

BACCALAURÉAT GÉNÉRAL

ÉPREUVE D'ENSEIGNEMENT DE SPÉCIALITÉ

SESSION 2023

SCIENCES DE L'INGÉNIEUR

Mardi 21 mars 2023

Durée de l'épreuve : **4 heures**

Partie sciences de l'ingénieur :

durée indicative de **3 h** - Coefficient : **12**

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 collège » est autorisé.

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

Ce sujet comporte 21 pages numérotées de 1/21 à 21/21 dans la version originale et **51 pages numérotées de 1/51 à 51/51 dans la version en caractères agrandis.**

Le candidat traite les 2 parties en suivant les consignes contenues dans le sujet. Chacune des parties est traitée sur des copies séparées.

Partie 1 - Sciences de l'ingénieur 20 points

Partie 2 - Sciences Physiques 20 points

Partie 1 : les documents réponses DR1 à DR3

(pages agrandies 33 à 37) sont à rendre avec la copie.

Partie 1 : Sciences de l'ingénieur

Robot horticole



Constitution du sujet

Pages agrandies

| | |
|--------------------------|---------|
| Sujet | 4 à 32 |
| Documents réponses | 33 à 37 |

Les documents réponses DR1 à DR3 (pages agrandies 33 à 37) sont à rendre avec la copie.

Robot horticole

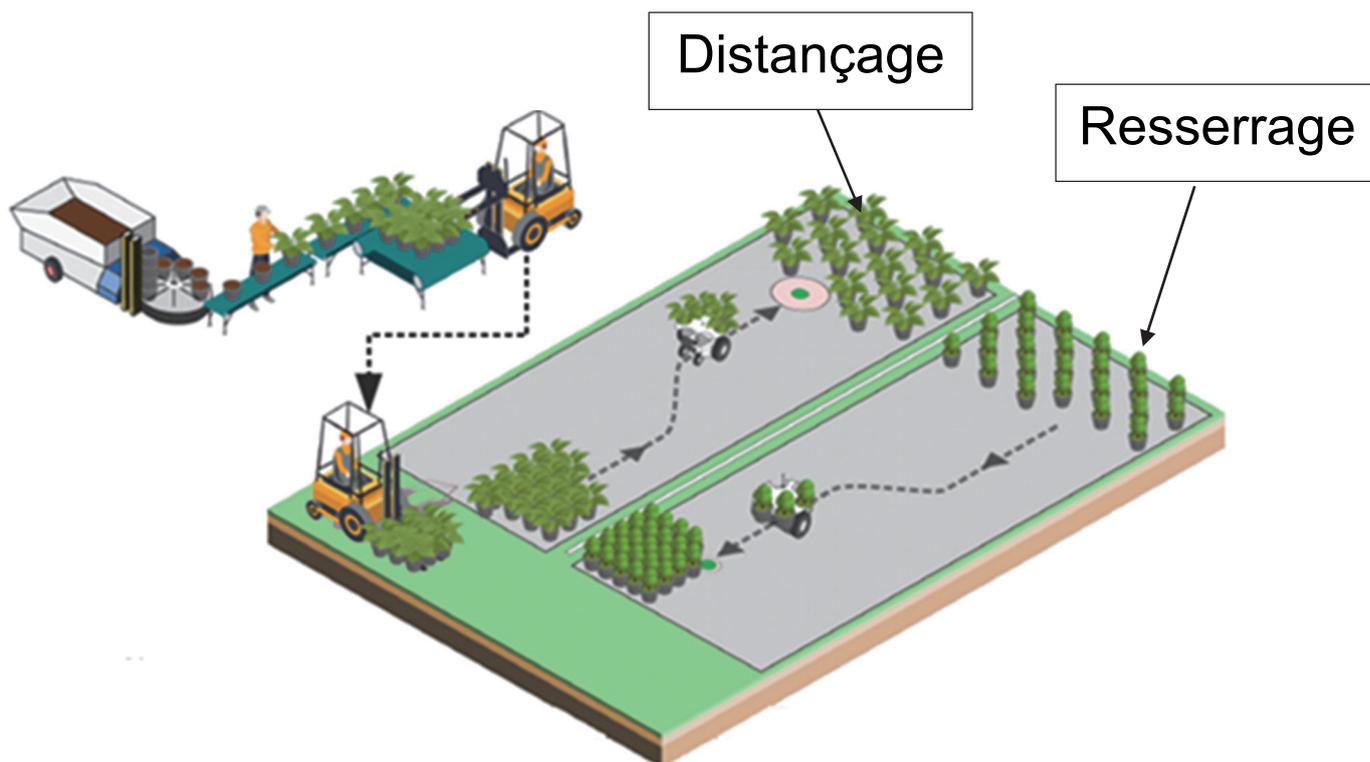
Figure 1 : robot Trooper



Le robot horticole Trooper (figure 1) est un robot autonome chargé de transporter des pots de fleurs. Il s'acquitte des tâches répétitives et pénibles de manutention en toute autonomie, telles que représentées figure 2 page suivante :

- le distançage qui consiste à écarter les pots au printemps pour que les plantes aient la place de s'épanouir ;
- le resserrage qui consiste à resserrer les pots à l'automne afin que les plantes se tiennent chaud et qu'il soit plus facile de les bâcher ;
- le transfert de planche de production qui consiste à déplacer des ensembles de pots d'un endroit à un autre.

Figure 2 : distançage et resserrage



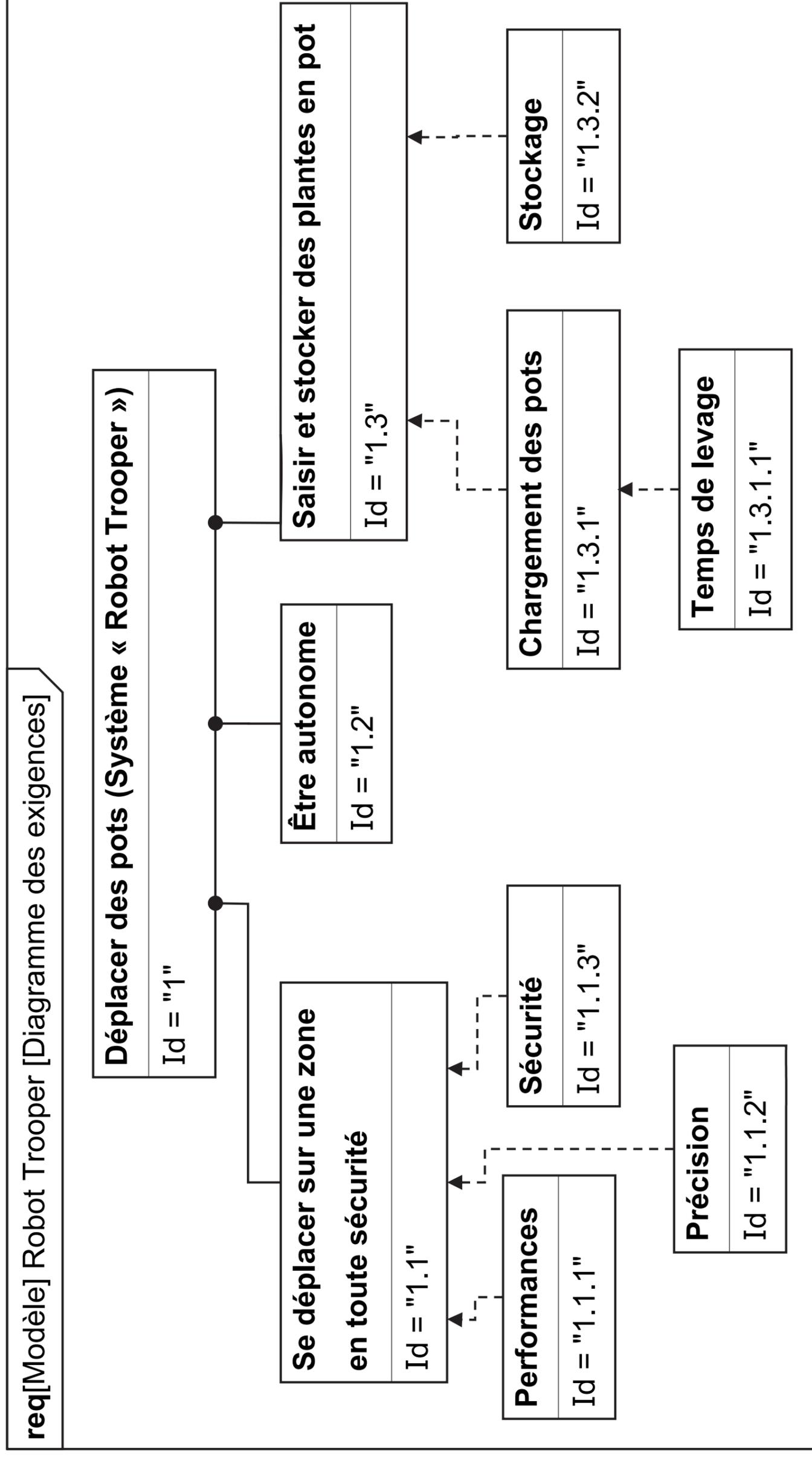
Ce robot est constitué :

- d'une batterie Li-Ion ;
- d'un châssis motorisé par deux moteurs à courant continu commandés indépendamment ;
- d'un magasin de stockage pouvant accueillir six pots de deux litres ou six pots de quatre litres ou trois pots de dix litres ;
- d'une pince de serrage munie de bras afin de saisir les pots ;
- d'un système de levage permettant la translation circulaire du pot (le mouvement est imposé par un motoréducteur associé à un système pignon-chaîne).

Le diagramme des exigences est présenté sur la figure 3.

Figure 3 : diagramme des exigences

Note de transcripteur : le détail des « ID » est adapté en liste pages agrandies suivantes.



Id = "1"

Text = « Le robot doit stocker et déplacer des plantes en pots dans le but de les distancer, regrouper ou transférer »

Id = "1.1"

Text = « Le robot doit être capable de se déplacer sur un terrain en pente tout en garantissant les performances souhaitées ainsi que la sécurité de l'environnement de travail »

Id = "1.1.1"

Text = « Vitesse maximale : $5 \text{ km.h}^{-1} \pm 0,5 \text{ km.h}^{-1}$

Accélération : $0,5 \text{ m.s}^{-2}$

Pente : 15 %»

Id = "1.1.2"

Text = « Le robot doit se positionner avec une précision de $\pm 2 \text{ mm}$ »

Id = "1.1.3"

Text = « Le robot doit détecter un obstacle à une distance minimale de 2 m et sur une amplitude angulaire de 220° .
Le robot doit s'arrêter sur une distance inférieure à 0,25 m. »

Id = "1.2"

Text = « Le robot doit pouvoir travailler pendant 7 heures sans être rechargé »

Id = "1.3"

Text = « Le robot doit être capable de saisir des pots de différentes tailles et de les stocker »

Id = "1.3.1"

Text = « Le robot est capable de soulever des pots de 10 kg sans les incliner de plus de 10° »

Id = "1.3.1.1"

Text = « Le robot est capable de lever les pots en 1 s »

Id = "1.3.2"

Text = « Le robot est capable de stocker au choix :

- 6 pots de 2 litres
- 6 pots de 4 litres
- 3 pots de 10 litres »

Sous-partie 1

Permettre le positionnement des pots en toute sécurité

L'objectif de cette sous-partie est de valider la capacité du robot à positionner précisément des pots lors des opérations de distançage ou de resserrage et de valider la capacité du robot à s'arrêter en moins de 0,25 mètre dans les conditions de pente fixées par le diagramme des exigences.

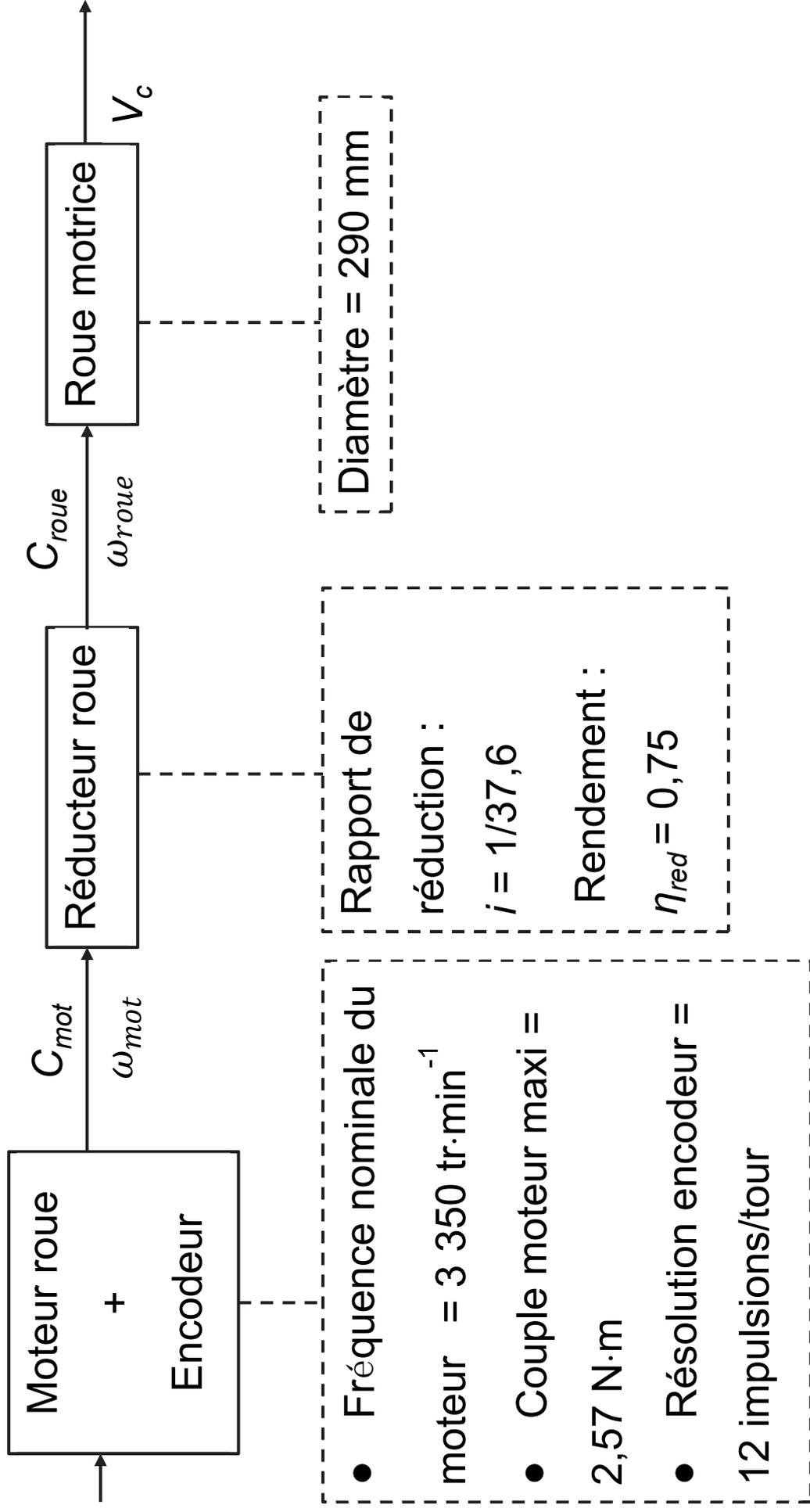
Le cycle étudié amène le robot à se rendre au point de collecte, remplir son magasin de pots, puis se rendre au point de dépose et venir placer les pots au sol selon les paramètres précisés par l'utilisateur. Une fois le magasin vide, il se rend à nouveau au point de collecte et recommence jusqu'à ce qu'il n'y ait plus de pots à déplacer. Dans un souci de simplification, l'étude ne porte que sur le déplacement du robot en ligne droite dans un environnement sans obstacle.

Question 1.1

Extraire du diagramme des exigences (figure 3) les informations sur la précision attendue du déplacement.

L'étude porte sur un déplacement en ligne droite d'une distance de 20 m. Les données concernant la base mobile du robot sont fournies sur la chaîne de puissance de la figure 4 page agrandie suivante.

Figure 4 : chaîne de puissance de la base mobile



Question 1.2

Calculer le nombre de tours effectués par la roue pour le déplacement souhaité de 20 m. En **déduire** que le nombre d'impulsions du codeur correspondant est de 9 905.

Question 1.3

À l'aide du résultat obtenu précédemment, **calculer** la précision du positionnement sur le déplacement étudié.

Conclure par rapport à l'exigence de précision.

Afin de permettre au robot de réaliser un déplacement en ligne droite d'une distance d quelconque, la fonction Python de contrôle est fournie partiellement sur le document réponse DR1. Lors du déplacement du robot en ligne droite, celui-ci se déplace à vitesse maximale ($5 \text{ km}\cdot\text{h}^{-1}$) jusqu'à ce que 95 % de la distance d ait été parcourue. La fin du parcours est réalisée à 50 % de la vitesse maximale. Une impulsion mesurée sur un codeur correspond à une distance parcourue de 2 mm par la roue correspondante.

Question 1.4 (DR1)

Sur le document réponse DR1, **compléter** le programme permettant au robot de se déplacer en ligne droite selon le fonctionnement souhaité.

L'arrêt du robot est obtenu par inversion du sens du courant dans les moteurs créant ainsi un couple résistant.

Question 1.5

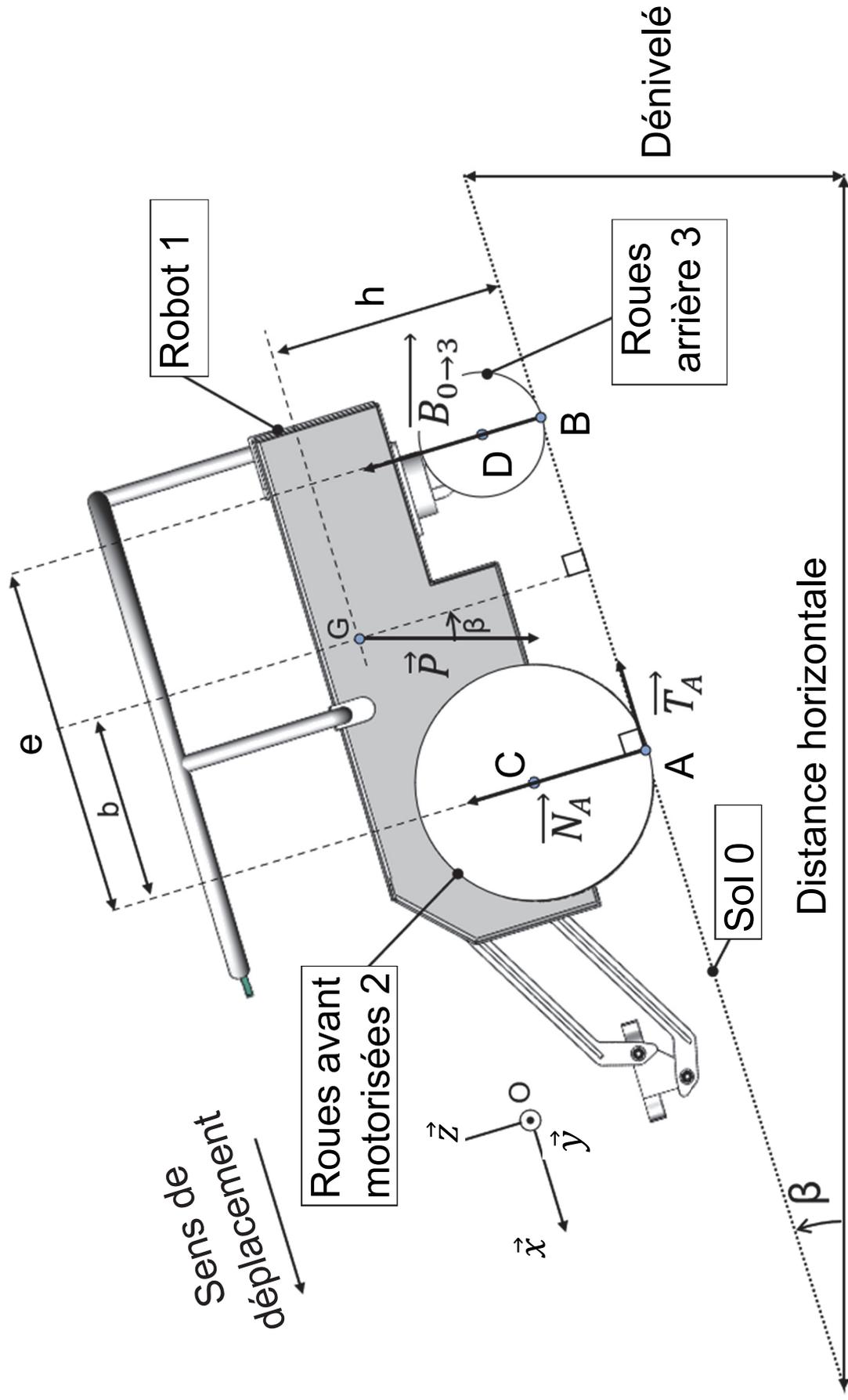
À partir de la figure 4, **exprimer** littéralement le couple exercé sur l'essieu d'une roue C_{roue} en fonction du couple moteur C_{mot} , du rendement réducteur η_{red} et du rapport de réduction i .

Pour la valeur maximale du couple moteur, **montrer** que la valeur maximale du couple de freinage C_{roue} est de 72,5 N·m.

Pour la suite de l'étude, comme illustré sur la figure 5 page suivante, l'ensemble isolé est noté

{S} = {robot 1 + chargement + roues motorisées 2 + roues arrières 3}.

Figure 5 : modélisation des actions mécaniques extérieures exercées sur le robot en phase de décélération



Les hypothèses retenues pour l'étude sont :

- le modèle présente une symétrie de géométrie et d'efforts suivant le plan (O, \vec{z}, \vec{x}) ;
- l'action de l'air sur le robot et la résistance au roulement sont négligées.

Les données de l'étude sont les suivantes :

- $\mathcal{R}(O, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$, le repère orthonormé direct associé à la pente ;
- $\beta = 8,5^\circ$, la valeur de l'angle pour une pente de 15 % ;
- \vec{P} , le poids du robot ;
- $g = 9,81 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$, l'accélération de la pesanteur ;
- $m_T = m_r + m_c$, la masse totale avec $m_r = 30 \text{ kg}$, la masse du robot Trooper {1+2+3} et $m_c = 60 \text{ kg}$, la masse de la charge maximale ;
- G, le centre de masse de l'ensemble {S} ;
- A et B, les points de contacts respectifs des roues avant {2} et arrière {3} avec le sol {0} ;
- C et D, respectivement, les centres de rotation des roues avant {2} et arrière {3} avec le robot ;

- $\overrightarrow{N_A}$, la composante normale de l'action de contact du sol {0} sur les roues motrices avant {2} appliquée au point A ;
- $\overrightarrow{T_A}$, la composante tangentielle de l'action de contact du sol {0} sur les roues motrices avant {2} appliquée au point A ;
- $\overrightarrow{B_{0 \rightarrow 3}}$, l'action de contact du sol {0} sur les roues arrière {3} appliquée au point B.

Question 1.6

Écrire sous forme vectorielle les actions mécaniques \vec{P} , $\overrightarrow{N_A}$, $\overrightarrow{T_A}$ et $\overrightarrow{B_{0 \rightarrow 3}}$ sur le robot Trooper en phase de décélération dans le repère $\mathcal{R}(O, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$.

En appliquant le théorème de la résultante dynamique sur l'ensemble {S}, en projection sur \vec{x} , **montrer** que la décélération a_{Gx} s'exprime sous la forme :

$$a_{Gx} = \frac{m_T \cdot g \cdot \sin \beta - T_A}{m_T} .$$

En se plaçant dans le cas le plus défavorable, la décélération est supposée constante de valeur $a_{Gx} = -9 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$. Le robot, en début de phase de freinage, a comme vitesse initiale sa vitesse maximale $V_{max} = 1,4 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$. Le temps d'arrêt est égal à $t_{arrêt} = 0,16 \text{ s}$. L'étude est effectuée avec l'hypothèse du roulement sans glissement.

Question 1.7

Montrer que la distance $d_{arrêt}$ parcourue par le robot lors d'un freinage d'urgence dans le cas le plus défavorable est de 0,11 m.

À l'aide de la figure 3, **conclure** sur le respect de cette exigence.

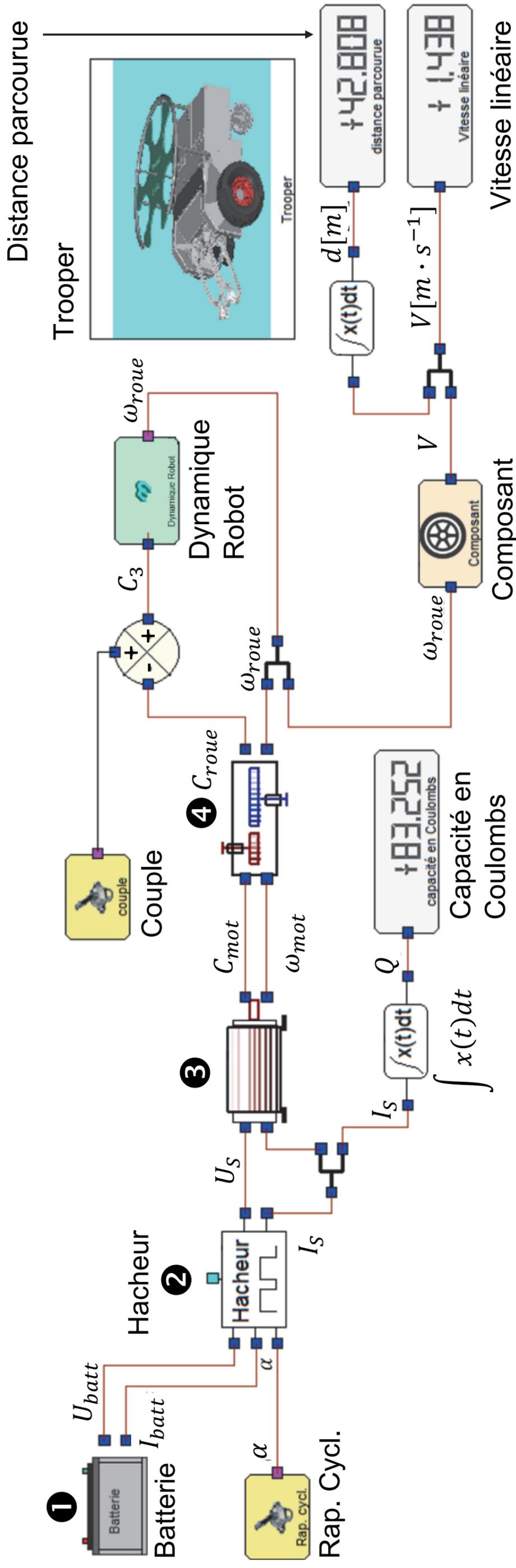
Sous-partie 2

Vérifier l'exigence de vitesse et l'autonomie du robot

L'objectif de cette sous-partie est de vérifier que le robot est capable de répondre à l'exigence de vitesse et de valider son autonomie énergétique.

Le modèle multiphysique établi pour la chaîne de puissance d'une des deux roues motorisées est donné figure 6 page agrandie suivante.

Figure 6 : modélisation multiphysique de la chaîne de puissance



Les grandeurs physiques utilisées pour décrire la chaîne de puissance sont :

- U_{batt} la tension aux bornes de la batterie et I_{batt} l'intensité du courant délivré par la batterie ;
- U_s la tension en sortie du hacheur et I_s l'intensité du courant délivré par le hacheur ;
- Q la quantité d'électricité consommée pour le déplacement du robot ;
- C_{mot} le couple délivré par le moteur et ω_{mot} la vitesse angulaire de l'arbre moteur ;
- C_{roue} le couple disponible sur l'axe de rotation d'une roue et ω_{roue} la vitesse angulaire d'une roue du robot ;
- V la vitesse linéaire de déplacement du robot et d la distance parcourue.

Question 1.8

Indiquer les fonctions des constituants de la chaîne de puissance ①, ②, ③ et ④ du modèle multiphysique de la figure 6.

Les résultats affichés sur la figure 6 correspondent à un fonctionnement en régime établi au bout de 30 secondes pour un réglage de rapport cyclique $\alpha = 1$ du hacheur.

Question 1.9

Relever la valeur simulée en régime établi de la vitesse de déplacement du robot notée V_S .

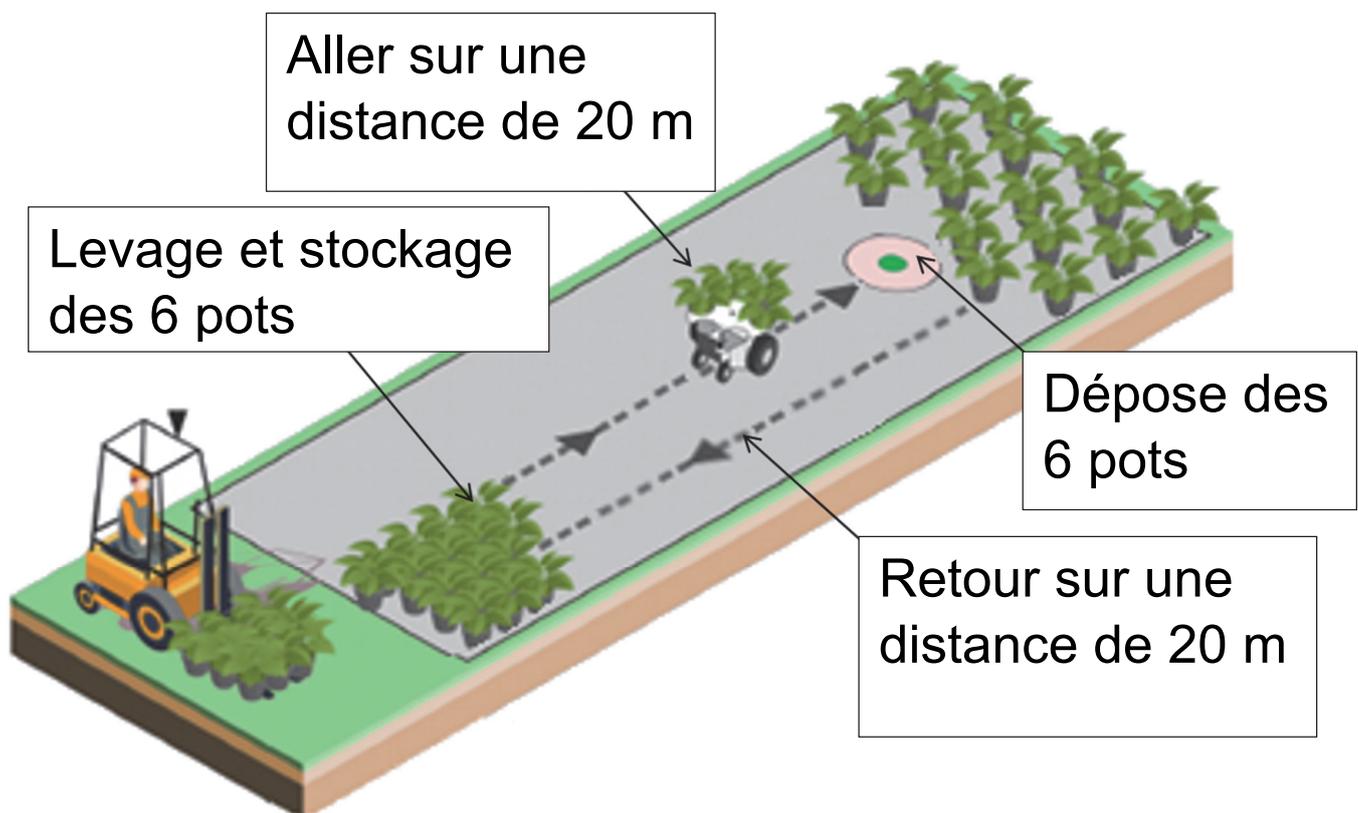
Question 1.10

Relever dans le diagramme des exigences de la figure 3 la valeur de la performance attendue de la vitesse V_A .

Comparer avec la vitesse simulée V_S et **conclure** sur la capacité du robot à respecter cette exigence.

La figure 7 illustre le parcours réalisé par le robot qui sert de scénario pour l'étude de l'autonomie énergétique.

Figure 7 : opération de distançage de plantes en pot



Les hypothèses retenues pour cette étude sont :

- un cycle correspond à un aller-retour de transport de 6 pots de 4 litres d'un point A à un point B distant de 20 m ;
- le robot effectue 12 levages des bras, 10 rotations du magasin, 12 serrages/desserrages des pinces ;

- les phases d'accélération et de décélération étant négligées, le robot est considéré comme se déplaçant à vitesse constante de $4,8 \text{ km}\cdot\text{h}^{-1}$;
- les déplacements entre chaque pot lors du chargement et du déchargement sont négligés.

La quantité d'électricité Q peut se calculer à l'aide de la formule : $Q = I_M \times t$ où t est le temps et I_M le courant absorbé par un moteur lors du déplacement à vitesse constante. La mesure du courant a permis de déterminer $I_M = 2,5 \text{ A}$.

Question 1.11

Déterminer le temps nécessaire en secondes au robot pour effectuer l'aller-retour pendant le cycle étudié.

Calculer la quantité d'électricité Q en Coulomb

(rappel : $1 \text{ C} = 1 \text{ A}\cdot\text{s}$) consommée par les deux moteurs pour assurer l'aller-retour du robot dans le cycle étudié.

Question 1.12 (DR2)

Compléter, sur le document réponse DR2, la consommation liée au déplacement du robot et la consommation globale Q_G du système pour un cycle complet.

Question 1.13

Sachant que la batterie a pour capacité $Q = 32 \text{ A}\cdot\text{h}$ et que la consommation globale est égale à $Q_G = 256 \text{ C}$, **déterminer** le nombre de cycles que peut effectuer le robot Trooper.

En **déduire** le temps d'utilisation possible du robot pour l'exécution répétée du cycle étudié sachant que le temps pour effectuer un cycle est de 60 s.

Conclure quant à la capacité du robot à respecter l'exigence Id 1.2 définie sur la figure 3.

Question 1.14

En observant les différents résultats de simulation figure 6 (vitesse et distance), **comparer** la valeur de consommation énergétique Q issue de la simulation et la valeur expérimentale de consommation pour un seul moteur de déplacement $Q_{M1} = 75 \text{ C}$. En prenant en compte les conditions de simulation et d'expérimentation, **conclure** quant à la validité du modèle.

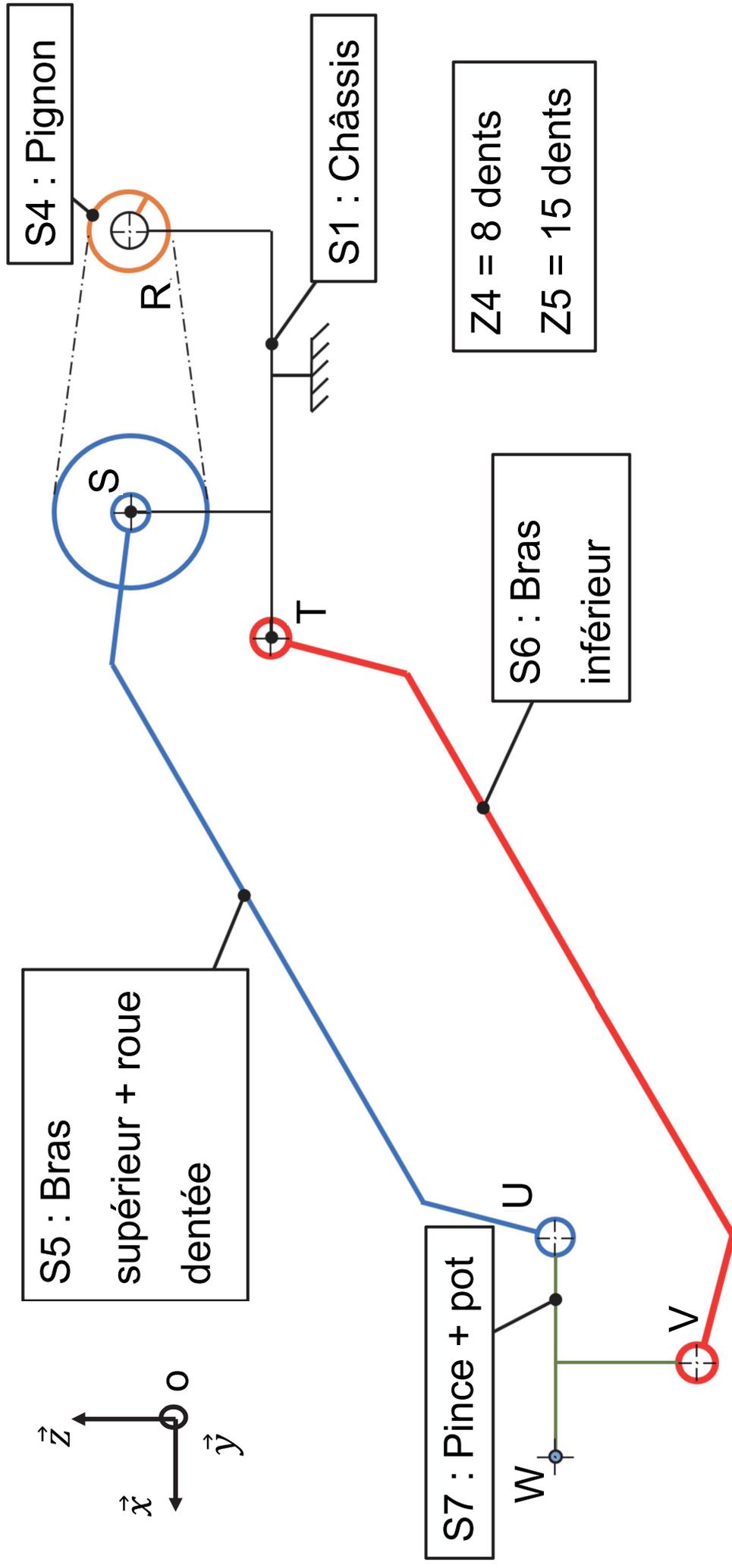
Sous-partie 3

Permettre le transfert du pot vers le magasin

L'objectif de cette sous-partie est de valider la capacité du robot à soulever un pot de 10 kg sans l'incliner.

La cinématique du système de levage est réalisée par un système quatre barres composé par le châssis {S1}, le bras supérieur {S5}, le bras inférieur {S6} et la pince {S7} (figure 8). Le motoréducteur de levage, dont la sortie est liée au pignon {S4}, entraîne la rotation du bras supérieur {S5} d'un angle de 120° par l'intermédiaire d'un système de transmission par chaîne.

Figure 8 : schéma cinématique du système de levage dans le plan (O, \vec{z}, \vec{x})



L'exigence 1.3.1 du diagramme des exigences (figure 3) impose un chargement des pots sans les incliner de plus de 10° . Pour vérifier cette exigence, une étude graphique de la cinématique des bras est nécessaire.

Les hypothèses retenues pour l'étude sont :

- l'étude est effectuée dans le plan (O, \vec{z}, \vec{x}) ;
- les liaisons sont supposées parfaites et sans jeu.

Question 1.15 (DR3)

À l'aide de la figure 8, **compléter** le tableau du document réponse DR3 en précisant le nom des liaisons, leur direction ainsi que la nature des mouvements du bras supérieur {S5} et du bras inférieur {S6} par rapport au châssis {S1} dans le plan (O, \vec{z}, \vec{x}) .

En **déduire** les trajectoires des points U et V appartenant respectivement au bras supérieur {S5} et au bras inférieur {S6} par rapport au châssis {S1} en complétant le tableau du DR3.

Question 1.16 (DR3)

Sur le document réponse DR3, **tracer** la trajectoire $T_{U \in S5/S1}$ du point U appartenant au bras supérieur {S5} par rapport au châssis {S1} et la trajectoire $T_{V \in S6/S1}$ du point V appartenant au bras inférieur {S6} par rapport au châssis {S1}.

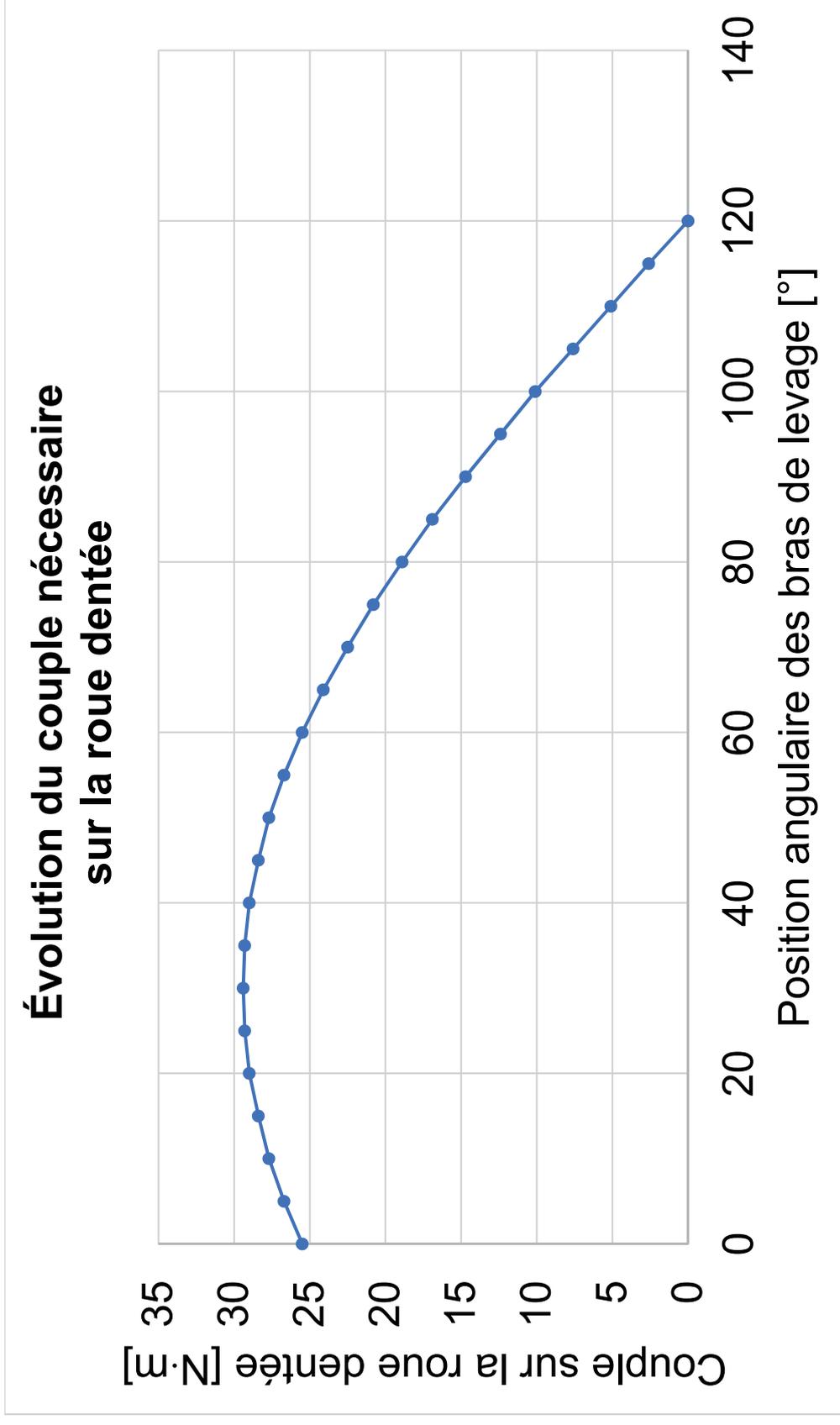
En **déduire** les positions des points U', V' et W' correspondant aux points U, V et W suite à une rotation de 120° du bras supérieur.

Question 1.17

Exploiter les tracés du document réponse DR3 et **conclure** sur le respect de l'exigence Id 1.3.1 définie sur la figure 3.

Une simulation a permis d'obtenir le couple à appliquer sur la roue dentée du bras supérieur {S5} en fonction de sa position angulaire lors d'une phase de levage d'un pot de 10 kg (figure 9).

Figure 9 : résultat de la simulation sur le système de levage pour soulever 1 pot de 10 kg

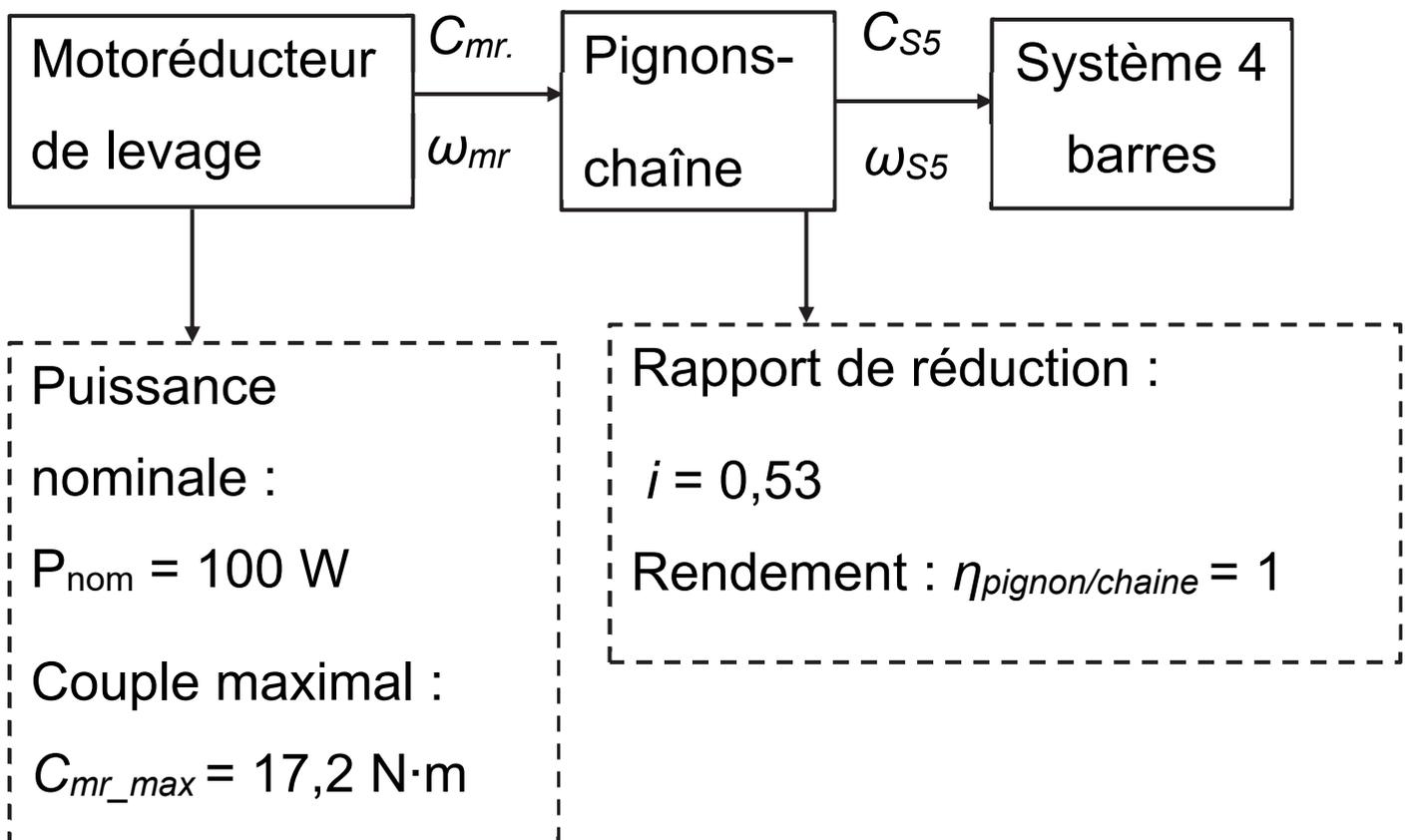


Question 1.18

À partir de la figure 9, **relever** le couple maximal C_{\max_S5} à appliquer sur la roue dentée du bras supérieur {S5} pour soulever un pot ayant une masse de 10 kg.

La figure 10 illustre la partie mécanique de la chaîne de puissance du système de levage. Le couple fourni par le motoréducteur au système de transmission pignon-chaîne est noté C_{mr} .

Figure 10 : chaîne de puissance partielle du système de levage



Question 1.19

Calculer le couple C_{mr} , correspondant au couple C_{\max_S5} , que le motoréducteur de levage devra fournir pour soulever un pot de 10 kg.

La vitesse angulaire du bras supérieur $\{S5\}$ ω_{S5} est supposée constante lors de la rotation de 120° nécessaire au levage d'un pot.

Question 1.20

Déterminer la vitesse de rotation du moteur ω_{mr} permettant de respecter l'exigence Id 1.3.1.1 de la figure 3. En **déduire** la puissance fournie par le motoréducteur de levage pour soulever un pot de 10 kg.

Conclure sur la capacité du robot à soulever un pot de 10 kg.

Document réponse DR1

Question 1.4

Les fonctions à utiliser pour contrôler les moteurs des deux roues sont :

| | |
|--------------------------|--|
| Commander_RD(v_{it}) | Le moteur est alimenté afin de commander la rotation de la roue droite à une vitesse v_{it} exprimée en $\text{km}\cdot\text{h}^{-1}$. L'arrêt du moteur correspond à une valeur $v_{it} = 0$. |
| Commander_RG(v_{it}) | Le moteur est alimenté afin de commander la rotation de la roue gauche à une vitesse v_{it} exprimée en $\text{km}\cdot\text{h}^{-1}$. L'arrêt du moteur correspond à une valeur $v_{it} = 0$. |

Les variables `pulse_g` et `pulse_d` correspondent respectivement au nombre d'impulsions des codeurs incrémentaux associés à la roue gauche et à la roue droite. Leurs valeurs sont mises à jour en temps réel par un processus extérieur. Seul le codeur de gauche est utilisé en ligne droite.

```

def avancer_ligne_droite(d) : # d est la distance à parcourir en mètres
    # Calcul du nombre d'impulsions correspondant à la distance d
    N_impuls_d = .....

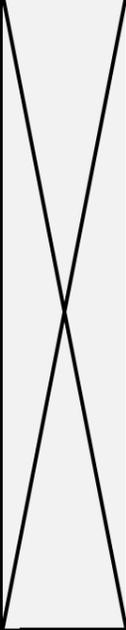
    # Commande des moteurs pour provoquer le mouvement du robot pendant 20m
    while pulse_g < ..... :
        if ..... : # 95% de la distance parcourue
            # Avance à vitesse maximale
            .....
            .....
        else : # Avance à vitesse réduite
            .....
            .....

    # Arrêt des moteurs pour stopper le robot
    .....
    .....

```


Document réponse DR2

Question 1.12

| Cycle complet | Consommation unitaire | Nombre de mouvement(s). | Consommation totale |
|--------------------------------|-----------------------|---|---------------------|
| Mouvement Levage | $Q = 3,5 C$ | | |
| Mouvement Rotation | $Q = 2 C$ | | |
| Serrage/desserage | $Q = 2 C$ | | |
| Déplacement (Moteurs M1 et M2) | $Q = 150 C$ | | |
| Ihm/PC/capteurs/cartes | $Q = 20 C$ |  | |
| Consommation globale Q_G | | | |

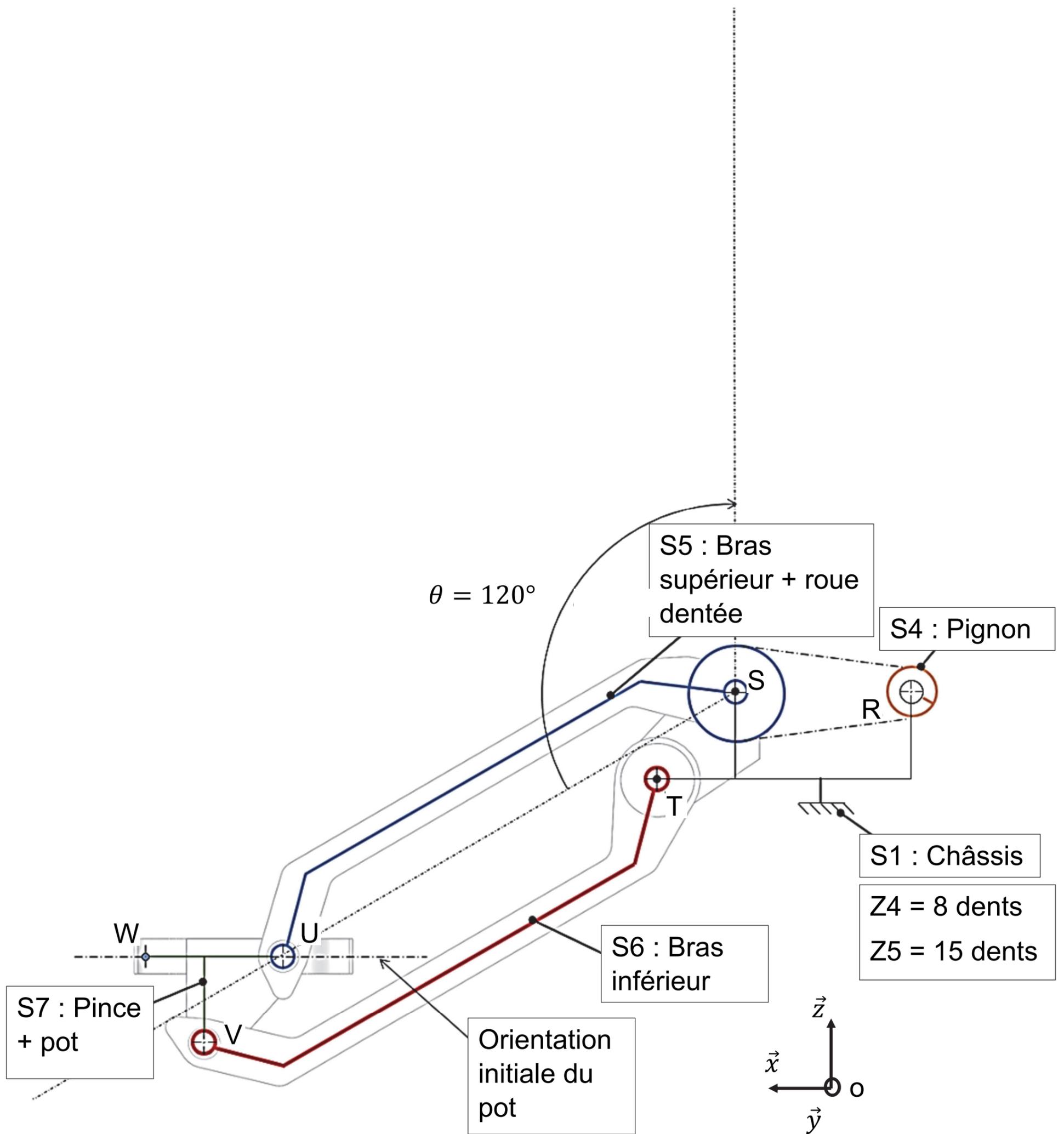
Question 1.14

| Centre | Pièces | Nom de la liaison | Direction |
|--------|-------------------------------------|-------------------|-----------|
| S | Bras supérieur {S5} et châssis {S1} | | |
| T | Bras inférieur {S6} et châssis {S1} | | |

| Désignation | Pièces | Nature du mouvement |
|-------------|-------------------------------------|---------------------|
| Mvt S5/S1 | Bras supérieur {S5} et châssis {S1} | |
| Mvt S6/S1 | Bras inférieur {S6} et châssis {S1} | |

| Désignation de la trajectoire du point | Nature et caractéristiques |
|--|----------------------------|
| $T_U \in S5/S1$ | |
| $T_V \in S6/S1$ | |

Questions 1.15



EXERCICE A – La « méduse » : radar anti-bruit

(10 points)

Les motos et scooters sont une cause de nuisances sonores. Il existe deux types de contrôles des nuisances sonores : un contrôle statique et un contrôle dynamique. Ce dernier est en cours d'expérimentation et se base sur un dispositif appelé « méduse » qui permet de mesurer le niveau d'intensité sonore d'un cyclomoteur en circulation.

L'objectif de l'exercice est d'exploiter des mesures de niveaux d'intensité sonore obtenues à l'aide du dispositif « méduse » et de mettre en évidence ses limites de fonctionnement.

Données :

- seuil d'audibilité de l'oreille humaine :

$$I_0 = 1,0 \times 10^{-12} \text{ W} \cdot \text{m}^{-2} ;$$

- relation entre le niveau d'intensité sonore L et intensité sonore I : $L = 10 \times \log\left(\frac{I}{I_0}\right) ;$

- l'intensité sonore I mesurée à une distance d d'une source sonore ponctuelle est donnée par la relation suivante :

$$I = k \times \frac{1}{d^2} ;$$

où k est une constante qui dépend notamment de la puissance de la source ;

- le niveau d'intensité sonore maximal toléré selon la législation française, est de 85 décibels.

Première approche : le contrôle statique

La valeur $U.1$ sur la carte grise d'un cyclomoteur (voir figure 1) correspond à la valeur du niveau d'intensité sonore en décibels (dB) en statique, c'est-à-dire lorsqu'un sonomètre est placé à 50 cm du pot d'échappement du cyclomoteur immobile.

Figure 1. Extrait d'une carte grise d'un cyclomoteur

| | | | |
|----------|---------|--------|--------|
| P.1 1900 | P.2 90 | P.3 G0 | P.6 6 |
| Q 0,06 | S.1 5 | S.2 | U.1 77 |
| U.2 3000 | V.7 155 | V.9 | |

Q1. Montrer que la valeur, notée I_{50} , de l'intensité sonore I à 50 cm du pot d'échappement du cyclomoteur immobile est : $I_{50} = 5,0 \times 10^{-5} \text{ W} \cdot \text{m}^{-2}$.

Q2. Choisir en justifiant, parmi les propositions ci-dessous, celle traduisant l'évolution de l'intensité sonore lorsque l'on double la distance au pot d'échappement ; sa valeur sera notée I_{100} .

Proposition a. $I_{100} = I_{50}$

Proposition b. $I_{100} = I_{50} / 2$

Proposition c. $I_{100} = I_{50} / 4$

Proposition d. $I_{100} = I_{50} \times 2$

Proposition e. $I_{100} = I_{50} \times 4$

Q3. Montrer alors que si l'on place un sonomètre à 1 m de distance du pot d'échappement, la valeur du niveau d'intensité sonore est réduite de 6,0 dB.

Deuxième approche : le contrôle dynamique

Figure 2. Fonctionnement du dispositif « méduse ».



<https://www.leparisien.fr/>

Note de transcripteur : schéma adapté en texte pages agrandies suivantes.

Comment la « méduse » capte les sons et leur position

- ① Le bruit d'une moto est **capté par le dispositif**.
- ② La **disposition des 4 micros** fait que le bruit ne les atteint **pas exactement en même temps**. Ces infimes décalages permettent de situer **la provenance du bruit**.
- ③ Un algorithme reporte ces informations **sur les images de la caméra** pour visualiser à la fois le **niveau** et la **position du bruit**.

L'utilisation de ce dispositif comme radar sonore est en phase d'expérimentation.

LE CAPTEUR « MÉDUSE » DE BRUITPARIF

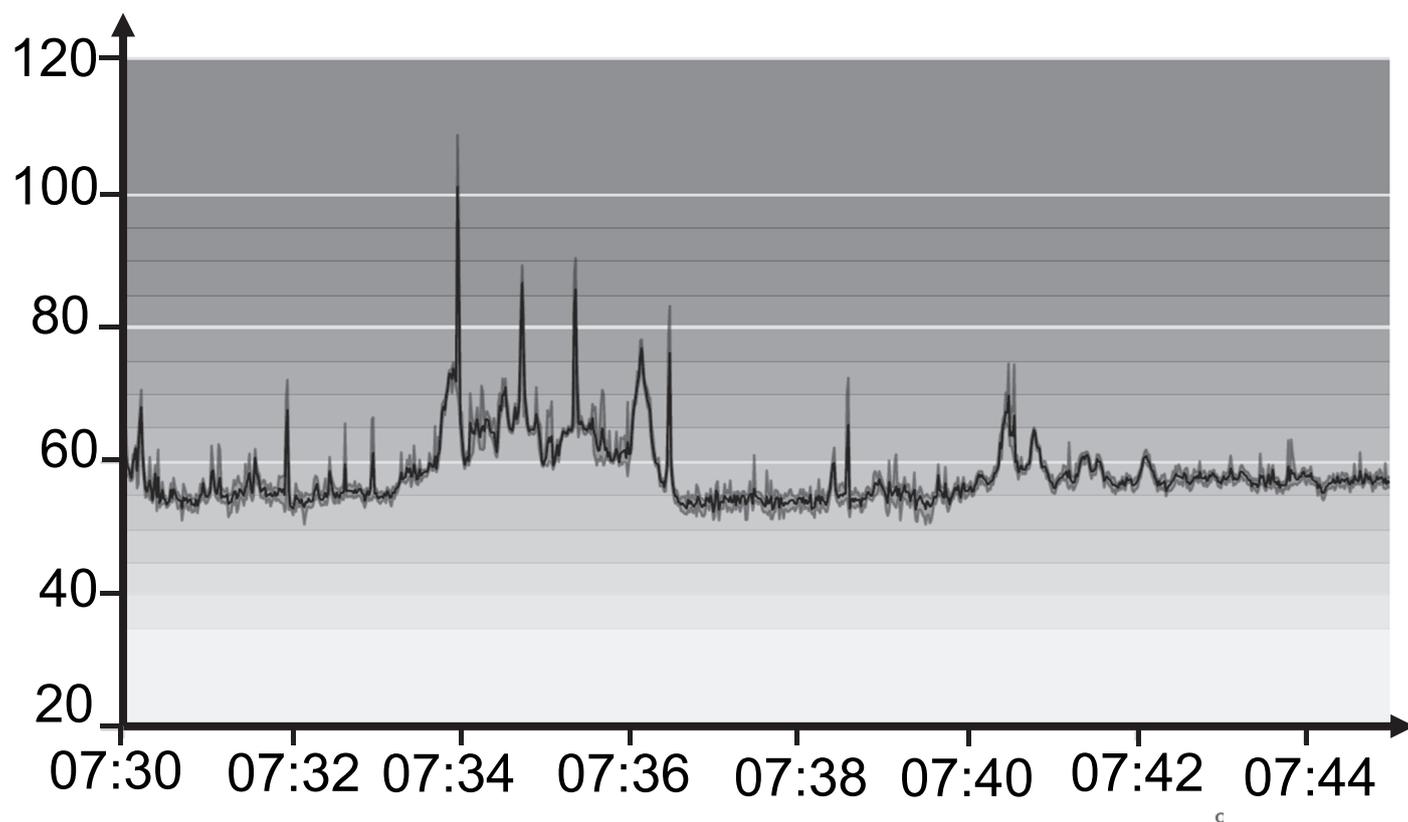
Ce dispositif d'**analyse sonore** doit son surnom à sa forme.

Il se compose de :

- **4 micros** disposés en **tétraèdre**
- **1 caméra** à 360 degrés

Figure 3. Niveau d'intensité sonore enregistré par un dispositif « méduse », rue de l'Espérance à Paris en matinée (22 février 2022).

Niveau d'intensité sonore en dB



Horaire de passage en heures : minutes

<https://monquartier.bruitparif.fr/hebdoscope>

Q4. Indiquer le nombre de véhicules en infraction en donnant pour chacun d'eux une estimation de l'heure de passage.

Un groupe de motards traverse une commune équipé d'un dispositif « méduse ». Ils disposent du même modèle de moto et roulent tous à $50 \text{ km}\cdot\text{h}^{-1}$. Une première moto passe devant le dispositif « méduse » qui mesure un niveau d'intensité sonore $L_m = 78 \text{ dB}$. Quelques instants plus tard, un groupe de motards s'approche du dispositif « méduse ».

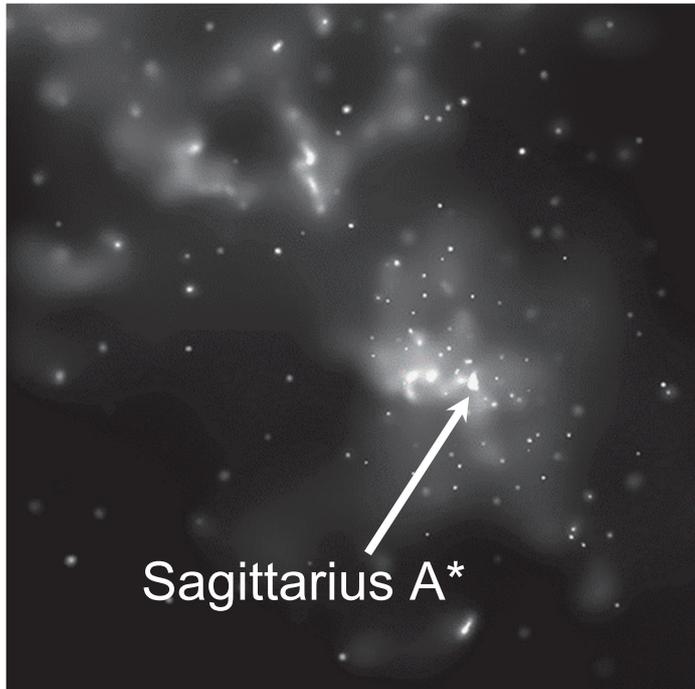
Q5. Déterminer le nombre de motos qui peuvent passer simultanément devant le dispositif sans dépasser le niveau d'intensité sonore maximal toléré.

Q6. Émettre une critique quant à la fiabilité du dispositif « méduse ». Justifier l'intérêt de la caméra embarquée pour confirmer la réponse à la question 4.

EXERCICE B – Sagittarius A* (10 points)

Image en rayons X du centre galactique

Observatoire spatial Chandra



NASA/CXC/Caltech/M.Muno et al

Sagittarius A* (Sgr A*) est une source intense d'ondes radios localisée au centre de la Voie Lactée et associée à la présence d'un trou noir super massif à environ 26 000 années-lumière du Système solaire.

On utilisera la notation Sgr A* pour désigner ce trou noir d'environ 4,3 millions de masses solaires situé au centre de notre galaxie.

Ce trou noir est l'objet attracteur d'un amas stellaire : une douzaine d'étoiles connues sont en orbite autour de ce trou noir et leur observation régulière a permis de bien connaître leurs caractéristiques.

Les mesures de la masse de Sagittarius A*, notée M_{A^*} , évoluent. Une mesure en 2002 exploitant l'orbite de l'étoile la plus proche de Sgr A* donnait une masse de $3,7 \pm 1,5$ millions de masses solaires. La dernière en date réalisée par l'exploitation des observations du télescope ESO-VLT en 2021 donne $4,30 \pm 0,01$ millions de masses solaires.

Sources : wikipedia, chandra.harvard.edu, Astronomy & Astrophysics, ESO

Données :

- constante gravitationnelle : $G = 6,67 \times 10^{-11} \text{ m}^3 \cdot \text{kg}^{-1} \cdot \text{s}^{-2}$;
- masse solaire : $M_S = 1,989 \times 10^{30} \text{ kg}$.

On désire, à partir des informations orbitales des étoiles, évaluer la masse M_{A^*} de Sgr A*.

Contrairement aux autres étoiles de l'amas stellaire, l'étoile nommée S1 a la particularité d'avoir une orbite quasi-circulaire ; on assimilera donc sa trajectoire à un cercle de rayon R , centré sur Sgr A*. On suppose que la seule action qui agit sur l'étoile S1 est l'attraction gravitationnelle exercée par Sgr A*.

L'étude se fait dans un référentiel supposé galiléen. Sgr A* est l'origine du repère dans lequel on suit le mouvement du système étudié S1. Les axes de ce repère pointent vers des étoiles lointaines.

Q1. Représenter sans souci d'échelle Sgr A* et S1 en indiquant la force d'attraction gravitationnelle agissant sur S1. Indiquer sur la figure le repère de Frenet ($S1, \vec{u}_T, \vec{u}_N$), et le vecteur vitesse \vec{v} de S1.

Q2. En appliquant la deuxième loi de Newton, établir l'expression du vecteur accélération de l'étoile S1 en fonction notamment de G, M_{A^*} et R .

Q3. Justifier que dans l'approximation d'un mouvement circulaire, la norme du vecteur vitesse de S1 dans le référentiel de Sgr A* est constante.

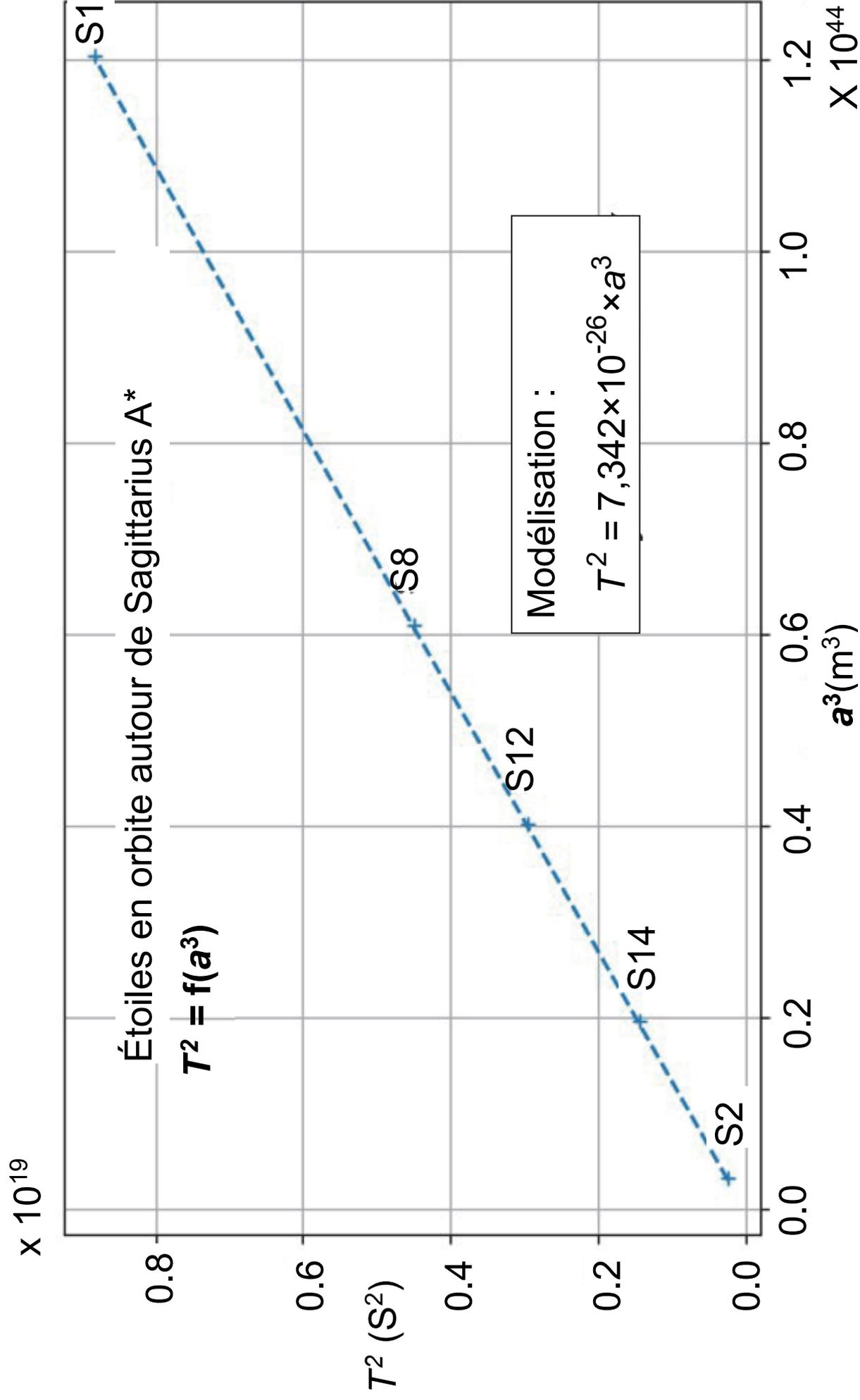
Q4. Donner l'expression de la norme v du vecteur vitesse de l'étoile S1 en fonction de G , de M_{A^*} et de R la distance entre l'étoile S1 et Sgr A*.

Q5. En exploitant l'expression de la norme du vecteur vitesse et en notant T la période de S1 autour de Sgr A*, démontrer que la troisième loi de Kepler pour ce mouvement circulaire peut s'écrire :

$$\frac{T^2}{R^3} = \frac{4\pi^2}{G \times M_{A^*}}$$

À l'aide d'un programme écrit en langage Python et des mesures du spectrographe SINFONI installé sur le ESO-VLT, on obtient le graphique de la figure 1 qui représente pour cinq étoiles connues de l'amas stellaire autour de Sgr A*, la variation du carré de la période de révolution, notée T , en fonction du cube du demi grand axe de la trajectoire noté a .

Figure 1. Étoiles en orbite autour de Sagittarius A*



Q6. L'expression de la loi de Kepler dans le cas du mouvement quasi-circulaire de S1 a été établie page agrandie précédente. Discuter de sa généralisation aux orbites non circulaires des autres étoiles de l'amas stellaire.

Q7. Déterminer à l'aide des questions précédentes la valeur de la masse M_{A^*} de Sgr A*.

Commenter le résultat.