

**BREVET DE TECHNICIEN SUPÉRIEUR  
CONCEPTION ET INDUSTRIALISATION EN  
MICROTECHNIQUES**

**ÉPREUVE E4 :  
CONCEPTION PRÉLIMINAIRE  
D'UN SYSTÈME MICROTECHNIQUE**

**SESSION 2019**

Durée : 4 heures

Coefficient : 2

**Matériel autorisé :**

L'usage de tout modèle de calculatrice, avec ou sans mode examen, est autorisé  
Aucun autre document n'est autorisé.

Le sujet comporte 3 dossiers de couleurs différentes :

- **Dossier Technique (DT1/15 à DT15/15) jaune.**
- **Dossier Travail demandé (TD1/6 à TD6/6) vert.**
- **Dossier Documents Réponses (DR1/4 à DR4/4) blanc.**

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

Les candidates ou les candidats rédigeront les réponses aux questions posées sur les  
« documents réponses » prévus à cet effet ou sur la feuille de copie.

**Tous les documents réponses, même vierges, sont à remettre en fin d'épreuve  
et doivent être agrafés avec la feuille de copie.**

**BREVET DE TECHNICIEN SUPÉRIEUR  
CONCEPTION ET INDUSTRIALISATION EN  
MICROTECHNIQUES**

**ÉPREUVE E4 :  
CONCEPTION PRÉLIMINAIRE  
D'UN SYSTÈME MICROTECHNIQUE**

**SESSION 2019**

Durée : 4 heures

Coefficient : 2

**DOSSIER TECHNIQUE**

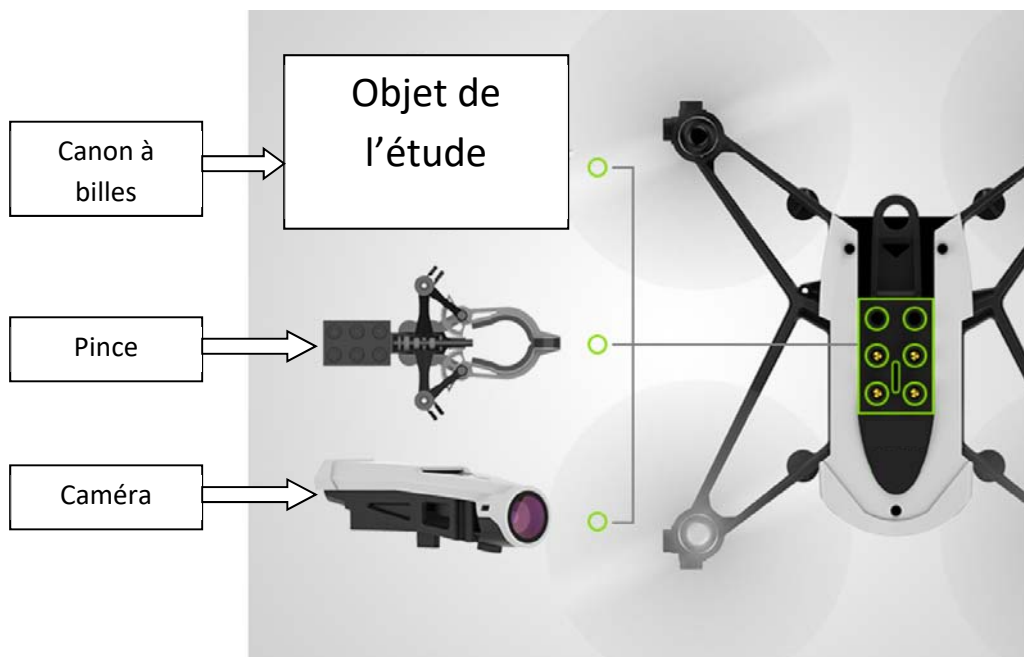
Ce dossier comporte 15 pages repérées de DT 1/15 à DT 15/15.

- Mise en situation et présentation du produit : DT 1/15
- Caractéristiques principales du produit : DT 2/15
- Extraits du cahier des charges : DT 3/15 à DT 8/15
- Documentation technique : DT 9/15 à DT 15/15

## 1. Mise en situation et présentation du produit

Une entreprise spécialisée souhaite pouvoir commercialiser un minidrone à finalité ludique avec de nouveaux accessoires interchangeables : un canon à billes, une pince ou encore une caméra. Ces accessoires se connectent au minidrone par un simple emboîtement de type « Légo » grâce à un système breveté.

Le travail demandé vous place au moment de la conception préliminaire de l'un de ces accessoires : le canon à billes. Il permet à l'utilisateur de s'essayer à des jeux d'adresse comme tirer sur une pyramide de gobelet ou faire tomber des cibles légères.



## 2. Caractéristiques principales du minidrone

### Spécifications techniques

#### Alimentation :

- Batterie LiPo 660 mAh
- Autonomie :
  - 8 min avec les accessoires connectés
  - 10 min (drone seul)

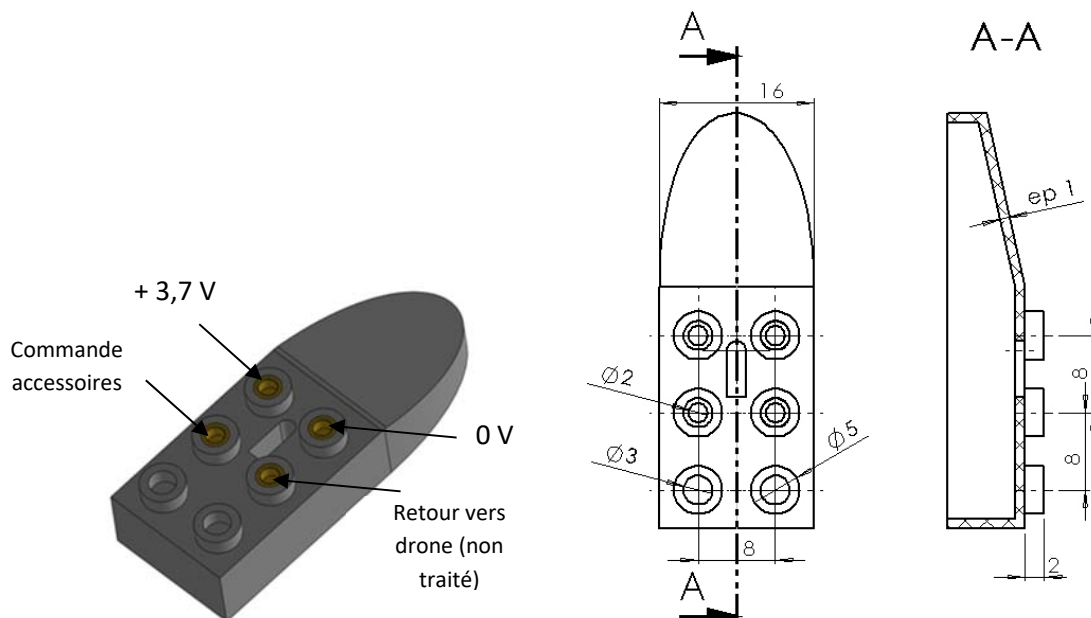
#### Masse :

- 63 g (sans accessoire)
- 73 g (avec caméra)

#### Dimensions :

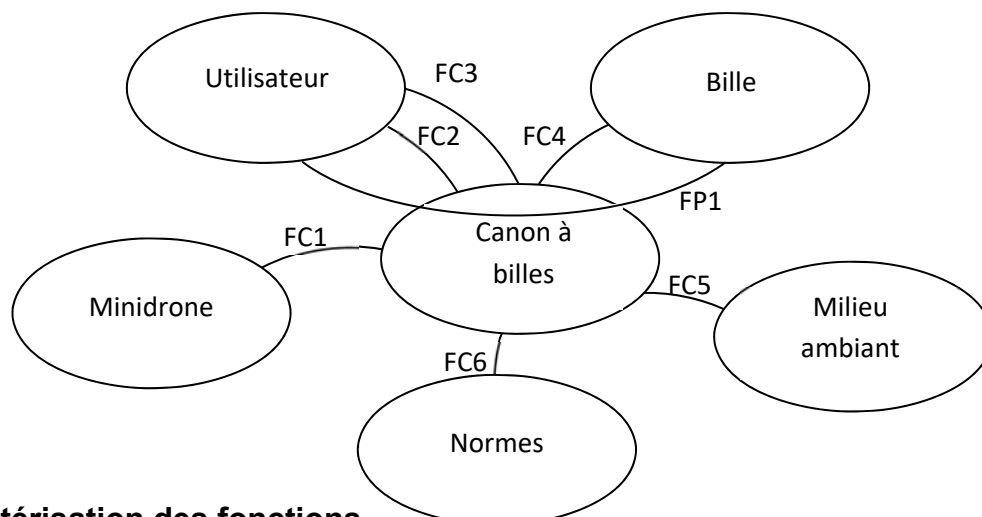
- 18 cm x 18 cm (avec pare-chocs)

### Détails de la connectique sur le dessus du drone



### 3. Extraits du cahier des charges fonctionnel

#### Diagramme « pieuvre »

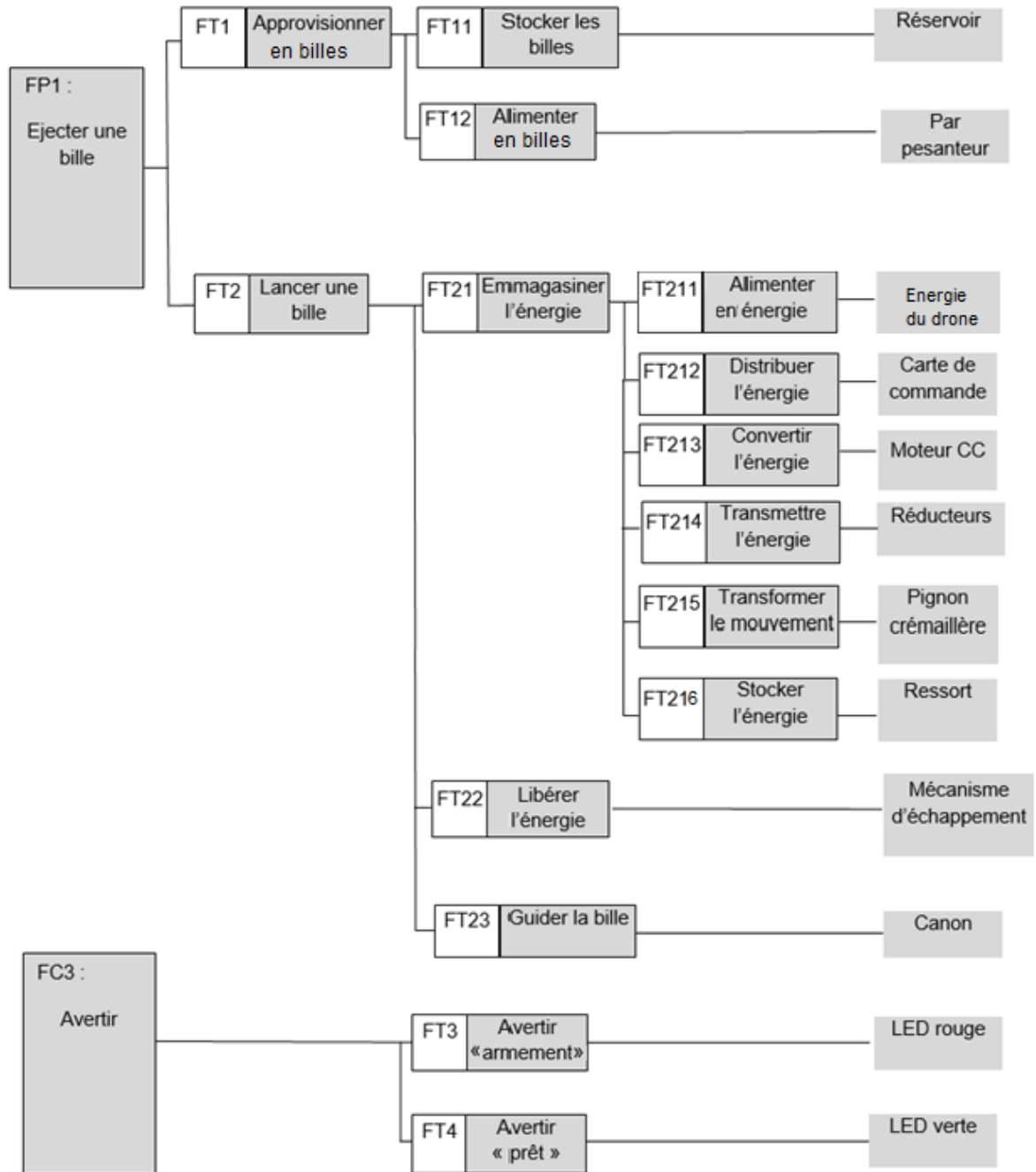


#### Caractérisation des fonctions

Fonctions	Critères	Niveaux	Flexibilité
FP1 Éjecter une bille	Distance d'éjection	La bille doit pouvoir atteindre une distance de 6 m lorsque le drone est à 1 m du sol	F1
	Cadence de tir minimale	1 tir toutes les 2 secondes	F0
FC1 S'adapter au drone, communiquer	Fixation	Formes de type « Légo » définies sur DT2	F0
	Masse	10 g maximum	F0
	Connectique	Voir DT2	F0
FC2 Plaire	Formes générales	Forme d'un canon	F1
FC3 Avertir	Nombre de DEL	Une DEL rouge : armement du canon Une DEL verte : canon prêt au tir	F0
FC4 Contenir des billes	Nombre de billes	5	F1
	Caractéristiques des billes	Diamètre 6 mm Masse 0,12 g	F0
FC5 S'adapter au milieu ambiant	Étanchéité	IP 52	F1

FC6 Respecter les normes	Le décret n° 99-240 du 24 mars 1999	Énergie inférieure à 0,08 J à la sortie du canon	F0
-----------------------------	-------------------------------------	--	----

**FAST de FP1 et FC3**



## Solutions envisagées pour FT2 : lancer une bille

Le principe envisagé par le bureau d'études est celui d'une éjection par ressort mis en charge par un système pignon crémaillère. Les solutions comme la catapulte, la fronde ou la cartouche de gaz n'ont pas été retenues.

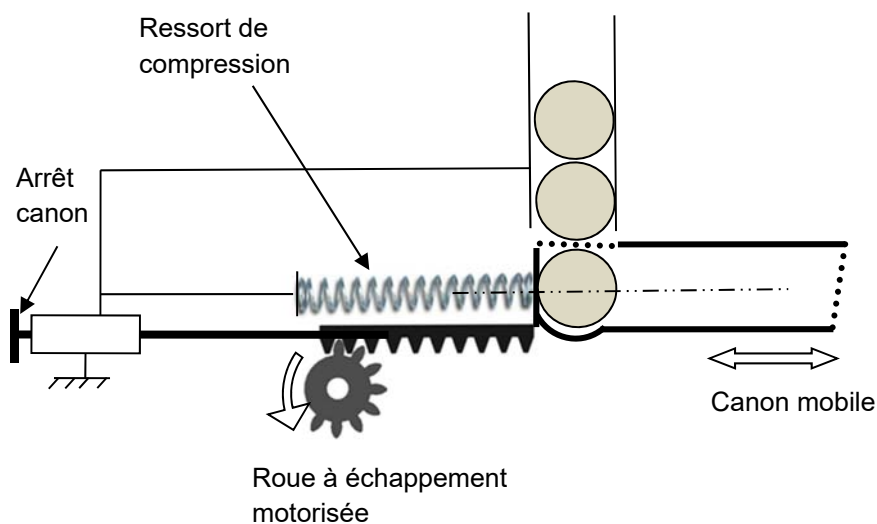
Trois solutions technologiques sont proposées.

### Solution 1 : système à canon mobile

La rotation de la roue à échappement (secteur denté) comprime le ressort grâce à la crémaillère du canon mobile.

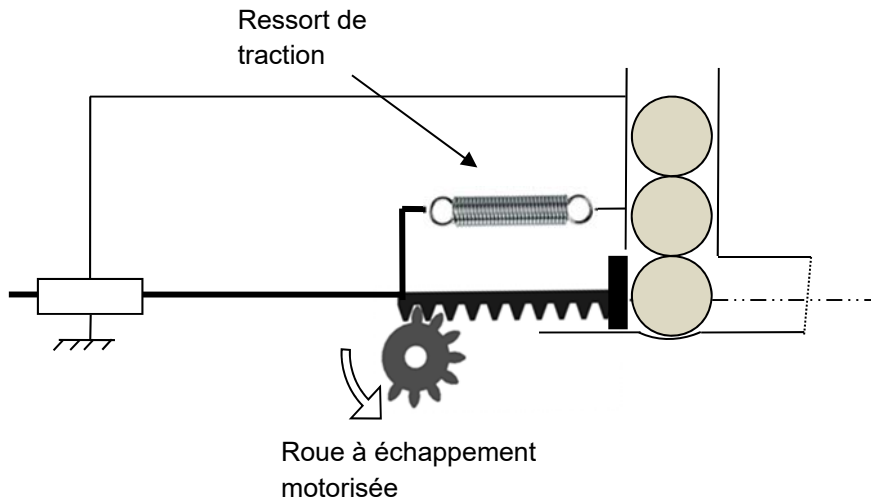
Au moment de l'échappement le ressort se détend propulsant ainsi le canon et la bille. Un arrêt stoppe la course du canon alors que la bille continue son mouvement et sort du canon.

Ce type de solution impose une masse en déplacement importante (le canon et la crémaillère sont liés et se déplacent), créant une certaine instabilité et une précision moindre du tir.



**Solution 2** : système à percussion

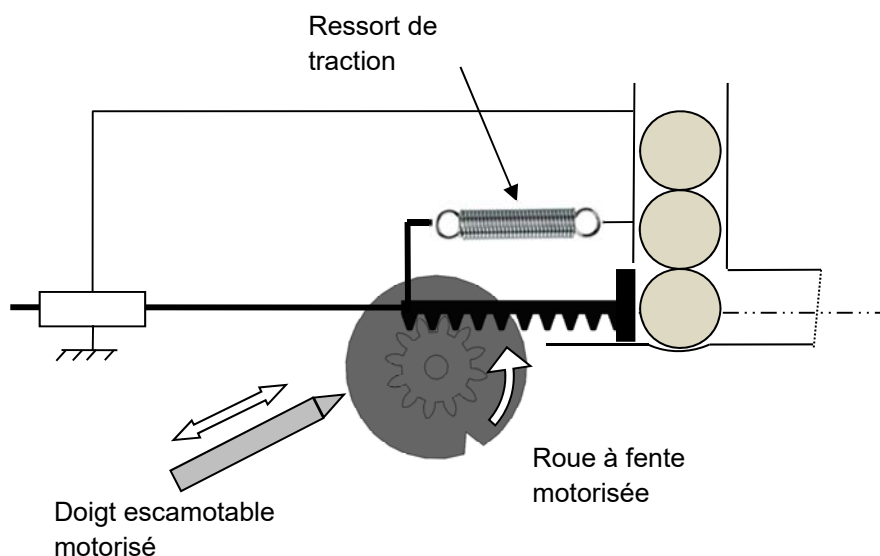
La rotation de la roue à échappement (secteur denté) étire le ressort grâce à la crémaillère mobile. Au moment de l'échappement le ressort propulse la crémaillère vers la bille qui est éjectée par un choc. Dans cette solution le canon est fixe.

**Solution 3** : système à percussion avec doigt escamotable motorisé

La roue à fente motorisée permet l'étirement du ressort par l'intermédiaire de la crémaillère. Lorsque la fente est en face du doigt escamotable, celui-ci bloque la roue.

Le tir s'effectue par la commande du doigt escamotable qui provoque la libération de la roue à fente. Le tir est alors quasi instantané au moment de la commande car le ressort est déjà tendu.

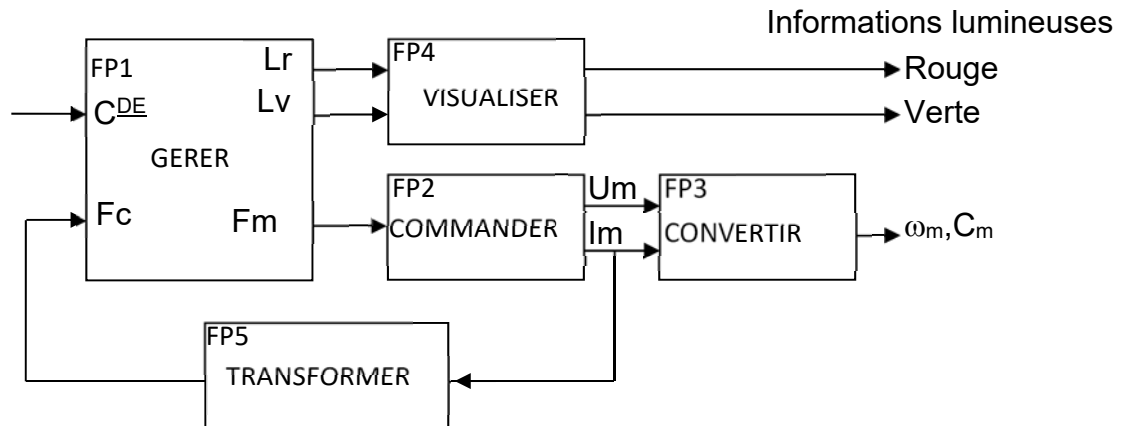
Ce principe impose une motorisation réversible de la roue et nécessite l'ajout d'un actionneur.





## Description fonctionnelle de la partie électronique

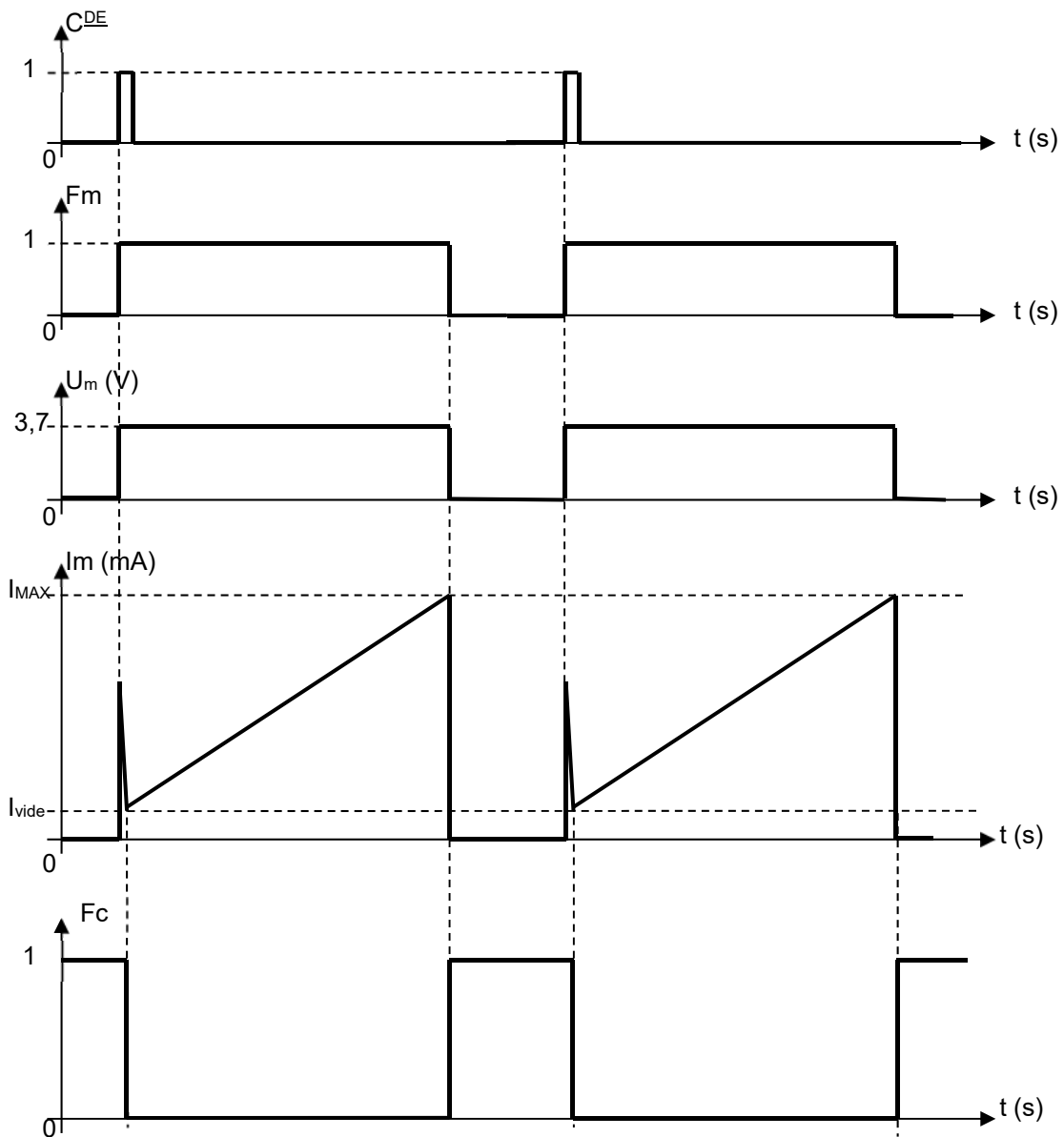
*N.B. : Les repères et les intitulés des fonctions ne concernent que la partie électronique*



Avec :

- ❖ FP1 : Permet la gestion du mécanisme, elle est réalisée par un microcontrôleur.
  - Entrée :
    - $C^{DE}$  : Entrée logique, égale à 1, elle donne l'ordre d'envoyer une bille.
    - $F_c$  : Entrée logique, elle informe le microcontrôleur qu'une bille a été envoyée lors d'un front montant (passage de « 0 » à « 1 »).
  - Sortie :
    - $L_r$ ,  $L_v$  : Sorties logiques permettant respectivement la commande des signaux lumineux Rouge et Verte.
    - $F_m$  : Sortie logique permettant la commande du moteur.
- ❖ FP2 : Permet d'adapter les caractéristiques électriques du microcontrôleur à celles du moteur.
  - Entrée :
    - $F_m$  : Entrée logique permettant la commande du moteur.
  - Sortie :
    - $U_m$  : Tension électrique aux bornes du moteur.
    - $I_m$  : Courant électrique absorbé par le moteur
- ❖ FP3 : Permet de transformer l'énergie électrique en énergie mécanique.
- ❖ FP4 : Permet de transformer l'énergie électrique en informations lumineuses.
- ❖ FP5 : Permet de transformer le courant  $I_m$  en un niveau logique  $F_c$ .
  - Entrée :
    - $I_m$  : Intensité du courant traversant le moteur. C'est une grandeur analogique.
  - Sortie :
    - $F_c$  : sortie logique à 1 lorsque l'intensité du courant moteur est inférieure à  $I_{vide}$ . La grandeur physique de ce niveau est la valeur de la tension  $U_{IM}$ .

### Description du fonctionnement



Dès que l'entrée  $C^{DE}$  est active :

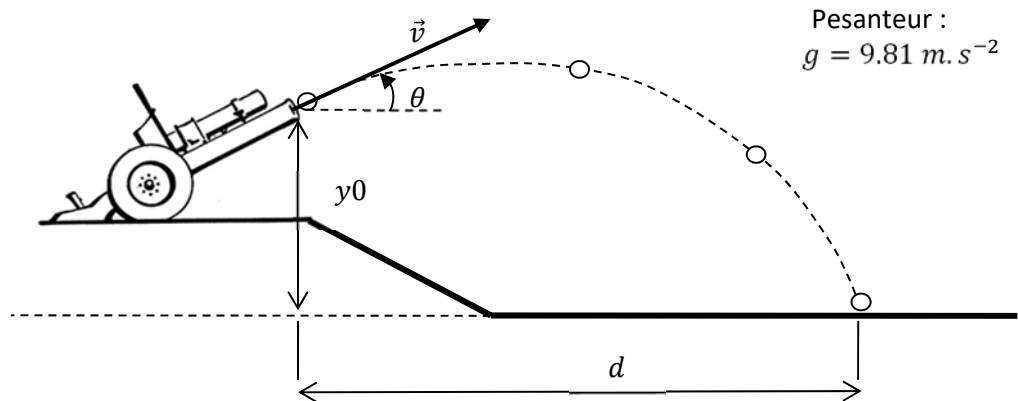
1. La sortie  $F_m$  passe au niveau logique 1 ce qui entraîne la rotation du moteur. La grandeur physique  $U_m$  prend la valeur de 3,7 V.
2. La grandeur physique  $I_m$  augmente jusqu'à sa valeur maximale ( $I_{max}$ ). Une fois atteinte, celle-ci permet le changement d'état de  $F_c$  et une valeur de  $I_m = 0$  A.

**Documentation technique**

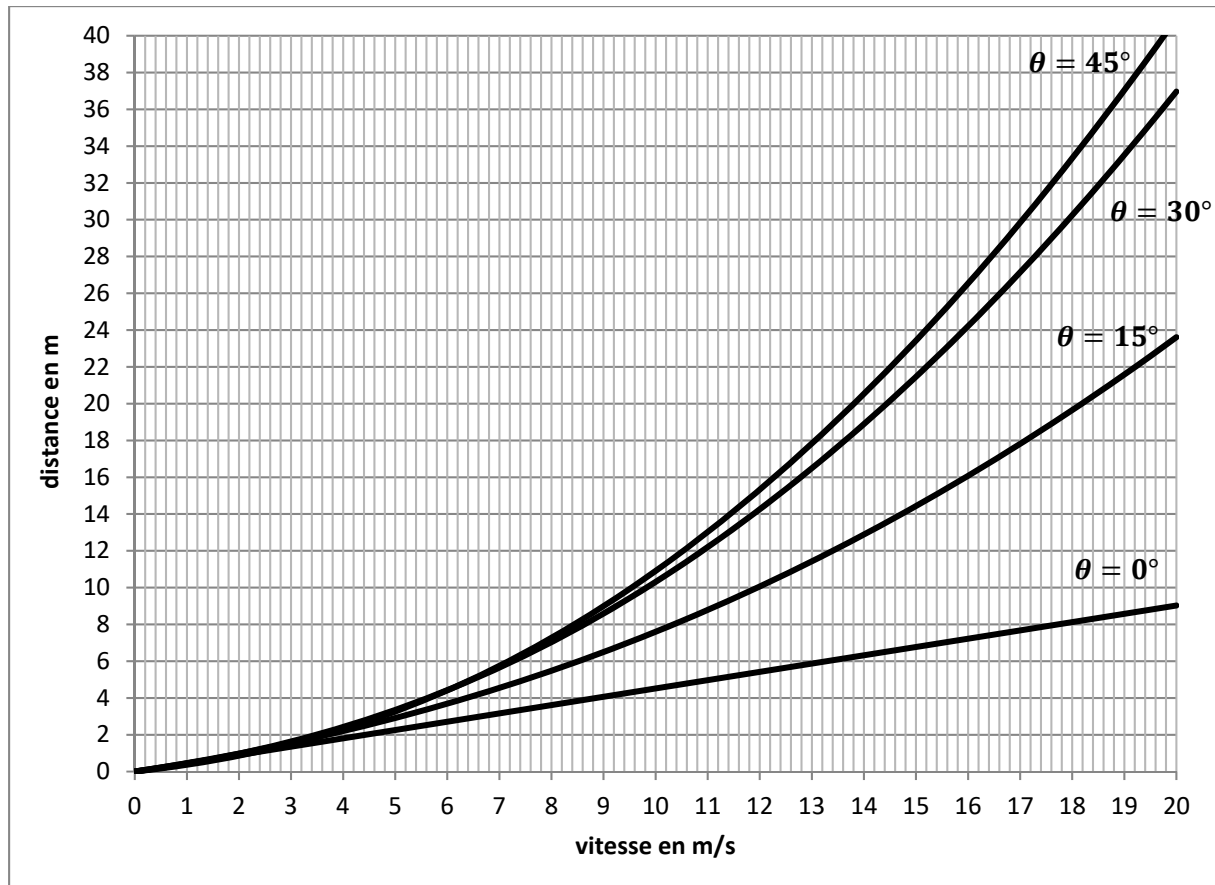
**Balistique**

Soit un projectile lancé à la vitesse initiale  $\vec{v}$  inclinée d'un angle  $\theta$  par rapport à l'horizontale et situé à une hauteur  $y_0$  par rapport au sol, il est possible de calculer la distance  $d$  parcourue par ce projectile par la formule suivante :

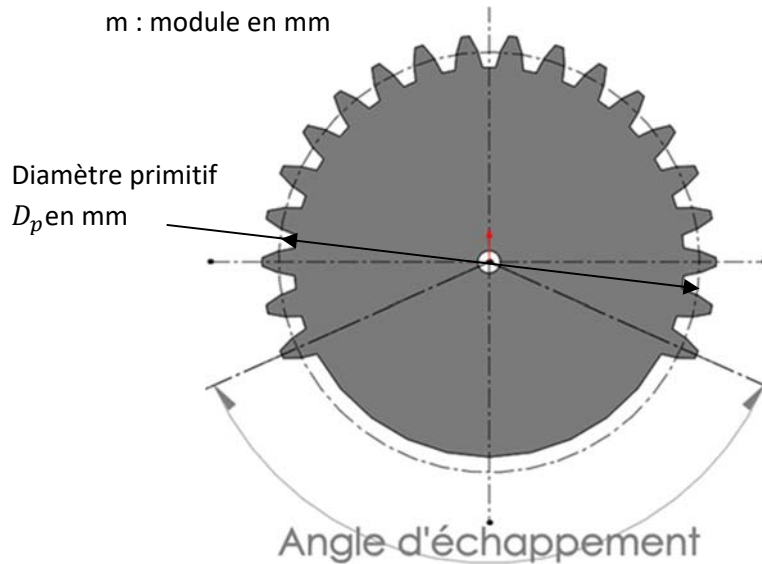
$$d = \frac{v \cos \theta}{g} \left( v \sin \theta + \sqrt{(v \sin \theta)^2 + 2gy_0} \right)$$



Graphe représentant la distance en fonction de la vitesse initiale et de l'angle  $\theta$  pour une hauteur  $y_0 = 1 \text{ m}$



## Secteur denté pour l'échappement



Pour un secteur denté, on différencie le nombre de dents apparentes  $Z_a$  du nombre de dents fictives  $Z_f$ .

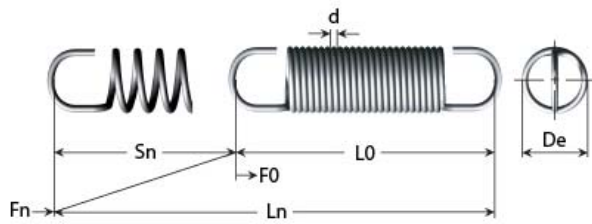
Les dents apparentes sont celles visibles sur le secteur denté et qui permettent l'engrènement.

Le nombre de dents fictives est défini par la relation  $D_p = mZ_f$

L'angle d'échappement est défini par :

$$\alpha^\circ = \frac{Z_a}{Z_f} * 360^\circ$$

**Caractéristiques des ressorts**



Effort

$$F = kx$$

Energie de déformation

$$E_p = \frac{1}{2} kx^2$$

k : raideur du ressort appelée aussi R (constante du ressort) : unité en  $N.m^{-1}$ .

x : flèche du ressort ou déformation : unité en m.

F : effort : unité en N.

$E_p$  : énergie potentielle élastique ou énergie de déformation : unité en J.

**Extrait doc constructeur**

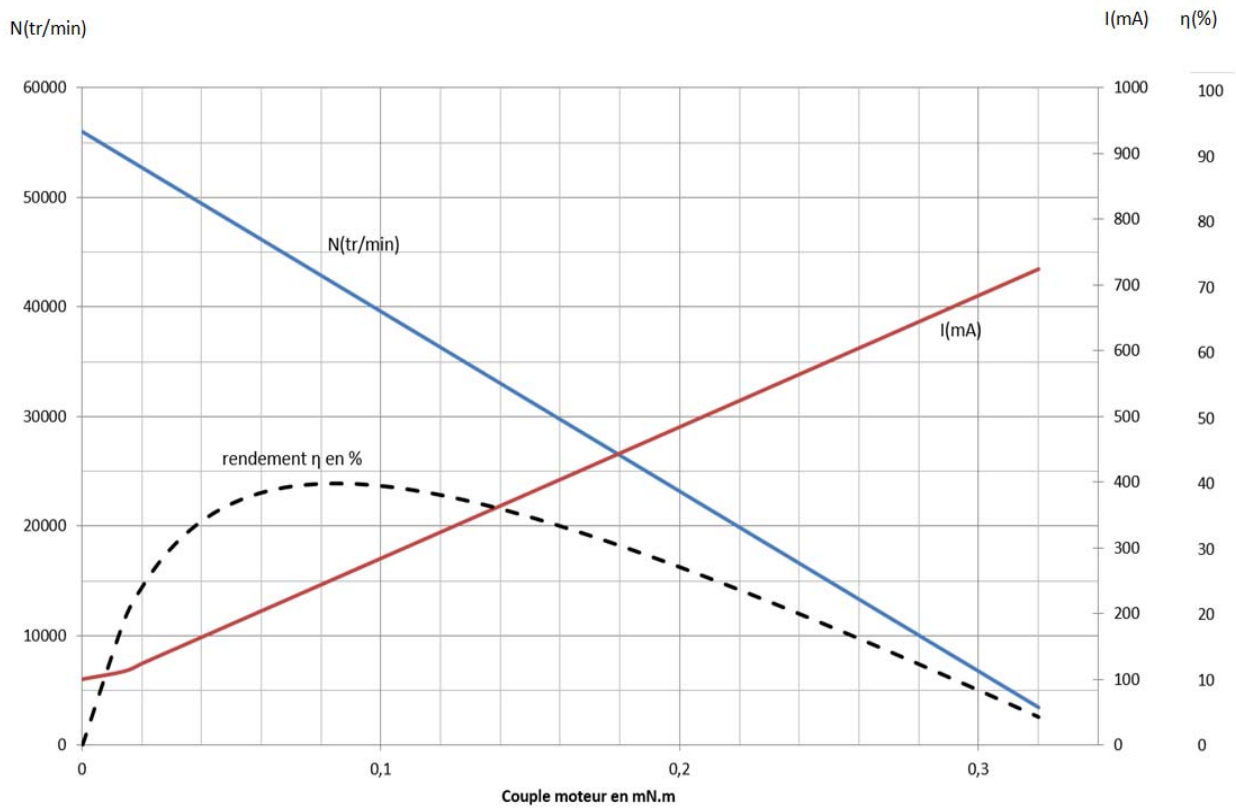
d	De	L0	Ln	Sn	Fn	F0	R	Référence
Fil mm	Diamètre ext. mm	Longueur libre mm	Longueur sous charge max. mm	Course max. mm	Force Max. N	Force initiale N	Constante de ressort N/mm	
0,25	2,39	9,65	21,34	11,69	2,67	0,22	0,21	<b>E00940100380M</b>
0,25	2,39	11,18	26,16	14,98	2,67	0,22	0,16	<b>E00940100440M</b>
0,25	2,39	12,70	31,24	18,54	2,67	0,22	0,14	<b>E00940100500M</b>
0,25	2,39	15,75	40,64	24,89	2,67	0,22	0,11	<b>E00940100620M</b>
0,25	2,39	19,05	50,80	31,75	2,67	0,22	0,07	<b>E00940100750M</b>
0,25	2,39	22,35	59,18	36,83	2,67	0,22	0,05	<b>E00940100880M</b>
0,25	2,39	25,40	68,33	42,93	2,67	0,22	0,05	<b>E00940101000M</b>

**Diodes ElectroLuminescentes (DEL)**

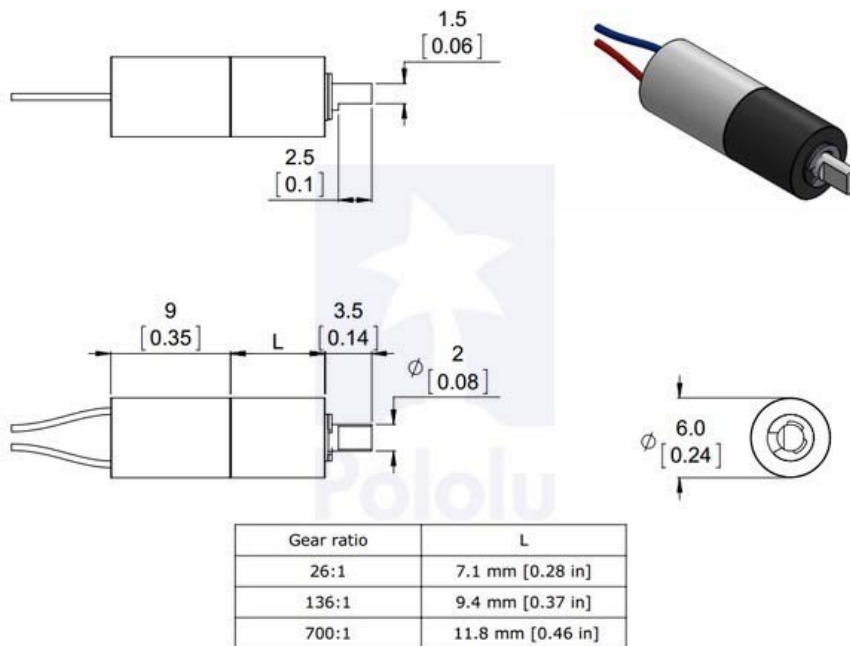
Part Number:	Brightness	Dice Material	Emitted Color	Peak Wavelength	Epoxy Lens	Operating Typ Vf (V)	Intensity Typ, mcd @ 20 mA	View Angle 2x Theta		
SML-LX1206AC-TR	HIGH	AlInGaP	Amber	610	Clear	2.0	6	160		—
SML-LX1206AW-TR	HIGH	AlInGaP	Amber	610	White Diffused	2.0	6	160		—
SML-LX1206GC-TR	STANDARD	GaP	Green	565	Clear	2.1	10	160		—
SML-LX1206GC-TR1	STANDARD	GaP	Green	565	Clear	2.2	10	160		—
SML-LX1206GW-TR	STANDARD	GaP	Green	565	White Diffused	2.2	10	160		—
SML-LX1206IC-TR	STANDARD	GaAsP	Red	635	Clear	2	6	160		—

### Moteur à courant continu CL – 0610-2

#### Courbes du moteur CL-0610-2 sous 3,7 V

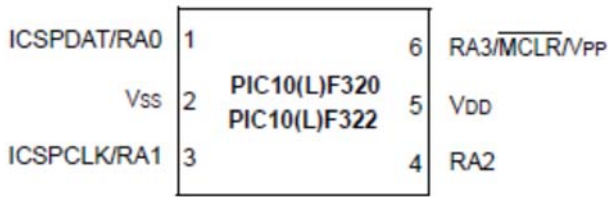


#### Dimensions avec réducteur



**Microcontrôleurs**

**- PIC 10(L)F320 ou PIC 10(L)F322**

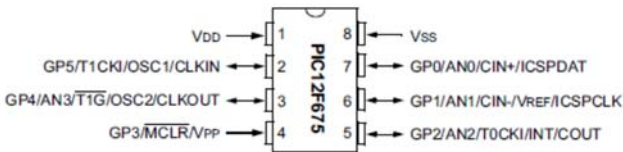


Device	Program Memory	Data Memory	I/O	Timers (8 bits)
	FLASH (words)	SRAM (bytes)		
PIC 10(L)F320	256	64	4	2
PIC 10(L)F322	512	64	4	2

Tension d'alimentation  $V_{DD}$  :

	PIC 10F320	PIC 10LF320	PIC 10F322	PIC 10LF322
$V_{DD}$	2,3 à 5,5V	1,8 à 3,6V	2,3 à 5,5V	1,8 à 3,6V

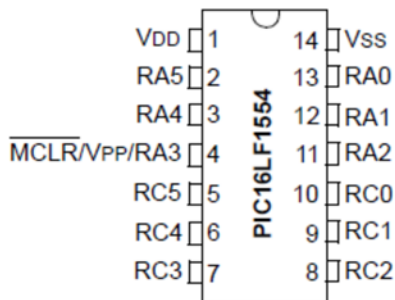
**- PIC 12F675**



Program Memory	Data Memory		I/O
	FLASH (words)	SRAM (bytes)	
1024	64	128	6

Tension d'alimentation  $V_{DD}$  : 2 à 5V

**- PIC 16LF1554**

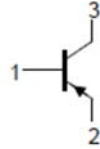
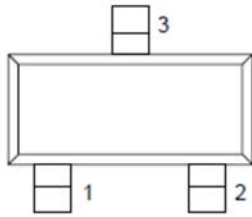


Device	Data Sheet Index	Program Memory Flash (words)	Data EEPROM (bytes)	SRAM (bytes)	I/Os <sup>(1)</sup>	10-bit ADC (ch) <sup>(2)</sup>
PIC16LF1554	(A)	4096	0	256	12	11

Tension d'alimentation  $V_{DD}$  : 1,8 à 3,6V

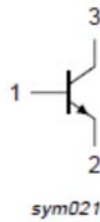
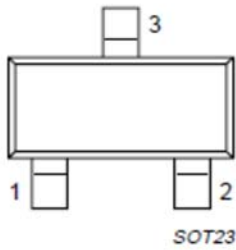
**Transistors**

**- BC857**



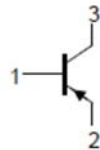
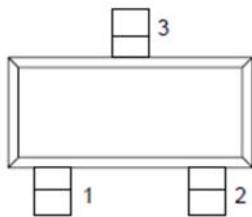
$V_{CE0}$	-45 V
$\beta$	125
$V_{CESAT}$	-650 mV
$V_{BESAT}$	-850 mV
$I_c$	-100 mA

**- BC847**



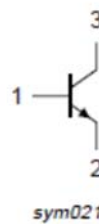
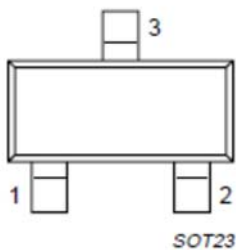
$V_{CE0}$	45 V
$\beta$	125
$V_{CESAT}$	600 mV
$V_{BESAT}$	900 mV
$I_c$	100 mA

**- MMBT2907A**



$V_{CE0}$	-60 V
$\beta$	100
$V_{CESAT}$	-400 mV
$V_{BESAT}$	-1300 mV
$I_c$	-800 mA

**- MMBT2222A**



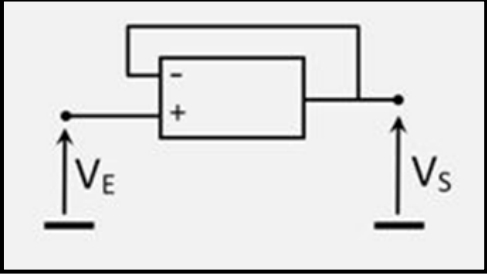
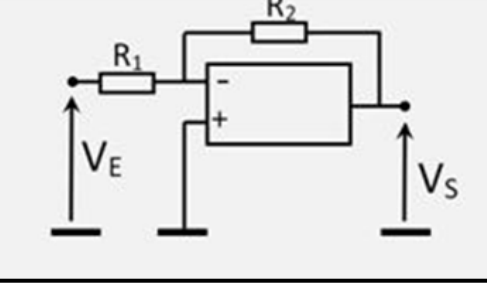
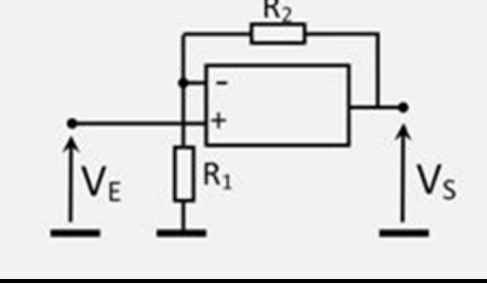
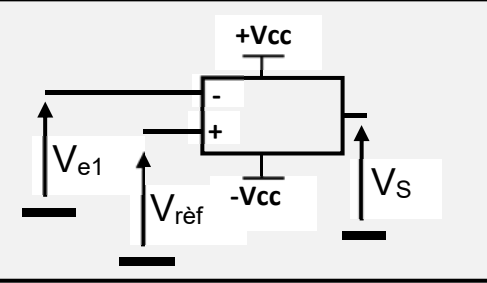
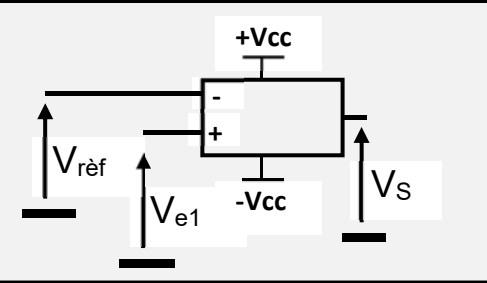
$V_{CE0}$	40 V
$\beta$	100
$V_{CESAT}$	300 mV
$V_{BESAT}$	1200 mV
$I_c$	1000 mA

**SERIE E12**

E12 : 10, 12, 15, 18, 22, 27, 33, 39, 47, 56, 68 et 82.



**Structures électroniques**

<p><b>AMPLIFICATEUR SUIVEUR</b></p> <p>Fonction de transfert :</p> $T = \frac{V_S}{V_E} = 1$ <p>La résistance d'entrée est infinie.</p> <p>Le suiveur de tension permet de recopier une tension sans prélèvement de courant.</p>	
<p><b>AMPLIFICATEUR INVERSEUR</b></p> <p>Fonction de transfert :</p> $T = \frac{V_S}{V_E} = -\frac{R_2}{R_1}$ <p>La tension de sortie Vs est amplifiée et inversée.</p>	
<p><b>AMPLIFICATEUR NON INVERSEUR</b></p> <p>Fonction de transfert :</p> $T = \frac{V_S}{V_E} = 1 + \frac{R_2}{R_1}$ <p>La tension de sortie Vs est amplifiée.</p>	
<p><b>COMPAREUR INVERSEUR</b></p> <p>Ve1 &gt; Vrèf alors Vs = -Vcc</p> <p>Ve1 &lt; Vrèf alors Vs = +Vcc</p> <p>La résistance d'entrée du montage est infinie.</p>	
<p><b>COMPAREUR NON INVERSEUR</b></p> <p>Ve1 &gt; Vrèf alors Vs = +Vcc</p> <p>Ve1 &lt; Vrèf alors Vs = -Vcc</p> <p>La résistance d'entrée du montage est infinie.</p>	

**BREVET DE TECHNICIEN SUPÉRIEUR  
CONCEPTION ET INDUSTRIALISATION EN  
MICROTECHNIQUES  
ÉPREUVE E4 :  
CONCEPTION PRÉLIMINAIRE  
D'UN SYSTÈME MICROTECHNIQUE**

**SESSION 2019**

Durée : 4 heures

Coefficient : 2

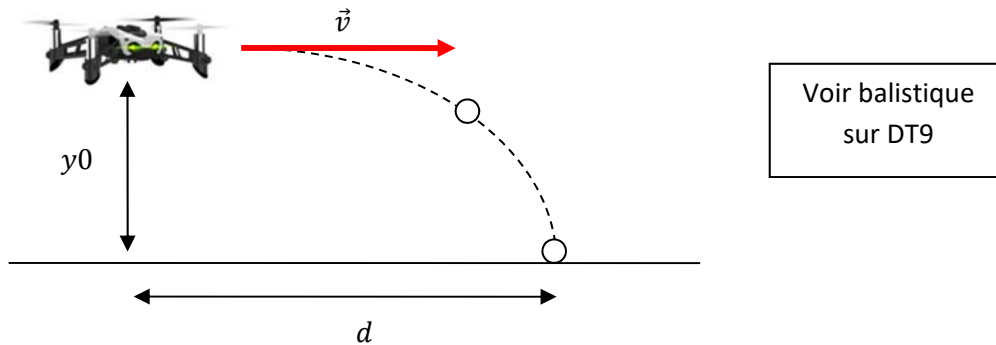
**DOSSIER TRAVAIL DEMANDÉ**

Ce dossier comporte 8 activités réparties sur 5 pages repérées TD 1/6 à TD 6/6

<b>Temps conseillés</b>	
Lecture du sujet :	15 min
Activité 1 :	15 min
Activité 2 :	15 min
Activité 3 :	30 min
Activité 4 :	1 h
Activité 5 :	30 min
Activité 6 :	30 min
Activité 7 :	30 min
Activité 8 :	15 min

## Activité 1 - Validation de la fonction FC6 : respecter les normes

L'objectif de cette partie est de vérifier que les données du cahier des charges respectent le décret relatif aux conditions de commercialisation d'objets à projectiles.



**Q1.1-** Relever les valeurs de  $y_0$  et de  $d$  dans le cahier des charges et déterminer sur le document DR1 l'angle pour lequel la vitesse initiale  $v$  est maximale afin de se placer dans le cas le plus défavorable.

**Q1.2-** En déduire la valeur de l'énergie cinétique de la bille à sa sortie du canon pour le cas le plus défavorable (rappel :  $E_c = \frac{1}{2}mv^2$ ).

**Q1.3-** Conclure quant au respect de la norme.

## Activité 2 – Choix d'une solution pour la fonction FT2 : lancer une bille

Les documents DT5 et DT6 présentent les solutions envisagées par le bureau d'études pour la fonction FT2 : lancer une bille.

**Les contraintes sont par ordre d'importance :**

- une masse minimale ;
- une conception simple (le nombre d'actionneurs doit être le plus faible possible) ;
- le temps de réaction du système (le temps que met la bille à sortir après l'envoi d'une commande) ;
- la précision du tir (la masse en mouvement doit être minimale).

**Q2.1-** Compléter le tableau multicritère sur DR1 puis conclure par le choix d'une solution.

Codification du tableau 0 : inadapté ; 1 : peu adapté ; 2 : convenable ; 3 : favorable

BTS CIM - Épreuve E4 Conception préliminaire d'un système microtechnique			Session 2019
Code : 19-CDE4CP-ME1	Durée : 4 heures	Coefficient : 2	TD 1/6

### Activité 3 – Choix et description de la solution microprogrammée

Dans cette partie, dans le but de préparer une validation de la solution par simulation, il vous faut faire le choix d'un microcontrôleur puis compléter l'algorithme du cycle de lancement.

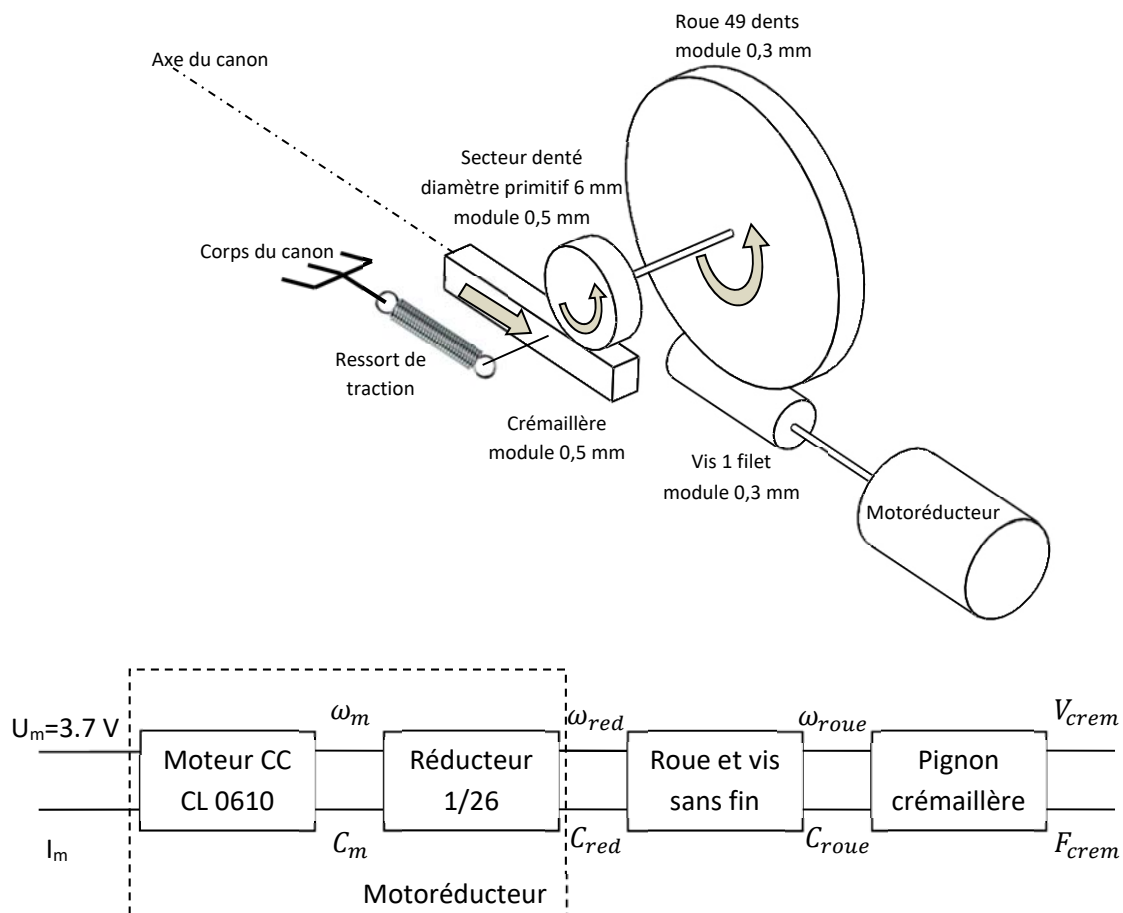
Pour les questions suivantes, vous disposez de la description fonctionnelle (DT7), de la description du fonctionnement (DT8) et du document constructeur (DT13).

**Q3.1-** En justifiant votre réponse, choisir le microcontrôleur permettant d'assurer la fonction FP1 sachant que sa tension d'alimentation est fixée à 3,7 V.

**Q3.2-** En vous aidant de la description du fonctionnement (DT8), compléter l'algorithme sur le document réponse DR2.

### Activité 4 – Choix et validation des composants mécaniques pour la fonction FT2

La solution adoptée par le bureau d'études est le système à percussion dont la chaîne cinématique est la suivante :



**Rendements :**

- Réducteur 1/26 :  $\eta_1 = 0,6$
- Roue et vis sans fin :  $\eta_2 = 0,4$
- Pignon crémailière :  $\eta_3 = 0,7$
- Rendement global de tous les guidages :  $\eta_4 = 0,5$

BTS CIM - Épreuve E4 Conception préliminaire d'un système microtechnique			Session 2019
Code : 19-CDE4CP-ME1	Durée : 4 heures	Coefficient : 2	TD 2/ 6

**Fonction FT215 : stocker l'énergie**

Vous devez faire le choix du ressort en considérant que les pertes d'énergie sont nulles et par conséquent, que l'énergie cinétique donnée à la bille correspond à l'énergie de déformation du ressort.

Pour des raisons d'encombrement nous prendrons en première approche une déformation du ressort  $x = 12,5 \text{ mm}$ .

**Q4.1-** Déterminer la raideur minimale  $k$  du ressort pour une valeur de l'énergie cinétique de la bille à la sortie du canon de  $0,01 \text{ joules}$  (DT11).

**Q4.2-** Choisir parmi les ressorts proposés sur le DT11 les deux ressorts qui conviennent et en déduire les efforts nécessaires pour les tendre.

**Fonction FT22 : libérer l'énergie (voir DT 10 : secteur denté)**

Vous devez caractériser la roue à échappement de la solution retenue.

**Q4.3-** Déterminer l'angle de rotation du secteur denté en degrés pour que la crémaillère puisse parcourir la course de  $12,5 \text{ mm}$  ( $D_p = 6 \text{ mm}$ ).

**Q4.4-** En déduire le nombre de dents apparentes du secteur denté ( $m = 0,5 \text{ mm}$ ).

**Fonctions FT212 et FT213 : convertir et transmettre l'énergie**

Vous devez valider la chaîne cinématique de la solution retenue au regard du cahier des charges.

**Hypothèses :**

- Nous supposerons en première approche que la vitesse de la crémaillère est constante pendant l'armement.

- Compte tenu des pertes énergétiques, le ressort retenu est le ressort ayant la plus grande raideur parmi les deux choisis précédemment. Sa référence est E00940100440M.

- L'effort du ressort étant variable, nous allons choisir le moteur pour l'effort maximal (ressort tendu) :  $F_{crem} = 2 \text{ N}$  pour  $x = 12,5 \text{ mm}$ .

**Q4.5-** Déterminer la vitesse minimale de la crémaillère  $V_{crem}$  pour un temps d'armement de deux secondes.

**Q4.6-** En déduire la vitesse minimale du moteur  $\omega_m$ .

BTS CIM - Épreuve E4 Conception préliminaire d'un système microtechnique			Session 2019
Code : 19-CDE4CP-ME1	Durée : 4 heures	Coefficient : 2	TD 3/ 6

**Q4.7-** Déterminer le rendement global et en déduire la puissance moteur nécessaire  $P_m$  en sortie du moteur CC.

**Q4.8-** En déduire le couple moteur nécessaire  $C_m$ .

Quelle que soit la valeur trouvée à Q4.8, on prendra  $C_m = 0,056 \text{ mN.m}$ .

**Q4.9-** Sur la courbe moteur DR2, tracer le point de fonctionnement correspondant à  $C_m$  et en déduire la vitesse réelle du moteur.

**Q4.10-** L'effort du ressort étant variable entre le début et la fin de l'armement, la vitesse moyenne du moteur est en réalité la moyenne entre la vitesse maximale (à couple nul) et celle trouvée précédemment. Déterminer cette vitesse moyenne et en déduire le temps effectif d'armement.

**Q4.11-** Conclure sur la validation de cette chaîne cinématique au regard du cahier de cahier des charges (fonction FP1).

### **Activité 5 – Choix de l'interface de commande permettant le pilotage du moteur**

Vous devez dans cette partie déterminer les composants de la fonction FP2 "COMMANDER" (voir DT7) en vue d'une validation par simulation.

Rappel :  $C_m = 0.056 \text{ mN.m}$ .

**Q5.1-** Sur la courbe du moteur DR2, relever l'intensité ( $I_{MAX}$ ) du courant traversant le moteur pour le couple donné.

**Q5.2-** En déduire la valeur de la tension  $V_{R20}$  lorsque l'intensité  $I_m$  est égale à  $I_{MAX}$  (voir DR3 et DT8).

**Q5.3-** À l'aide du document technique DT14 et du document réponse DR3, choisir la référence du composant Q1.

Le constructeur du microcontrôleur précise :

Sortie Fm	$V_o$ (V)	$I_o$ (mA)
0	0	10
1	3,7	-10

**Q5.4-** Indiquer, sur le document réponse DR3, sous le repère du transistor Q1, le niveau logique pour lequel il est saturé.

**Q5.5-** Déterminer la valeur de la résistance R10 permettant de saturer le transistor Q1 et déterminer la valeur dans la série E12 (DT14).

**Q5.6-** Quelle incidence a ce choix de résistance sur les spécifications techniques du minidrone ?

BTS CIM - Épreuve E4 Conception préliminaire d'un système microtechnique			Session 2019
Code : 19-CDE4CP-ME1	Durée : 4 heures	Coefficient : 2	TD 4/ 6

## **Activité 6 – Choix des composants de la fonction Transformer**

Dans cette activité vous devez déterminer la structure de la fonction FP5 "TRANSFORMER" qui fera l'objet d'une validation par simulation. Cette dernière est décomposée en trois sous fonctions (voir DR3) :

- FS53 : Convertir
- FS52 : Amplifier
- FS51 : Comparer

La valeur de la tension  $V_{R20}$  étant trop faible, il est nécessaire de l'amplifier. On veut, au minimum,  $U_{amp} = 10 \times V_{R20}$

**Q6.1-** À l'aide du document DT15, compléter le document DR3 en choisissant la structure électronique permettant de réaliser la fonction FS52. On limitera le nombre de composants.

**Q6.2-** Indiquer, sur le document DR3, sous le repère de la sortie de la fonction FS52, la nature du signal  $U_{AMP}$  (A pour analogique, N pour numérique, L pour logique).

## **Activité 7 – Choix des composants de la fonction Visualiser**

Dans cette activité en vue d'une validation par simulation, vous devez déterminer et dimensionner les composants de la structure assurant la fonction FP4 : VISUALISER.

Lorsque le canon se charge, la DEL rouge D2 clignote à une fréquence de 10Hz. Le temps d'allumage correspond à celui d'un niveau logique « 0 » sur la sortie Lr du microcontrôleur.

**Q7.1-** Sur le document réponse DR3, compléter le câblage de la fonction FP4 : VISUALISER pour assurer un allumage de la DEL D2.

**Q7.2-** À l'aide du document DT11, choisir la référence de la DEL D2. En déduire les valeurs de  $I_F$  et  $V_F$ .

**Q7.3-** Déterminer la valeur de la résistance R30 à l'aide du document DT11.

**Q7.4-** Choisir la valeur de la résistance R30 dans la série E12 (DT14).

## **Activité 8 – Implantation des composants mécaniques**

L'objectif de cette partie est d'implanter les composants que nous venons de déterminer afin d'évaluer et de minimiser l'encombrement global du système.

Le système sera représenté en position non armé. Pour vous aider, les composants sont représentés sur le DR4.

Tous les tracés se feront à l'échelle 2:1 sur le DR4.

Les composants à implanter sont :

- la carte électronique (représentée par un rectangle de 20 mm par 3 mm) ;
- le motoréducteur avec sa vis sans fin ;
- la crémaillère ;
- le pignon double.

**Q8.1-** Après avoir représenté la crémaillère en position repos, représenter les autres composants cités ci-dessus dans le but de réduire l'encombrement.

BTS CIM - Épreuve E4 Conception préliminaire d'un système microtechnique			Session 2019
Code : 19-CDE4CP-ME1	Durée : 4 heures	Coefficient : 2	TD 6/ 6



**BREVET DE TECHNICIEN SUPÉRIEUR  
CONCEPTION ET INDUSTRIALISATION EN  
MICROTECHNIQUES**

**ÉPREUVE E4 :  
CONCEPTION PRÉLIMINAIRE  
D'UN SYSTÈME MICROTECHNIQUE**

**SESSION 2019**

Durée : 4 heures

Coefficient : 2

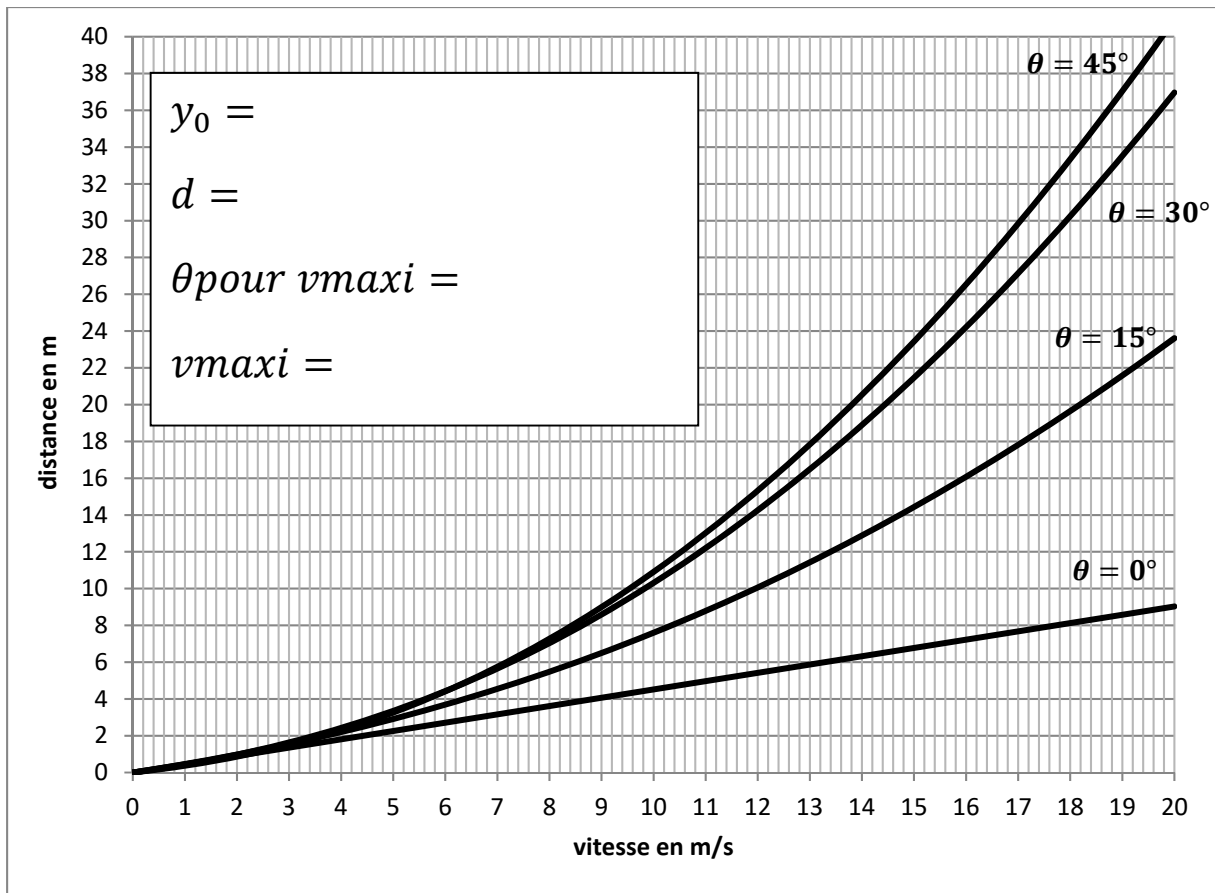
**DOSSIER DOCUMENTS RÉPONSES**

Ce dossier comporte 4 pages repérées DR1/4 à DR 4/4 .

DR1/4	Format A4	Q1.1 et Q2.1
DR2/4	Format A4	Q3.2, Q4.9 et Q5.1
DR3/4	Format A4	Q5.4, Q6.1, Q6.2 et Q7.1
DR4/4	Format A4	Q8.1

**DR1**

**Q1.1- Validation de FC6**



**Q2.1- Choix d'une solution**

	Masse	Simplicité	Temps de réaction	Précision	Total
Solution 1 Canon mobile					
Solution 2 Percussion					
Solution 3 Percussion avec doigt					

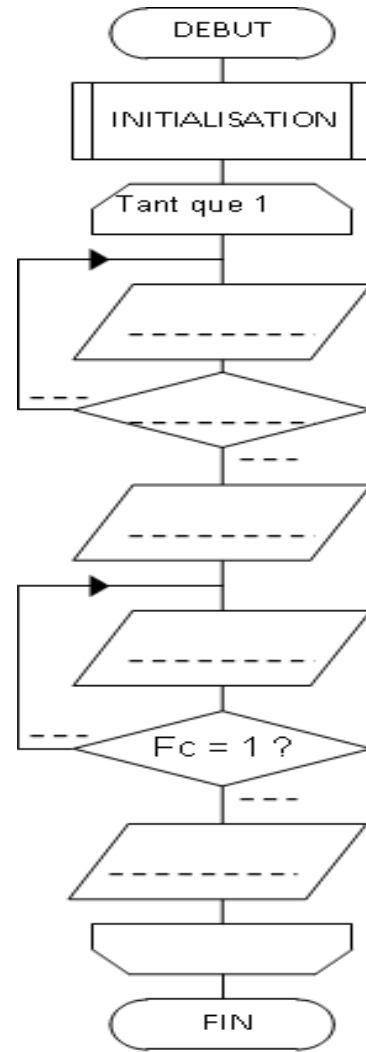
**Solution retenue :** \_\_\_\_\_

**DR2**

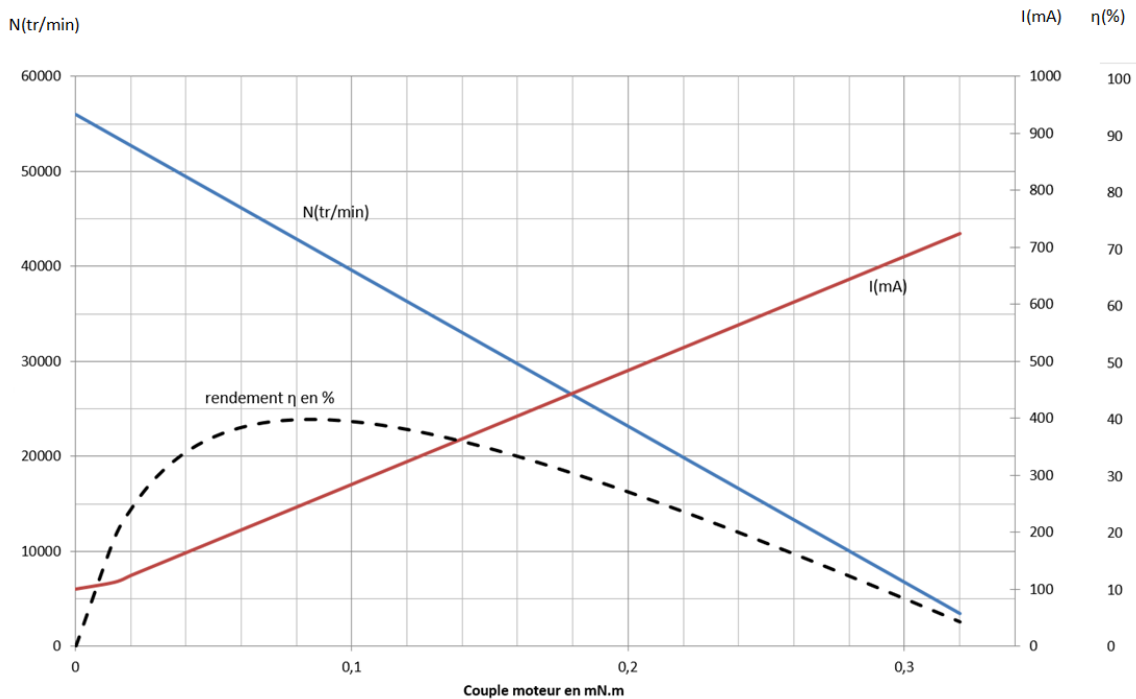
**Q3.2- Cycle de lancement**

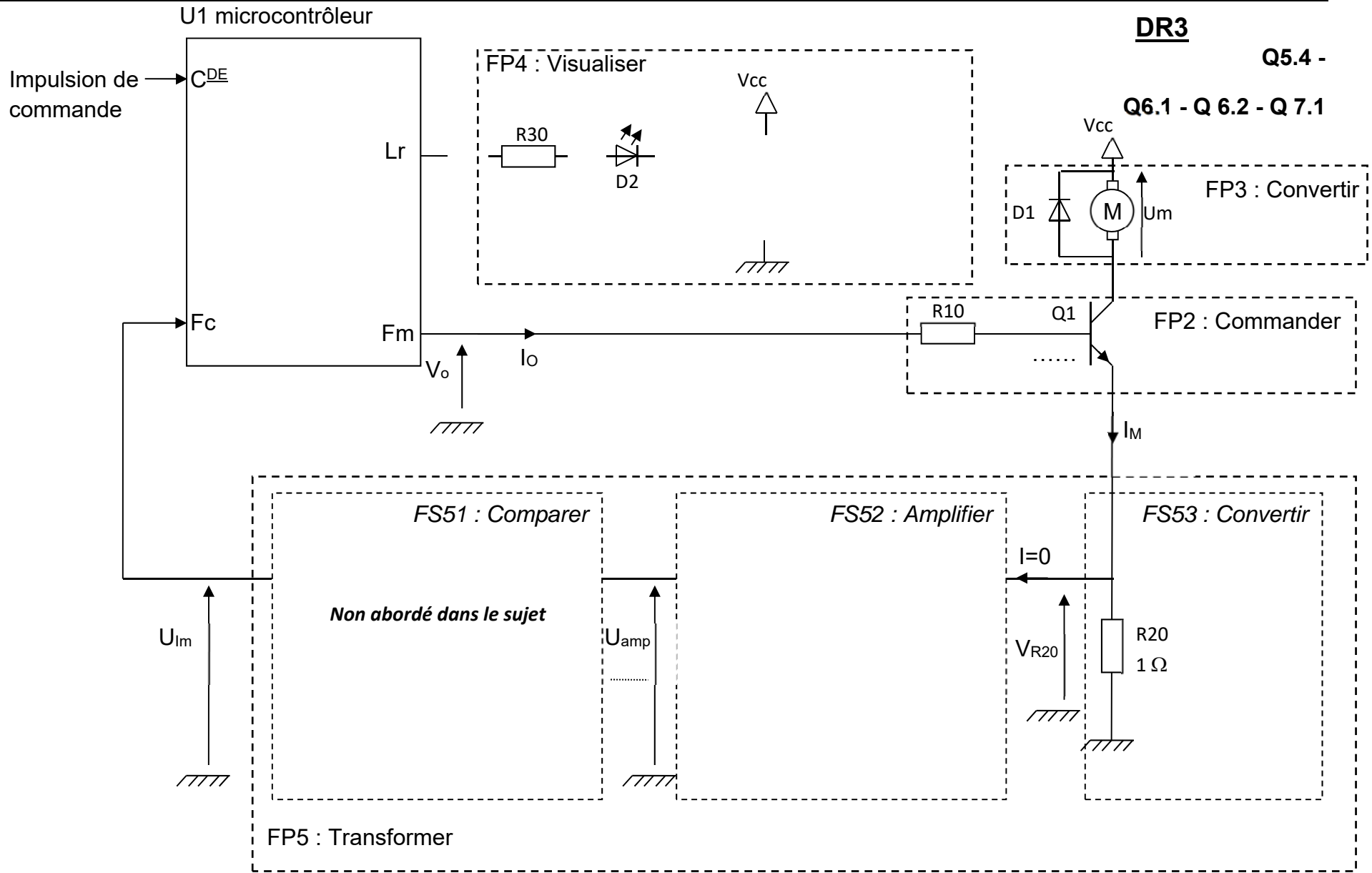
**REMARQUE :**

- Dans cette algorithme la fonction "VISUALISER" n'est pas prise en compte.



**Q4.9 et Q5.1- Point de fonctionnement**



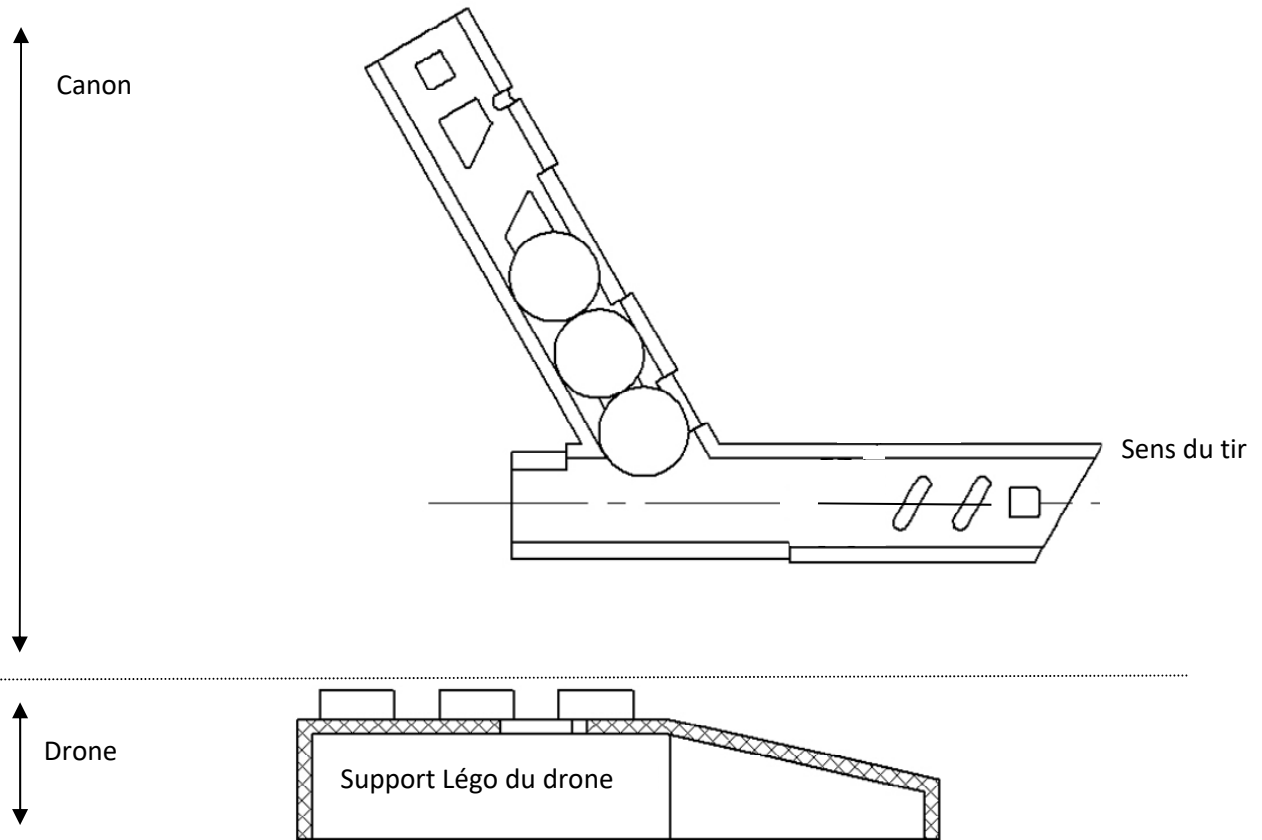


BTS CIM - Épreuve E4 - Conception préliminaire d'un système microtechnique			Session 2019
Code : 19-CDE4CP-ME1	Durée : 4 heures	Coefficient : 2	DR3 / 4

**Q8.1**

**DR4**

**Activité 8 – Implantation des composants mécaniques**



**Dessins à l'échelle 2 des composants à représenter**

