

Nom de famille :

(Suivi, s'il y a lieu, du nom d'usage)



Prénom(s) :

Numéro Candidat :

Né(e) le : / /

(Le numéro est celui qui figure sur la convocation ou la feuille d'émargement)

CONSIGNES

- Remplir soigneusement, sur CHAQUE feuille officielle, la zone d'identification en MAJUSCULES.
- Ne pas signer la composition et ne pas y apporter de signe distinctif.
- Rédiger avec un stylo à encre foncée (bleue ou noire) ; éviter le stylo plume à encre noire.
- N'effectuer aucun collage ou découpage de sujets ou de feuille officielle. Ne joindre aucun brouillon.



Document réponse de :

PHYS

SVT

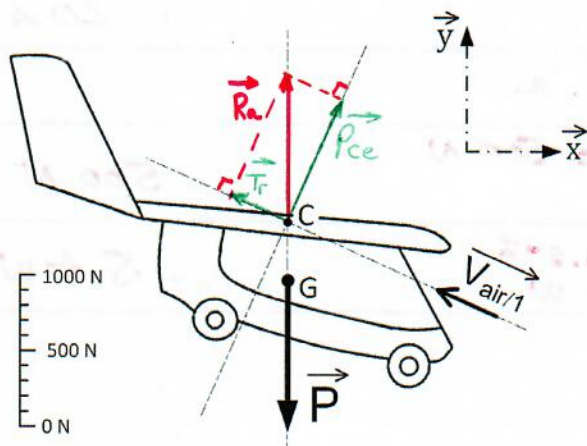
NSI

SI

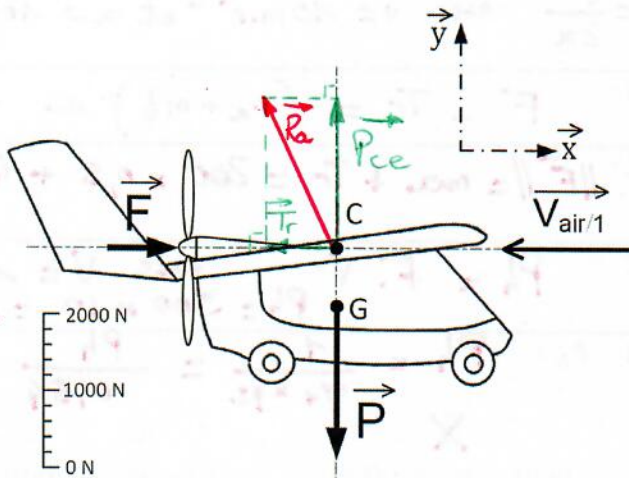
MATHS

Document réponses Sciences de l'ingénieur GEIPI 2024

Q1 : Vol stabilisé sans moteur



Q3 : Vol stabilisé motorisé



Q2 : 2500N - 300N 950N - 450N 2000N - 700N 900N - 800N

Q4 : 1000N - 600N 1500N - 2500N 1200N - 700N 2000N - 900N

Q5 : Parce que $\|\vec{V}_{air/1}\|$ est différente suivant la configuration Parce que le PUL vole à l'horizontale ou descend Parce qu'il faut compenser un poids de PUL qui est différent suivant la configuration Parce que la poussée produit une accélération en vol stabilisé

Q6 : En Q3, \vec{F} compense \vec{T}_r et \vec{P}_{ce} compense \vec{P} . La vitesse de \perp est donc constante. Le PUL n'a pas besoin de descendre pour entretenir une vitesse constante Parce qu'en version motorisée (Q3), l'axe de l'hélice est horizontal, la poussée est horizontale, le PUL vole donc à l'horizontale Parce qu'en version non motorisé (Q1) le poids du pilote déséquilibre le PUL, qui perd de l'altitude en vol stabilisé Parce que dans la version non motorisée (Q1), c'est la transformation de l'énergie potentielle en énergie cinétique qui permet au PUL de produire une portance et une trainée qui compensent \vec{P}

NE RIEN ÉCRIRE

DANS CE CADRE

Q7: $\|\vec{P}\| = (m_a + m_b) g$ $\|\vec{P}\| =$

Q8: $\|\vec{P}\| \cdot x_G - \|\vec{B}_{0 \rightarrow 1}\| \cdot c = 0 \quad (m_a + m_b) g \cdot x_G - m_b \cdot g \cdot c = 0$ $x_G = \frac{m_b}{m_a + m_b} \cdot c$

Q9: $v = at \quad x = \frac{1}{2} at^2 \rightarrow t = \sqrt{\frac{2x}{a}} \rightarrow v^2 = 2ax$
 $a = \frac{v^2}{2x}$ avec $v = 10 \text{ m.s}^{-1}$ et $x = 100 \text{ m}$ $a = 0,5 \text{ m.s}^{-2}$
 $t = 20 \text{ s}$

Q10: $F - Tr = (m_a + m_b) a = m \cdot a$

Q11: $\|\vec{F}\| = ma + Tr = 200 \times 0,5 + 400 = 500 \text{ N}$ $\|\vec{F}\| = 500 \text{ N}$

Q12: $P_h = F \cdot V$ avec $V = 100 \text{ m.s}^{-1}$
 $P_h = 500 \times 10 = 5000 \text{ W}$ $P_h = 5 \text{ kW}$

Q13: $P_b = P_h \times \frac{1}{\eta_1 \times \eta_2} = \frac{P_h}{0,54}$

8kW < P_b < 11kW 11kW < P_b < 14kW 8W < P_b < 11W 11W < P_b < 14W

Q14: $t = \frac{b}{vZ}$ $b = 1 + 8 + 1 + 1 = 11$ A.N.: $t = \frac{11}{5600}$

$t = 0,08 \text{ s}$ $t = 0,008 \text{ s}$ $t = 0,01 \text{ s}$ $t = 0,001 \text{ s}$

Q15: (*)

	Code en binaire	Code en décimal	Code en hexadécimal
Code binaire du 1 ^{er} caractère :	0 1 1 0 0 1 1 0 0	76	4 C
Code binaire du 2 ^{ème} caractère :	0 1 1 0 1 1 1 1	111	6 F

Q16: $E - U_2 = R_1 \cdot i$ avec $i = \frac{U_2}{R_2}$ $U_2 = \frac{R_2}{R_1 + R_2} \cdot E$

<p>Q17:</p> <p>$N_{\max} = 2^{10} - 1$</p> <p>$N_{\max} = 1023$</p>	<p>Q18: $5^\circ < U_2 < 3V$</p> <p>$q = \frac{5}{1023}$</p> <p><input type="checkbox"/> $q = 0,3 \text{ V}$</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> $q = 4,88 \text{ mV}$</p> <p><input type="checkbox"/> $q = 0,05 \text{ V}$</p> <p><input type="checkbox"/> $q = 50 \text{ mV}$</p>	<p>Q19:</p> <p>$N = \frac{1023}{50} \times 46$</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> $N = 941$</p> <p><input type="checkbox"/> $N = 572$</p> <p><input type="checkbox"/> $N = 1015$</p> <p><input type="checkbox"/> $N = 488$</p>	<p>Q20:</p> <pre>def moyenne (Em): somme = 0 moy = 0 i = 1 while i <= 10: somme = somme + E[i] i = i + 1 moy = somme / 10 return (moy)</pre>
---	--	---	---

(*) le bit de poids faible est à gauche dans la trame à droite dans le tableau ci-dessus.