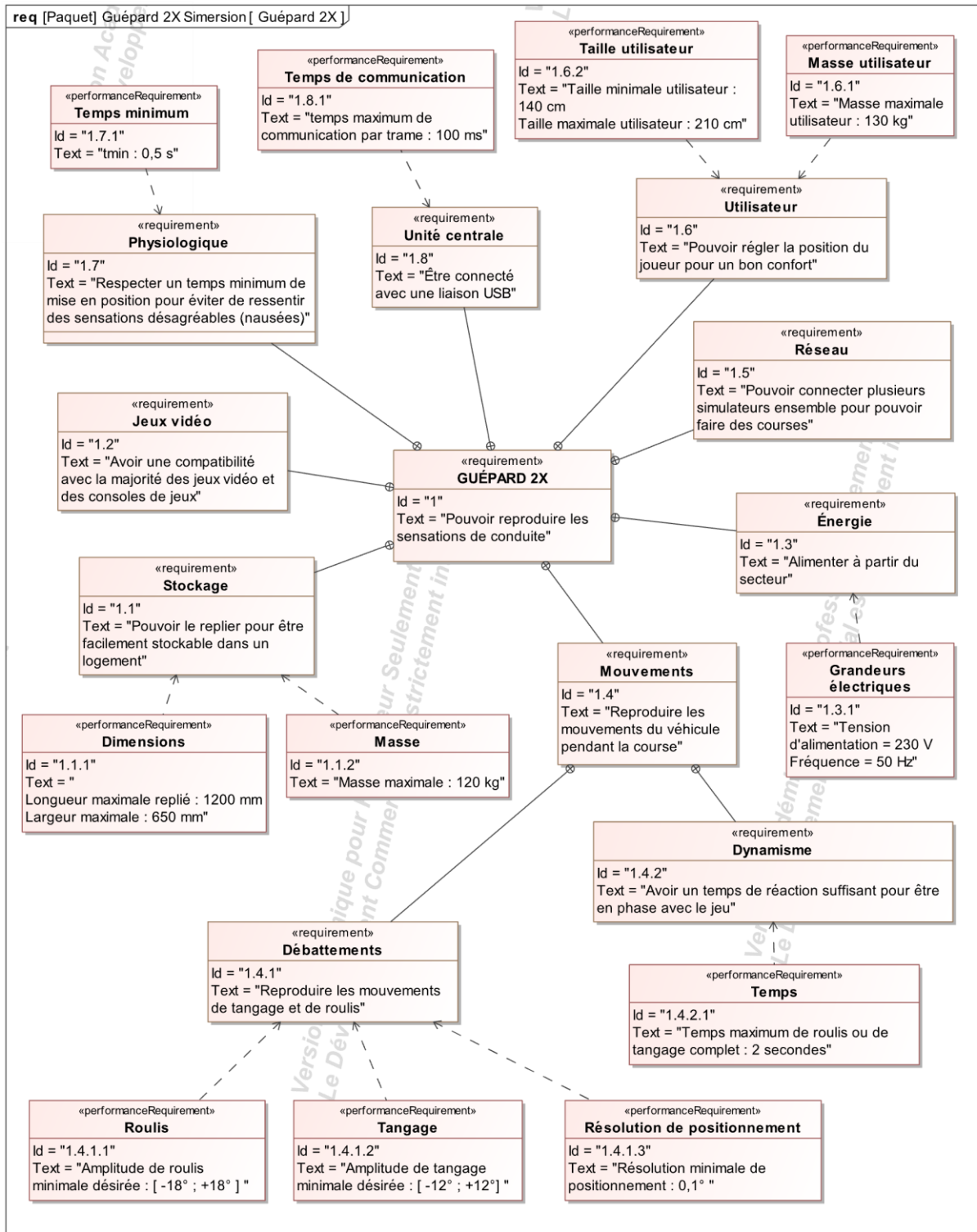


Figure 3 : diagramme des exigences

L'étude proposée permet de vérifier les performances attendues par le simulateur en répondant aux problèmes techniques suivants :

- l'architecture matérielle des chaînes de puissance permet-elle de garantir les mouvements de roulis et de tangage du siège ?
- la réponse en mouvement est-elle cohérente avec le réalisme d'un jeu vidéo ?
- la gestion de la communication est-elle en adéquation avec le jeu vidéo ?

Sous-partie 1 : validation de l'architecture matérielle permettant les mouvements du simulateur

L'objectif de cette sous-partie est de valider les performances cinématiques de l'architecture matérielle du simulateur, notamment les exigences 1.4.1 et 1.7.

Le simulateur GUEPARD 2X possède deux chaînes de puissance (droite et gauche) pour mettre en mouvement le siège, son schéma cinématique spatial est donné sur la figure 4, et comporte :

- 2 motoréducteurs : (MR_G) et (MR_D) ;
- 2 bras excentriques : (3_G) et (3_D) ;
- 2 bielles : (2_G) et (2_D) ;
- 1 croisillon : (4) ;
- 1 plateforme : (1) solidaire du siège.

Le châssis (0) du simulateur est supposé fixe par rapport au sol horizontal.

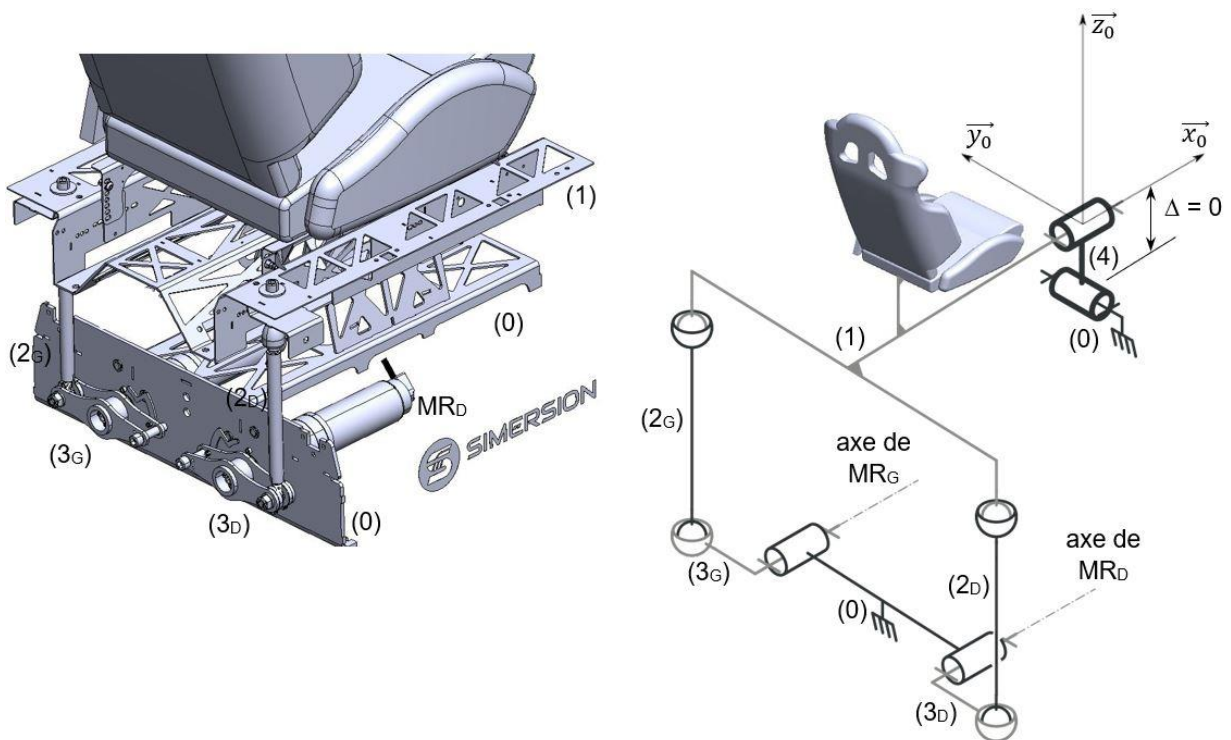


Figure 4 : représentation 3D et cinématique du mécanisme du simulateur

La définition géométrique des angles de mouvement du siège est donnée sur la figure 5.

Les notations suivantes sont utilisées :

- la base $(\vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$ est liée au châssis (0) considéré comme fixe ;
- l'angle du tangage θ est défini par le mouvement de rotation du siège autour de l'axe \vec{y}_0 : $\theta = (\vec{x}_0, \vec{x}_t) = (\vec{z}_0, \vec{z}_t)$;

- l'angle du roulis φ est défini par le mouvement de rotation du siège autour de l'axe \vec{x}_0 : $\varphi = (\vec{y}_0, \vec{y}_r) = (\vec{z}_0, \vec{z}_r)$;
- l'angle α définit la position angulaire des excentriques par rapport à l'horizontale.

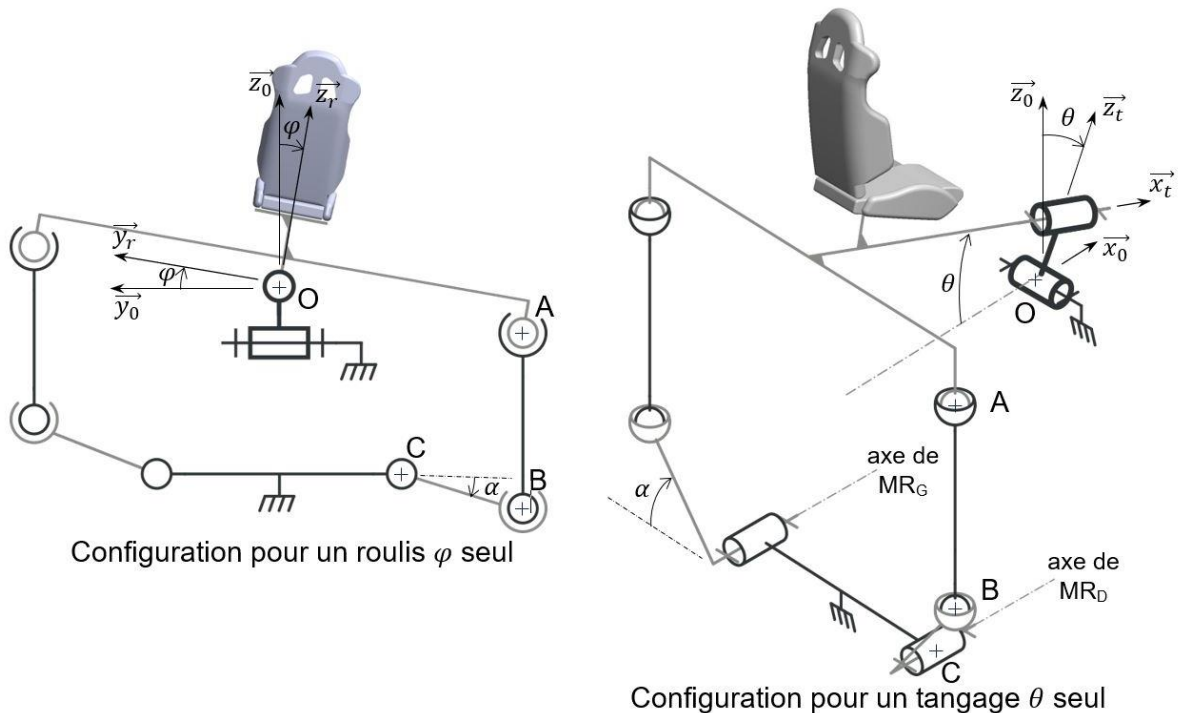


Figure 5 : schémas cinématiques pour deux configurations particulières

Le constructeur a choisi de commander la rotation de chaque excentrique (3) sur une plage maximale $\alpha_{excentrique}$ $[-60^\circ ; +60^\circ]$ par rapport à l'horizontale.

L'étude suivante concerne le roulis φ seul.

Les trajectoires des points A et B, notées respectivement $T_{A \in 1/0}$ et $T_{B \in 3/0}$, sont définies sur la représentation du document réponse DR1.

Les solides sont supposés indéformables.

Question 1.	Pour une commande en rotation de l'excentrique droit (3D) de $+60^\circ$ et de -60° , déterminer par construction graphique sur le document réponse DR1, les valeurs extrêmes de roulis du siège et l'amplitude totale du roulis.
DR1 Figures 4 et 5	
Figure 3	Conclure sur votre copie quant à la capacité de ce mécanisme à respecter l'exigence 1.4.1.1.

L'étude suivante concerne le tangage θ seul.

Une série de mesures a été effectuée sur le simulateur afin d'évaluer l'amplitude totale du tangage seul du siège, noté θ_{tangage} en fonction de l'angle imposé sur les excentriques (3), noté $\alpha_{\text{excentrique}}$.

Cette loi entrée-sortie est présentée sous une forme graphique sur la figure 6.

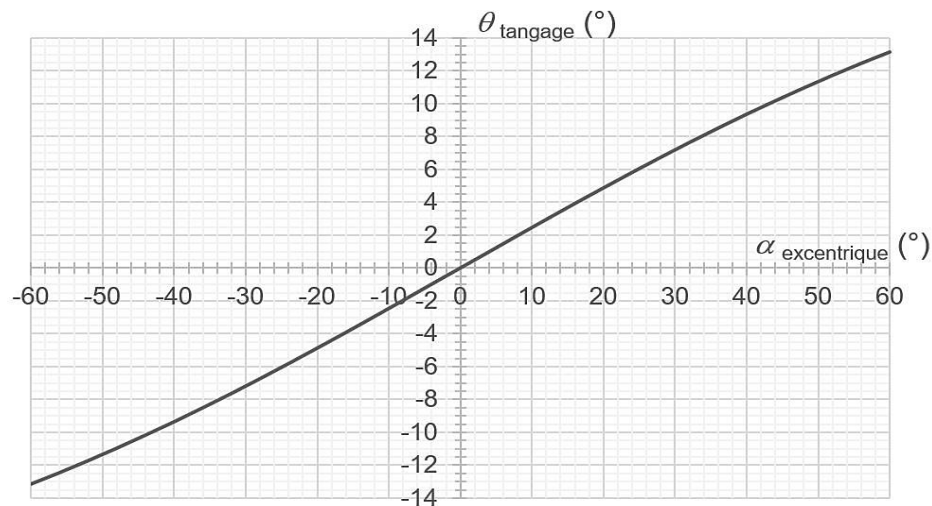


Figure 6 : résultats des mesures du tangage seul du siège

Question 2.	Conclure d'après la courbe figure 6 si l'amplitude du tangage est conforme à l'exigence attendue 1.4.1.2.
Figures 3 et 6	

Le sens positif de commande en position angulaire des excentriques (3) pour chaque motoréducteur est défini sur la figure 7.

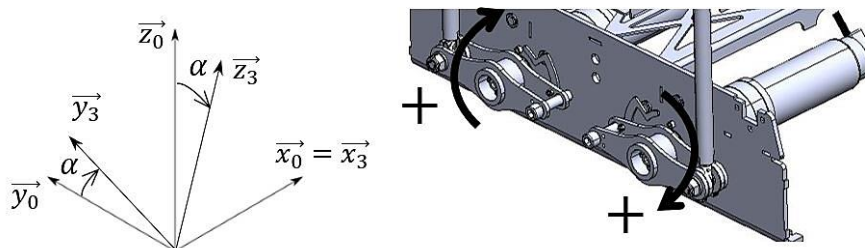


Figure 7 : définition du sens positif de commande des excentriques (3)

Question 3.	Compléter le tableau du document réponse DR1 en définissant le sens de commande (positif + ou négatif -) de chaque motoréducteur pour animer en mouvement de rotation le siège du simulateur (roulis et tangage indépendamment).
DR1	
Figures 5 et 7	

Le dynamisme du siège offre des sensations réalistes pour son utilisateur. Lors d'un jeu de course de voiture célèbre, le constructeur a remarqué que le roulis maximal n'excède pas une amplitude de 8° du siège du simulateur.

Pour éviter les risques de nausées subis par l'utilisateur, la limite minimale de temps d'un mouvement du siège (pour un angle de roulis de 8°), notée t_{min} , est fixée à 0,5 seconde conformément à l'exigence 1.7.1.

Le constructeur définit la loi de commande de vitesse pour chaque excentrique représentée sur la figure 8.

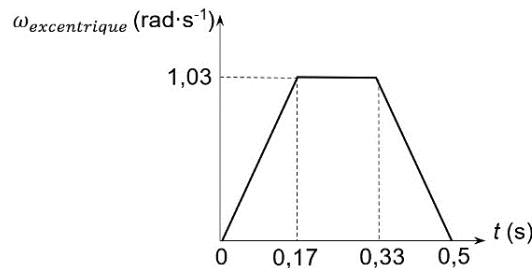


Figure 8 : loi de commande de vitesse de chaque excentrique (3)

Les paramètres choisis par le constructeur pour chaque excentrique sont :

- vitesse angulaire $\omega_{excentrique}$ maximale $1,03 \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}$;
- accélération angulaire $\dot{\omega}_{excentrique}$ maximale $6,06 \text{ rad}\cdot\text{s}^{-2}$;
- durées d'accélération et de décélération identiques.

Hypothèses :

- pour la plage d'étude, il y a proportionnalité entre la valeur du roulis et l'angle des excentriques : un roulis du siège de 8° correspond à un angle de chaque excentrique (3) de 20° ;
- l'aire sous la courbe de la figure 8 représente le déplacement angulaire total de l'excentrique.

Question 4.	<p>Montrer que la valeur de l'angle de l'excentrique en degré pour la loi de commande de la figure 8 est proche de $19,5^\circ$.</p>
Figure 8 Figure 3	<p>En déduire la valeur de l'angle de roulis.</p> <p>Vérifier si les paramètres choisis par le constructeur répondent à l'exigence 1.7.1 de t_{min} pour un roulis maximal du siège de 8°.</p>

Question 5.	<p>Conclure quant à la capacité des chaînes de puissance du simulateur à transmettre les mouvements de roulis et de tangage dans des conditions physiologiques satisfaisantes pour son utilisateur.</p>

Sous-partie 2 : garantie de la dynamique du simulateur par rapport aux exigences des jeux vidéo

Les objectifs de cette sous-partie sont de vérifier que les actionneurs retenus peuvent garantir le maintien du simulateur dans une position extrême (exigences 1.4.1.1 et 1.6.1), et permettent, en conditions extrêmes, de garantir le temps maximum de déplacement attendu (exigence 1.4.2.1).

Pour certaines situations de jeu, l'utilisateur peut être maintenu dans une position inclinée durant quelques instants. La vérification de la capacité des actionneurs (motoréducteurs) à fournir un couple de maintien suffisant pour une position extrême du siège permet de valider cette performance.

Hypothèses et données retenues pour l'étude :

- le modèle d'étude est donné sur la figure 9 et correspond à une position extrême de sollicitation pour le motoréducteur droit ;
- l'ensemble isolé est (S) = {utilisateur + siège + plateforme (1) + bielle (2D) + bielle (2G)} dont G est le centre de gravité ;
- les dimensions utiles sont : $a = 346$ mm ; $b = 183$ mm ;
- le modèle d'action mécanique de pesanteur appliqué à (S) exprimé au point O est :

$$\{\mathcal{J}_{(pes \rightarrow S)}\} = \begin{Bmatrix} \overrightarrow{R}_{(pes \rightarrow S)} \\ \overrightarrow{M}_O (pes \rightarrow S) \end{Bmatrix}_O = \begin{Bmatrix} 0 & m \times g \times h \times \sin \varphi \\ 0 & 0 \\ -m \times g & 0 \end{Bmatrix}_{(\vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)}$$

avec φ : valeur du roulis égale à 18° pour une position extrême

h : distance OG égale à 300 mm

m : masse totale (utilisateur et structure) égale à 170 kg

g : accélération de la pesanteur égale à $9,81 \text{ m}\cdot\text{s}^{-2}$

- l'étude préliminaire de l'équilibre statique des bielles (2D) et (2G) a permis d'établir les modèles d'action mécanique aux points B et E dans le repère (O, \vec{x}_0 , \vec{y}_0 , \vec{z}_0) comme des glisseurs de direction \vec{z}_2 parallèle à l'axe \vec{z}_0 (hypothèse simplificatrice pour la position extrême étudiée) :

$$\{\mathcal{J}_{(3D \rightarrow 2D)}\} = \begin{Bmatrix} \overrightarrow{R}_{(3D \rightarrow 2D)} \\ \overrightarrow{M}_B (3D \rightarrow 2D) \end{Bmatrix}_B = \begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ Z_B & 0 \end{Bmatrix}_{(\vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)} \quad \text{avec } Z_B > 0$$

$$\{\mathcal{J}_{(3G \rightarrow 2G)}\} = \begin{Bmatrix} \overrightarrow{R}_{(3G \rightarrow 2G)} \\ \overrightarrow{M}_E (3G \rightarrow 2G) \end{Bmatrix}_E = \begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ -Z_E & 0 \end{Bmatrix}_{(\vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)} \quad \text{avec } Z_E = \frac{Z_B}{2}$$

- le modèle simplifié de l'action mécanique transmissible par la liaison pivot de centre O, d'axe \vec{x}_0 entre la plateforme (1) et le châssis (0) est :

$$\{ \mathcal{J}_{(0 \rightarrow 1)} \}_O = \begin{Bmatrix} \overrightarrow{R_{(0 \rightarrow 1)}} \\ \overrightarrow{M_{O(0 \rightarrow 1)}} \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ Y_O & 0 \\ Z_O & 0 \end{Bmatrix}_{(\vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)}$$

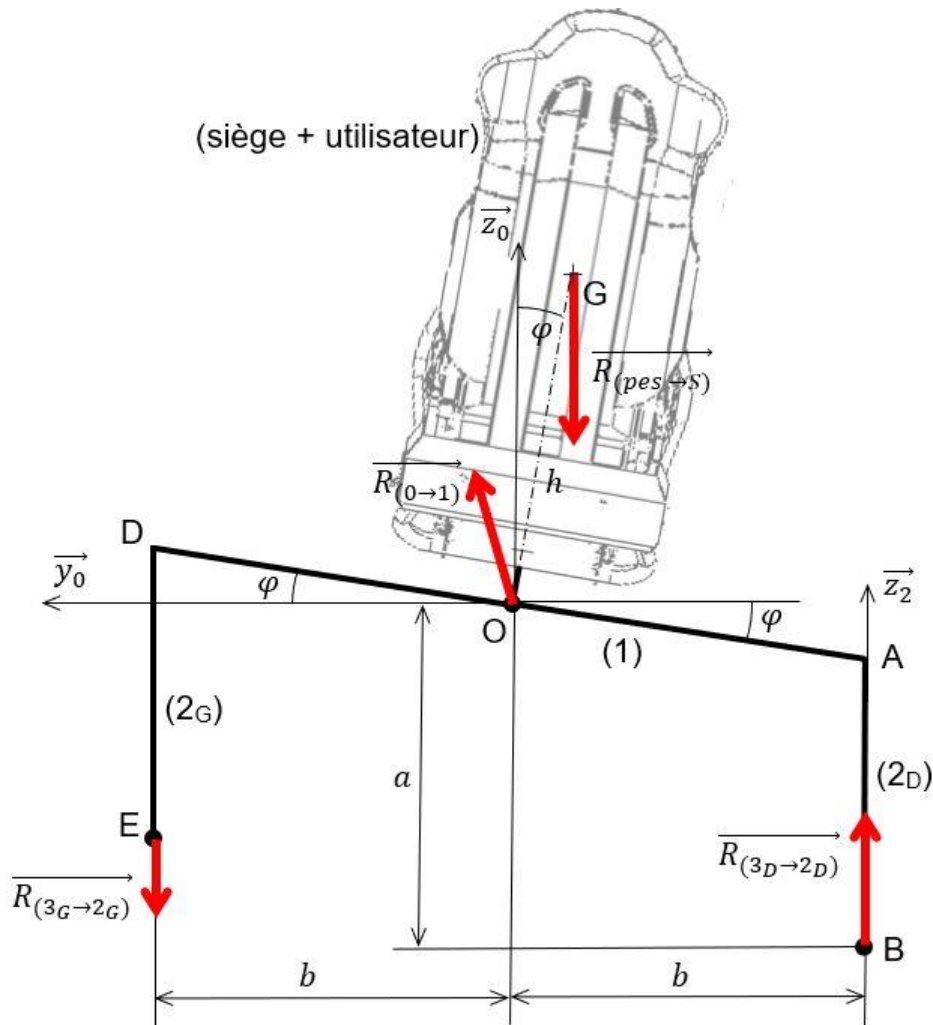


Figure 9 : modèle d'étude pour une position extrême (échelle non respectée)

Question 6.	En appliquant le principe fondamental de la statique à l'ensemble isolé (S), montrer , à partir du théorème du moment statique au point O en projection sur l'axe \vec{x}_0 , que :
Figure 9	$Z_B = \frac{2}{3} \times \frac{m \times g \times h \times \sin \varphi}{b}$ <p>Calculer la valeur de Z_B.</p>

La suite de l'étude porte sur l'isolement de l'excentrique droit (3_D) représenté sur le document réponse DR2. Les valeurs suivantes sont données :

$$\overrightarrow{R_{(2D \rightarrow 3D)}} = -570 \cdot \vec{z}_2 \quad (\text{en Newton N})$$

$$CB = L_{\text{excentrique}} = 85 \text{ mm}$$

Question 7.	Tracer (sans échelle) sur le document réponse DR2 les composantes, notées Y_{3B} et Z_{3B} , projections de la force $\vec{R}_{(2D \rightarrow 3D)}$ appliquée au point B dans la base (\vec{y}_3, \vec{z}_3) et montrer que :
DR2	$\ \vec{C}_{\text{excentrique}}\ = L_{\text{excentrique}} \times \ \vec{R}_{(2D \rightarrow 3D)}\ \times \cos 60^\circ$ <p>Vérifier que la valeur $C_{\text{excentrique}}$ est très inférieure au couple maximal du motoréducteur de 1 170 N·m.</p>

La chaîne partielle de puissance de l'excentrique gauche (3G) est représentée sur la figure 10.

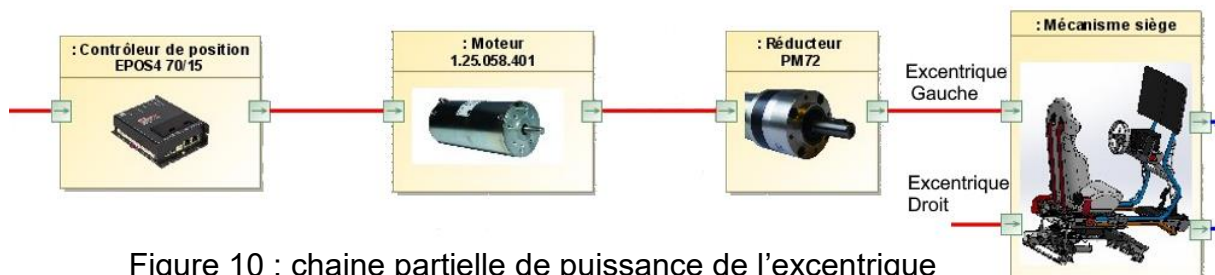


Figure 10 : chaîne partielle de puissance de l'excentrique

Question 8.	Sur le document réponse DR2, compléter le diagramme de blocs internes en indiquant les grandeurs de flux et d'efforts (nature de la puissance, grandeurs et unités des flux et efforts) sur les liens demandés.
DR2 Figure 10	

Pour vérifier les performances dynamiques du système, il convient de déterminer le temps pour effectuer un roulis complet (temps nécessaire pour passer de $+60^\circ$ à -60° pour l'excentrique). Une simulation, pour une masse maximale, a été effectuée avec le modèle multiphysique donné sur la figure 11.

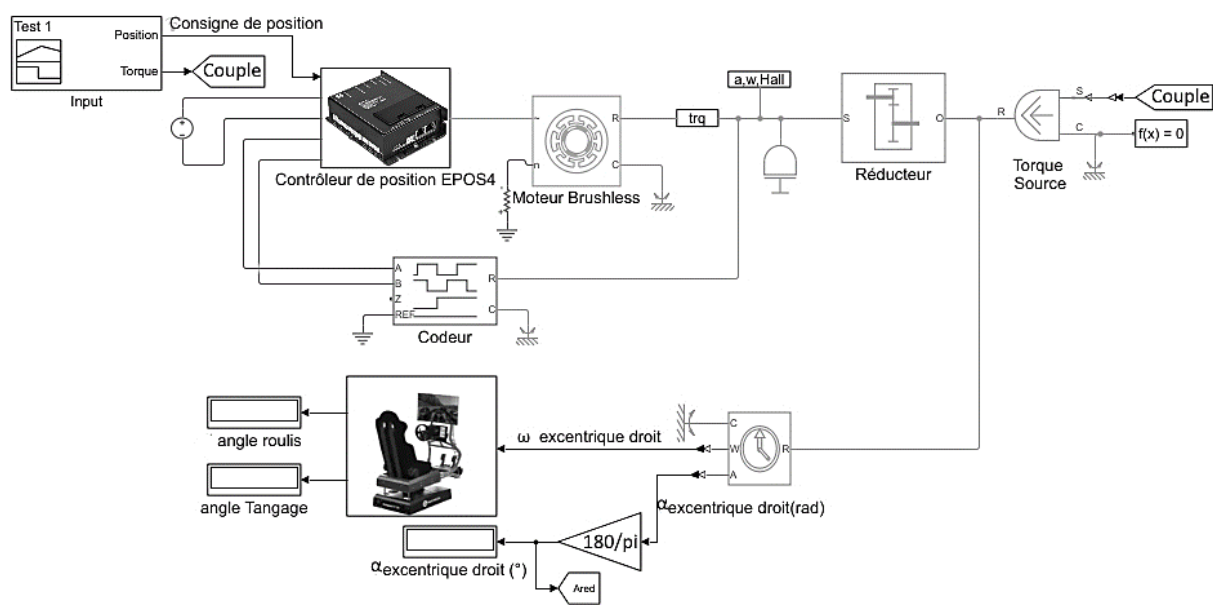


Figure 11 : modèle multiphysique

Les résultats sont donnés sur la figure 12.

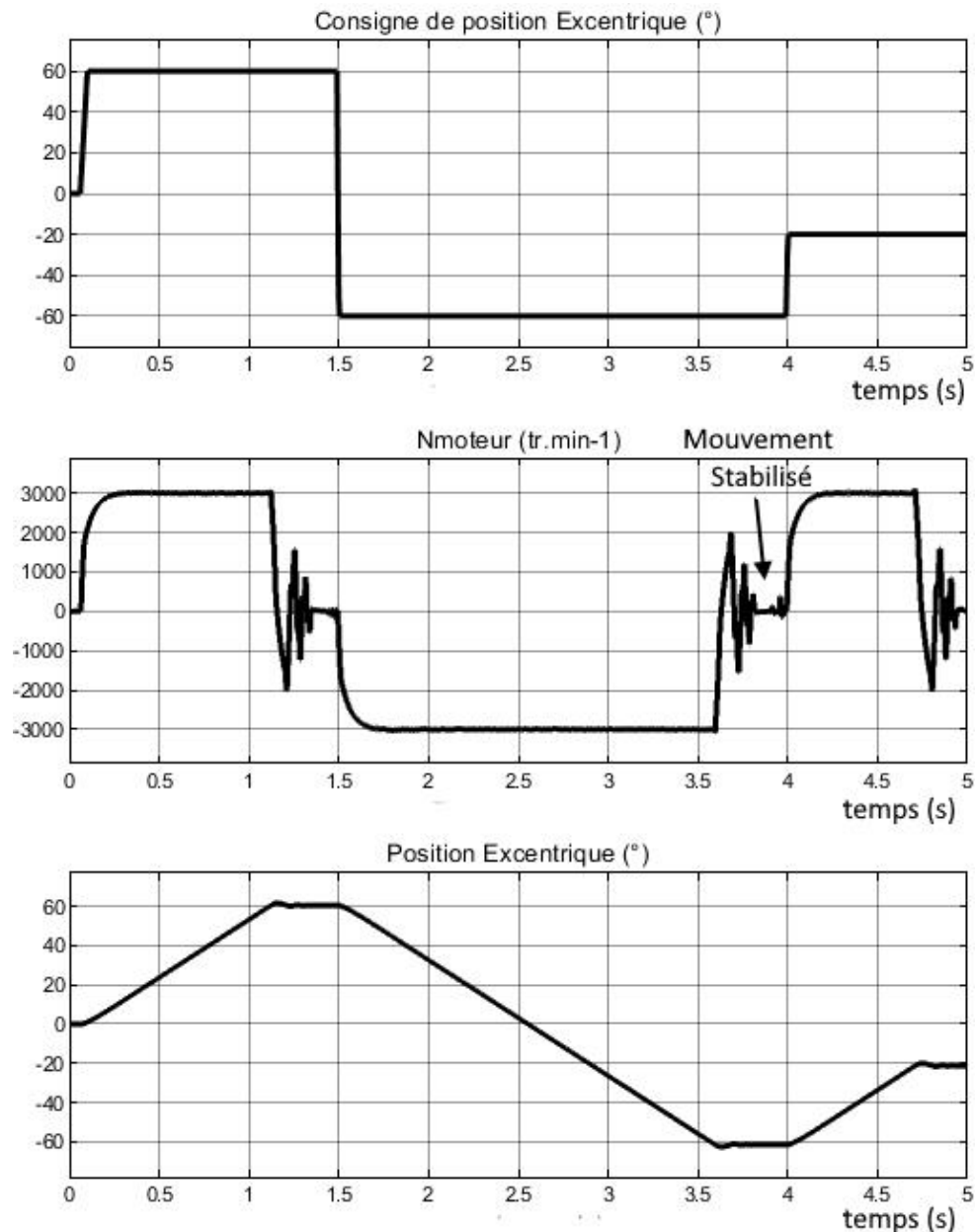


Figure 12 : résultats de la simulation du modèle multiphysique

Pour effectuer un roulis complet, les excentriques doivent effectuer une rotation de +60° à -60°, soit une amplitude de 120°.

Question 9.	À partir des résultats de simulation de la figure 12, déterminer t_{roulis_simu} le temps minimal mis pour réaliser un roulis complet.
Figure 12 Figure 3	<p>Comparer ce temps simulé à celui attendu pour respecter l'exigence 1.4.2.1 (figure 3).</p> <p>Conclure quant à la vérification de la performance dynamique du simulateur sachant que la simulation a été effectuée pour une charge maximale.</p>

Sous-partie 3 : gestion de l'initialisation du simulateur et vérification de la qualité de la communication

L'objectif de cette sous-partie est de vérifier la résolution du positionnement du siège, son initialisation ainsi que le respect de son temps de réaction.

Le positionnement du siège est contrôlé via un codeur incrémental (capteur angulaire) entraîné par l'arbre moteur.

L'objectif est de déterminer la relation entre le déplacement angulaire de l'excentrique et le nombre d'impulsions N_{imp} délivré par le codeur incrémental (figure 13) puis de calculer le nombre d'incrément N_{inc} comptabilisés par le contrôleur de position.

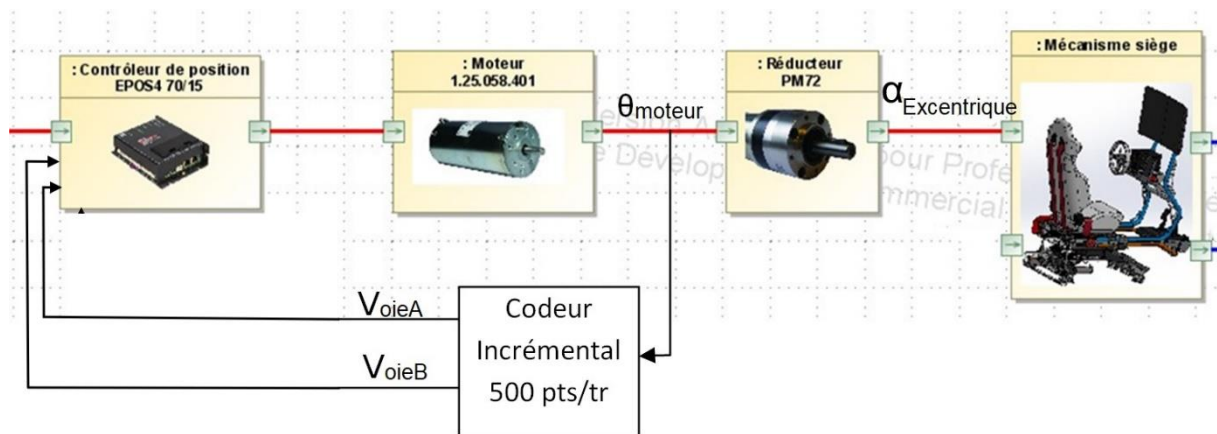


Figure 13 : principe de mesure de l'information θ_{moteur}

Le codeur délivre deux signaux $V_{oiéA}$ et $V_{oiéB}$, de 500 périodes par tour moteur, décalés d'un quart de période.

Le contrôleur de position, permet de multiplier par 4 la résolution en combinant ces deux signaux et en comptant tous les fronts du signal produit Inc soit 2 000 incréments/tour. Ce principe est détaillé sur la figure 14.

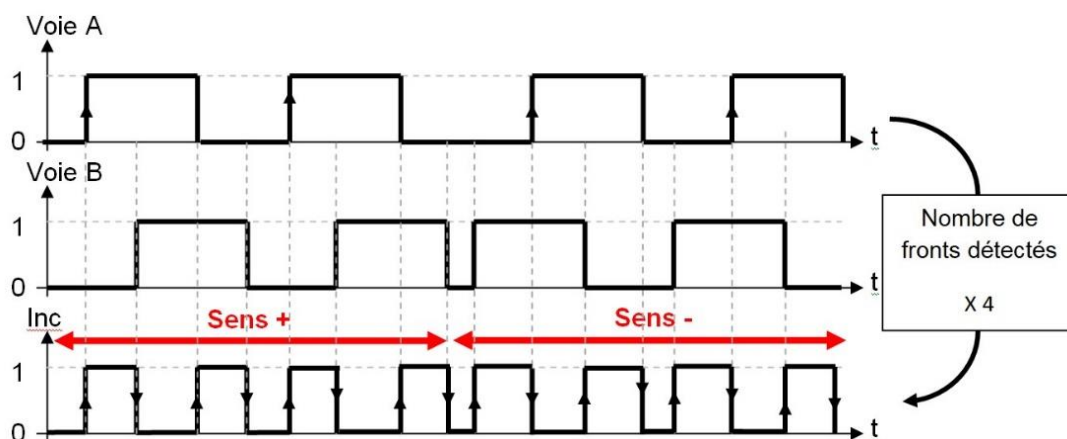


Figure 14 : principe de fonctionnement du contrôleur de position

La réduction entre le déplacement angulaire de l'excentrique $\alpha_{\text{excentrique}}$ et le déplacement angulaire du moteur θ_{moteur} se traduit par la relation suivante :

$$\alpha_{\text{excentrique}} = \frac{\theta_{\text{moteur}}}{305}$$

Question 10.	Montrer que la relation du nombre de fronts N_{inc} du signal Inc en fonction du déplacement angulaire de l'excentrique $\alpha_{\text{excentrique}}$ en degré est : $N_{\text{inc}} = 1694,5 \times \alpha_{\text{excentrique}}$

Question 11.	En déduire la résolution $R_{\text{résolution}}$ en ° (plus petit déplacement angulaire mesurable) du positionnement de l'excentrique.
	Calculer le nombre de fronts N_{inc} pour un déplacement angulaire de l'excentrique de $3,6^\circ$.

La figure 15 montre que, pour un déplacement angulaire limité de l'excentrique entre -30° et $+30^\circ$, la position angulaire de roulis est proportionnelle.

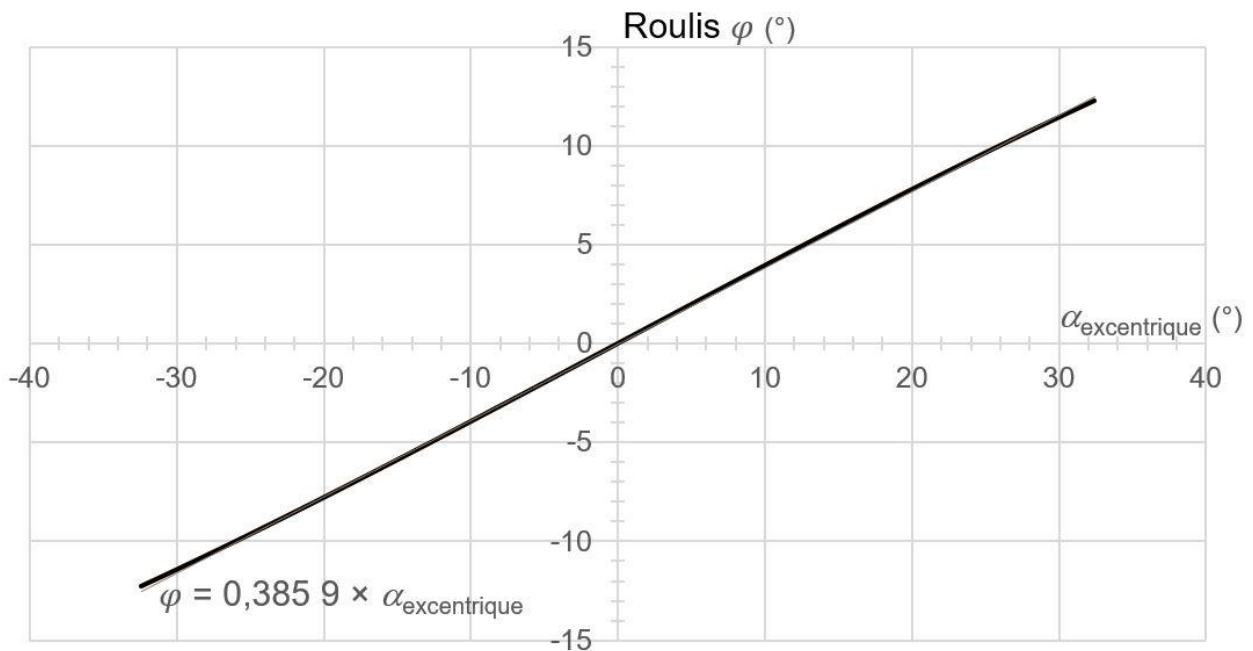


Figure 15 : position angulaire du roulis en fonction de la position angulaire de l'excentrique

Question 12.	À partir de la réponse à la question 11 et de la figure 15, calculer la résolution R_{roulis} de la mesure du roulis φ et vérifier que sa valeur est très inférieure à l'exigence 1.4.1.3.
Figure 15	
Figure 3	

À la mise en marche du simulateur de course, le système doit initialiser sa position. Pour cela, trois capteurs sont placés à l'arrière du système. La détection de la position de l'excentrique est rendue possible par la présence du palpeur. Un programme génère une séquence pour placer le siège à l'horizontale.

La figure 16 montre la séquence réalisée par le contrôleur pour réaliser cette prise d'origine appelée *Homing*.

Quelle que soit la position dans laquelle s'est arrêté le simulateur précédemment, le contrôleur, après avoir reçu la commande *homing*, actionne les moteurs dans le sens anti-horaire (sens 1) jusqu'à détecter le palpeur soit le capteur 0° soit le capteur -60°.

Si le capteur -60° a été activé, le moteur est commandé dans l'autre sens (sens 2) jusqu'au capteur 0°.

Pour affiner la position, le moteur tourne en sens horaire (sens 3) jusqu'à ce que le capteur 0° soit désactivé et jusqu'à la première impulsion du signal *Inc*, puis change de sens (sens 4) jusqu'à un nombre de fronts *Inc* permettant de centrer le palpeur sur le capteur 0° soit un déplacement de 3,6°.

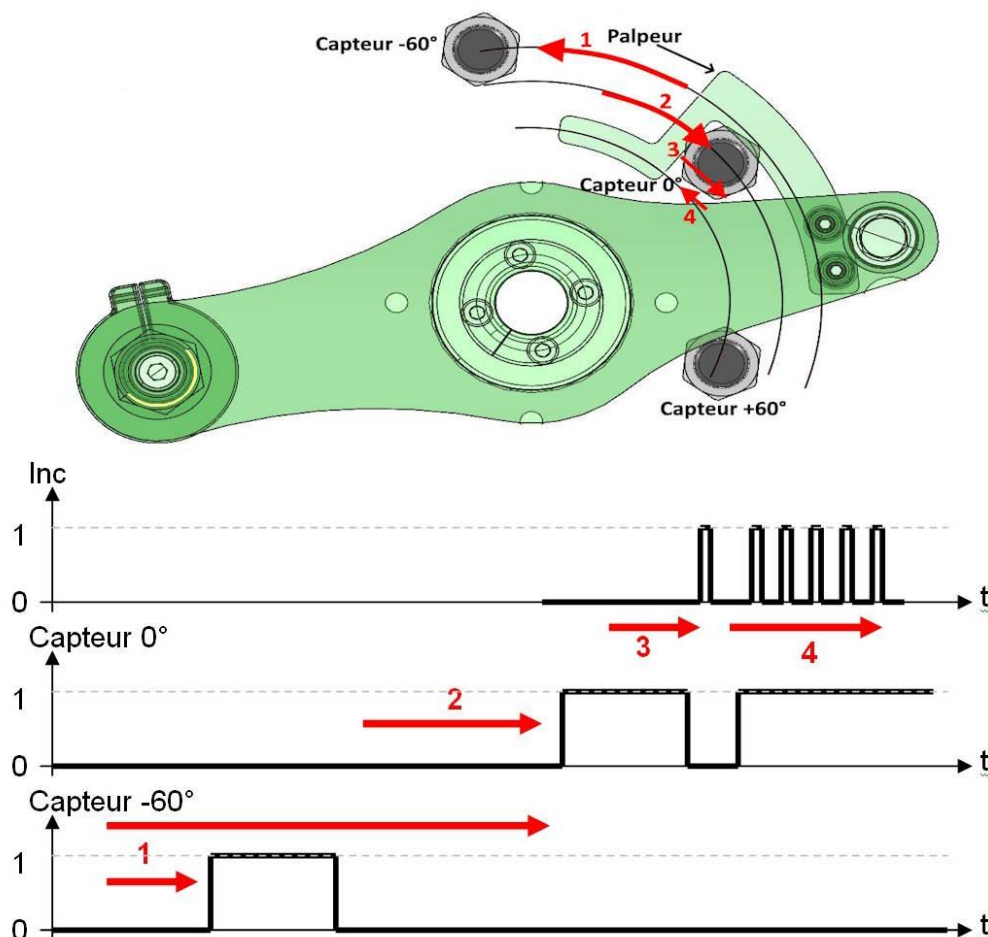


Figure 16 : séquence de prise d'origine *Homing*

L'algorithme *Homing* de gestion de mise en position horizontale est donné sur la figure 17.

Capt0 et Capt1 sont les variables associées à l'état logique des capteurs 0° et -60°.

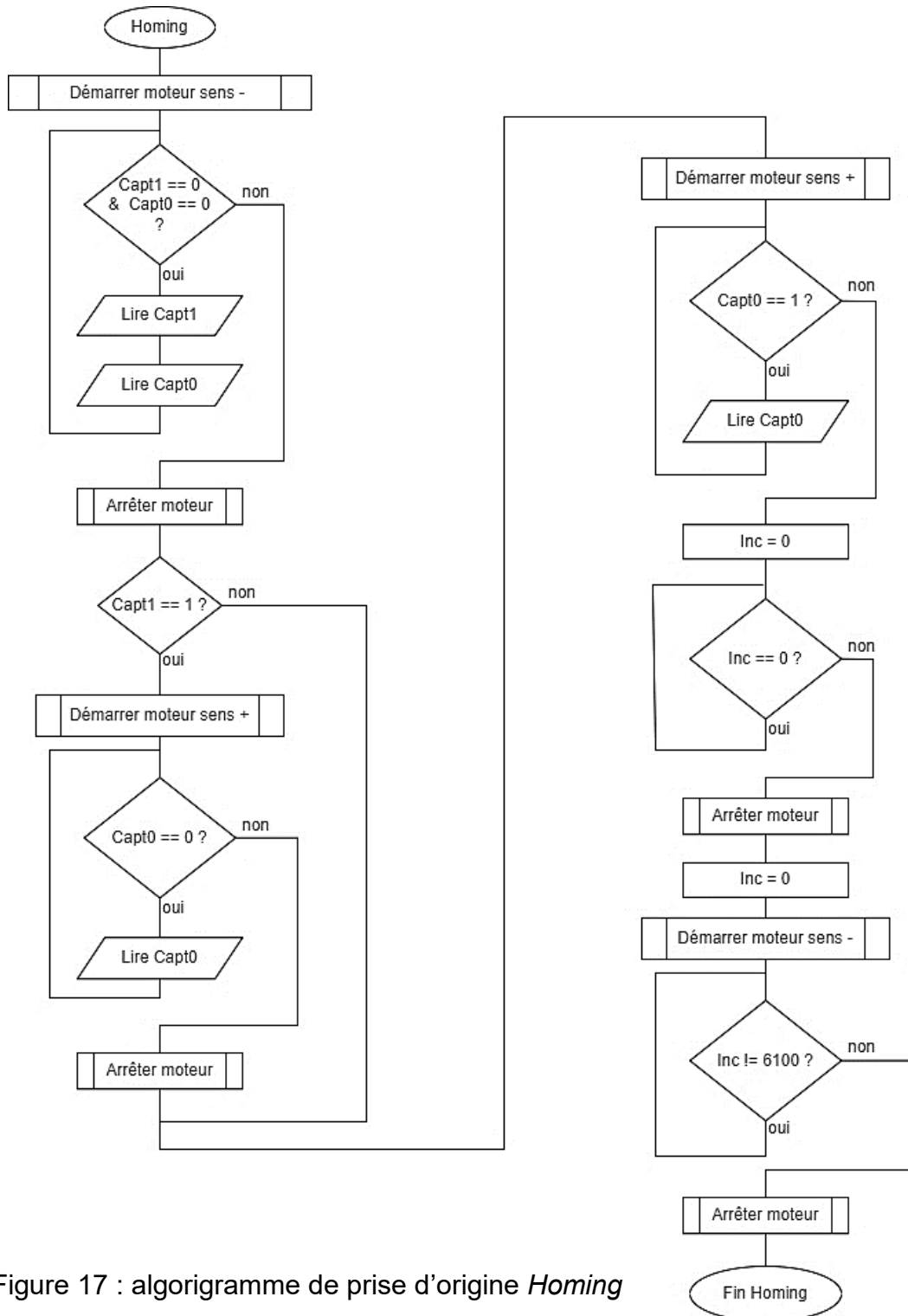


Figure 17 : algorithme de prise d'origine *Homing*

Question 13.	À partir de la description précédente du fonctionnement et de l'algorithme (figure 17), compléter les parties repérées par des pointillés « ... » sur le document réponse DR3 du programme python <i>Homing</i> permettant la mise en position horizontale du siège du simulateur.
DR3 Figures 16 et 17	

Les réactions du siège doivent être en phase avec le jeu vidéo. Il faut donc que la communication entre l'unité centrale et le contrôleur de position qui gère l'inclinaison soit suffisamment rapide.

La communication entre l'unité centrale et le contrôleur de position est réalisée grâce à une liaison USB full speed avec un débit de 12 Mbit·s⁻¹.

Un relevé du signal de communication lors d'un envoi d'une nouvelle position de roulis est donné sur la figure 18.

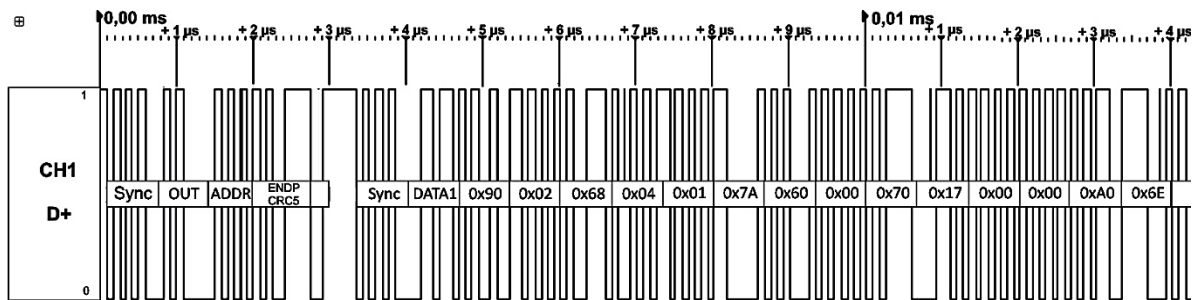


Figure 18 : relevé du signal de communication

La composition de la trame est présentée sur la figure 19.

Synchronisation USB	Synchronisation	DATA1	Données	Contrôle CRC16
4 octets	1 octet	1 octet	12 octets	2 octets

Figure 19 : composition de la trame de communication

Question 14.	<p>Relever sur le signal de la figure 18 la durée de la trame de commande de roulis et préciser le nombre d'octets puis de bits correspondants.</p> <p>Vérifier que le débit réel de transmission correspond approximativement au débit théorique d'une liaison full speed USB.</p>
Figure 18 Figure 19	

Le temps de communication entre l'unité centrale et le contrôleur de position doit être inférieur à 100 ms.

Question 15.	<p>Comparer ce résultat à celui du temps maximum de communication de l'exigence 1.8.1 et conclure sur la capacité du système à gérer le fonctionnement du siège.</p>
Figures 18 et 19	
Figure 3	

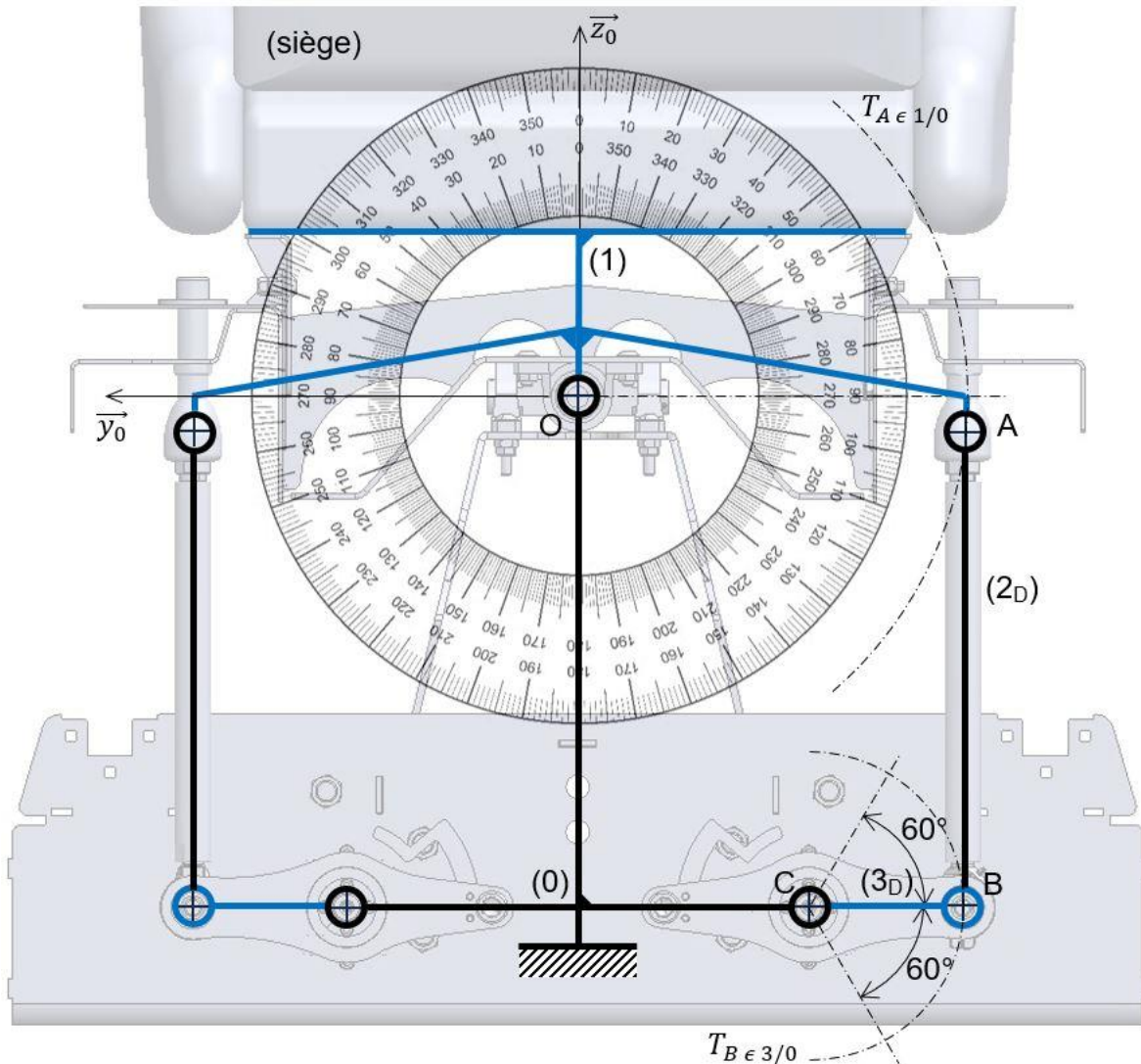
Page blanche laissée intentionnellement.

Ne rien inscrire dessus.

Document réponse DR1

Question 1.

Remarque : les liaisons sphériques en A et B ont été remplacées par des liaisons pivots pour rendre la modélisation plane.

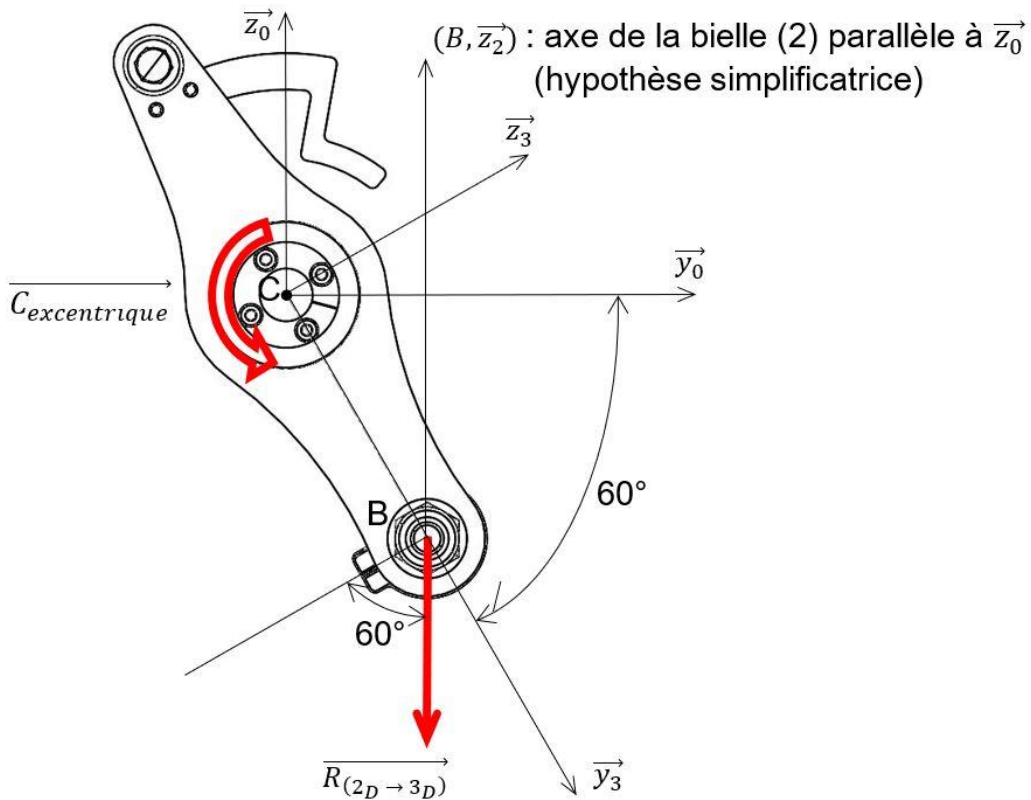


Question 3.

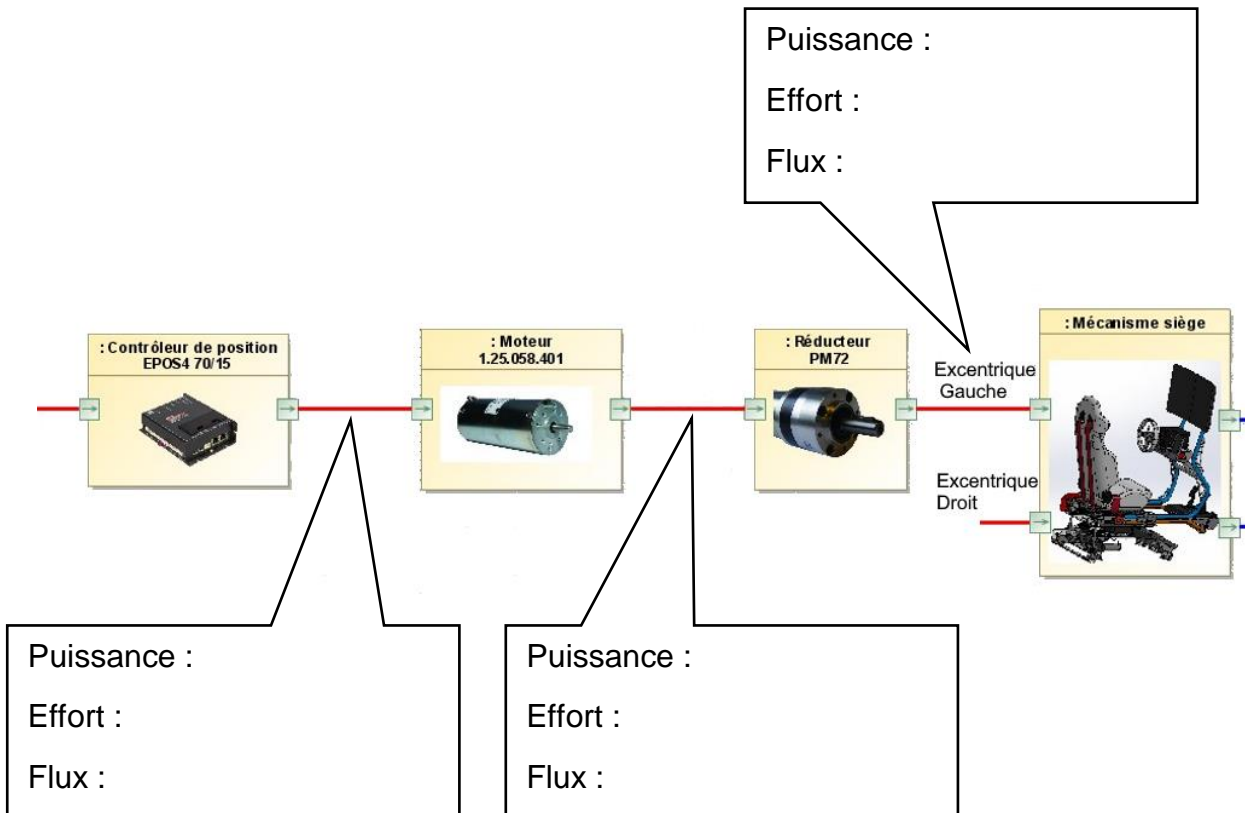
Remarque : la commande en angle sur chaque motoréducteur doit être égale en valeur absolue afin d'obtenir un tangage seul.

Positions angulaires du siège	Tangage $\theta = 0$		Roulis $\varphi = 0$	
	Roulis sens positif	Roulis sens négatif	Tangage sens positif	Tangage sens négatif
Commande MR _G	+			
Commande MR _D	+			

Question 7.



Question 8.



Document réponse DR3

Question 13. Informations complémentaires.

Capt1	Variable état du capteur -60°	Capt1.value() #lecture capt1
Capt2	Variable état du capteur $+60^\circ$	Capt2.value() #lecture capt2
Capt0	Variable état du capteur 0°	Capt0.value() #lecture capt0
Ninc	Variable comptant nombre de fronts du signal Inc	Mise à jour par un sous-programme annexe (non étudié)
moteur (M/A, sens, Accélération, vitesse)		Sous-programme de gestion du moteur

Programme Homing :

```
from machine import Pin      # import de la bibliothèque Pin
Capt1 = Pin(0, Pin.IN)      # capteur  $-60^\circ$  connecté sur entrée 0
Capt2 = Pin(1, Pin.IN)      # capteur  $+60^\circ$  connecté sur entrée 1
Capt0 = Pin(2, Pin.IN)      # capteur  $0^\circ$  connecté sur entrée 2
global Ninc
moteur (1,0,5000,600)        # moteur marche sens - accélération
                              # 5000 tr/min/s et vitesse 600 tr/min

while ((Capt1.value() == 0) and (Capt0.value() == 0)):
    # Tant que capteur  $-60^\circ$  ou  $0^\circ$  non détecté
    pass                      # attendre
moteur(0,0,0,0)              # arrêt moteur
if Capt1.value() == 1 :      # si capteur  $-60^\circ$  trouvé
    moteur(1,1,5000 ;600)
    while (.....):          # Tant que capteur  $0^\circ = 0$ 
        pass                  # attendre
        moteur(0,0,0,0)
    moteur(1,1,5000,50)
    .....                    # Tant que capteur  $0^\circ = 1$ 
    .....                    # attendre
Ninc = 0                      # mettre la variable Ninc à 0
    while (Ninc == 0) :      # Tant que Ninc = 0
        pass                  # attendre
    moteur(0,0,0,0)
    .....                    # mettre la variable Ninc à 0
    moteur(1,1,5000,50)
    while (.....):          # Tant que Ninc différent de
                              # la valeur d'un déplacement
                              # angulaire de l'excentrique de  $3,6^\circ$ 
        pass                  # attendre
    moteur(0,0,0,0)
```


Partie 2 : Sciences physiques

Exercice A – Un camping confortable

Le gérant d'un camping s'interroge sur la gêne occasionnée par une route proche des premiers mobil-homes de son exploitation. L'atténuation sonore due aux haies végétales est négligeable.

Données :

- Intensité sonore de référence dans l'air : $I_0 = 1,0 \times 10^{-12} \text{ W}\cdot\text{m}^{-2}$.
- L'intensité sonore est supposée inversement proportionnelle au carré de la distance qui sépare l'émetteur du récepteur : $I = k \frac{1}{d^2}$, avec k un coefficient positif, constant pour une même source de bruit.
- Échelle de niveaux d'intensité sonore avec quelques situations correspondantes :

Niveau d'intensité sonore L (dB)	30	40	50	60	70	80
Situation	Nuit en milieu rural	Campagne	Secteur résidentiel	Centre-ville	Rue animée	Autoroute

Le niveau d'intensité sonore moyen L_E d'une voiture en mouvement est de 75 dB. Cette mesure a été réalisée par un sonomètre lors du passage de la voiture à une distance d_E égale à 1,0 m de celui-ci. On note I_E l'intensité sonore associée au niveau d'intensité sonore L_E .

L'étude qui suit est réalisée au niveau des premiers mobil-homes proches de la route : ils sont situés à une distance d_M de la route égale à 40 m.

1. Déterminer l'unité du coefficient k .
2. Montrer que l'expression de l'intensité sonore I_M reçue à une distance d_M de la route lors du passage d'un véhicule s'écrit : $I_M = I_E \left(\frac{d_E}{d_M}\right)^2$.
3. Écrire la relation générale entre le niveau d'intensité sonore L , l'intensité sonore I et l'intensité sonore de référence I_0 .
4. Établir que le niveau d'intensité sonore à une distance d_M s'écrit, en décibels : $L_M \approx L_E - 32$.
5. Calculer L_M et conclure quant à la nécessité de protéger acoustiquement les premiers mobil-homes des nuisances sonores dues à la circulation des véhicules sur la route.

Exercice B – Centrale solaire

La plus grande centrale solaire d'Amérique du Sud se situe dans le désert d'Atacama au Chili. Elle combine deux infrastructures : une centrale solaire photovoltaïque et une centrale solaire thermodynamique (**figure 1**).



Figure 1 – Centrale solaire « Cerro Dominador » dans le désert d'Atacama.

Source : <https://www.ingesco.com/fr/case-studies/cerro-dominador>

L'objectif de cet exercice est d'étudier l'intérêt d'associer une centrale solaire photovoltaïque à une centrale solaire thermodynamique.

Données

- Le désert d'Atacama, est l'endroit le plus ensoleillé de la planète. Pour une surface de 1 m^2 , il reçoit une énergie lumineuse journalière moyenne $E_{\text{lum}} = 8,2 \text{ kW}\cdot\text{h}\cdot\text{m}^{-2}$.
- Masse des sels fondus $m = 4,6 \times 10^7 \text{ kg}$.
- Capacité thermique massique des sels fondus $c_{\text{sels}} = 1,4 \times 10^3 \text{ J}\cdot\text{kg}^{-1}\cdot\text{K}^{-1}$.

Centrale solaire photovoltaïque

1. Expliquer la notion de rendement d'une cellule photovoltaïque.

On estime le rendement énergétique de la centrale solaire photovoltaïque de « Cerro Dominador » à 20 %.

2. Calculer l'énergie produite par m^2 et par jour par cette centrale solaire photovoltaïque.

Centrale solaire thermodynamique

La centrale solaire thermodynamique fonctionne grâce à la concentration des rayons du Soleil à l'aide de miroirs dans le but de chauffer un fluide caloporteur qui, à son tour, permet de faire fondre des sels et ainsi de produire de la vapeur d'eau à l'origine de la production de l'électricité. Cette installation permet, en stockant le fluide caloporteur dans un réservoir, de prolonger le fonctionnement de la centrale plusieurs heures au-delà du coucher du Soleil.

Source : d'après Wikipédia

En première approximation, on considère que l'énergie solaire est stockée dans les sels fondus chauds pendant la journée, pour être ensuite utilisée afin de générer de l'électricité pendant la nuit.

Le schéma de la **figure 2** présente le principe de fonctionnement de la centrale thermodynamique.

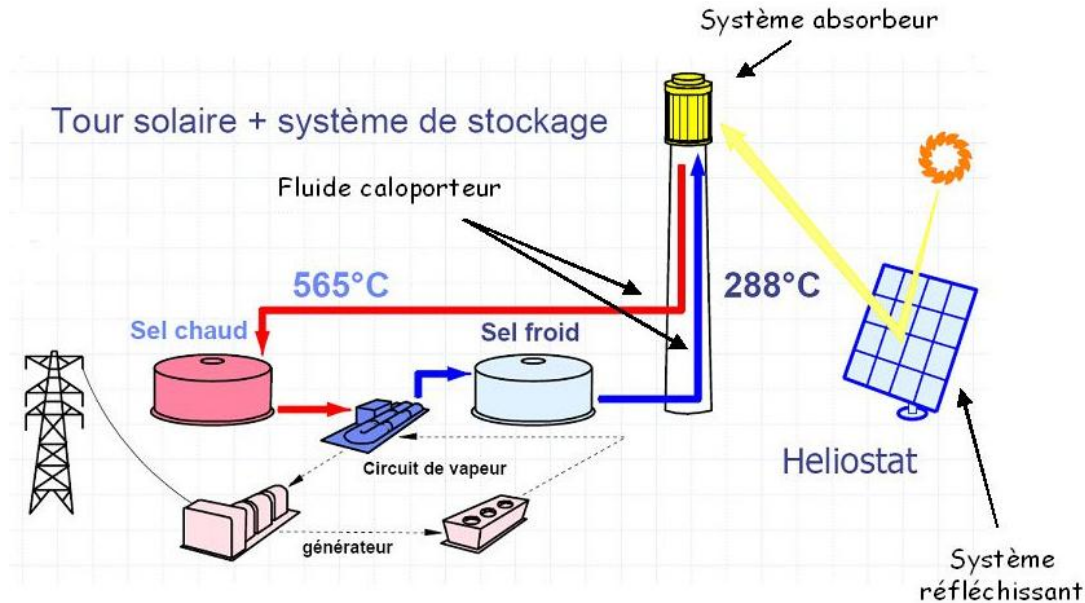


Figure 2 – Schématisation du principe de fonctionnement de la centrale thermodynamique.

Source : https://chroniques-du-temps.over-blog.fr/pages/Le_solaire_thermique-2226650.html

Pour produire la vapeur d'eau pendant une journée, les sels fondus voient leur température diminuer de 565 °C à 288 °C.

3. Montrer que l'énergie Q libérée par les sels fondus pour produire la vapeur d'eau est environ égale à $1,8 \times 10^{13}$ J.

Grâce à l'énergie libérée par les sels fondus, la centrale thermodynamique peut produire de l'énergie électrique pendant 17,5 heures par jour.

4. Sachant que la puissance de la centrale thermodynamique est de 110 MW, calculer l'énergie électrique correspondante. Commenter l'écart de la valeur obtenue avec celle de l'énergie libérée Q donnée à la question 3.

5. Commenter l'intérêt d'ajouter une centrale solaire thermodynamique à une centrale solaire photovoltaïque.