

Xavier PESSOLES

xpessoles@lamartin.fr-https://xpessoles.github.io/

1.1 Travailler en SII

1.1.1 Les ressources

- ► Site de classe: https://psietoilelamartin.github.io/.
- ► Site personnel: https://xpessoles.github.io/.
- ► Annales corrigées de SI (jusqu'à 2022 ou 2023) : https://www.upsti.fr/espace-etudiants/annales-de-concours.

1.1.2 Connaître le cours

Mes cours sont courts. Les méthodes, les résultats et les formules sont à connaître.

1.1.3 Maîtriser les applications directes, les calculs

Vous êtes tous égaux devant la réalisation d'un calcul et devant la capacité à les mener vite et bien. Pour cela, il faut de **l'entraînement**. Cela vous permettra de gagner en efficacité, en assurance et donc de gagner des points au concours!

Pour les applications directes du concours, je vous propose des devoirs du soirs. Les corrigés (quand je les ai écrits) sont dispos sur le site de la classe. L'idée est d'en faire un par soir pour s'exercer à calculer le plus rapidement possible. Quelques points clés à maîtriser (liste non exhaustive) :

- ▶ maîtriser la chaîne fonctionnelle et le fonctionnement des constituants;
- ▶ réaliser une fermeture de chaîne géométrique;
- ▶ déterminer un rapport de transmission;
- ► calculer vite et sans faute un produit vectoriel en projetant que SI c'est indispensable;
- ▶ dériver vite et sans faute un vecteur en projetant que SI c'est indispensable;

- ► calculer vite et sans faute une fonction de transfert en BO, en BF sous forme canonique;
- ▶ exprimer vite et sans faute la sortie d'un système asservi avec une et avec deux entrées;
- ► tracer vite et sans faute un diagramme de Bode;
- ▶ etc

Pour vous aider, je vous propose **les DDS – Devoirs Du Soirs**. Ce sont des exercices sans contexte, pour s'entrainer sur des points particuliers.

1.1.4 S'entraîner en TD

Je donne plus de TD qu'il est possible d'en faire en classe. J'essaye de faire des sujets différents dans les deux groupes. Si vous le souhaitez, il est aussi possible de faire des sous-groupes de besoin (dans un même groupe) pour différencier les besoins. J'essaye de proposer des corrigés sur le site, mais ce n'est pas toujours le cas. N'hésitez pas à me solliciter s'il vous en faut davantage.

1.2 Le programme

Afin de vous évaluer ou de vous auto-évaluer je vous propose le découpage suivant.



o GVG	alyser et valider les performances un système	STAT	Modéliser les actions mécaniques lo- cales, globales, frottement
5 SYS	Réaliser une analyse structurelle, flux, effort	8 STAT	Proposer une démarche de résolution en utilisant le PFS
SYS SYS	Analyser une solution technologique	5 STAT	Mettre en œuvre une démarche de résolution
8 SYS	Analyser un cahier des charges	STAT	Évaluer expérimentalement une action mécanique
3 SAS	Valider les performances d'un sys- tème vis-à-vis d'un cahier des charges		
SYS SYS	Analyser les résultats d'une simulation ou d'une expérimentation	8 CHS M	odéliser un mécanisme
8 SYS	Mesurer et analyser une grandeur physique	5 CHS	Analyser un mécanisme en utilisant un graphe de liaisons Simplifier un mécanisme en utilisant une liaison équivalente
8 GEO Ré	soudre un problème de géométrie	8 CHS	Évaluer l'hyperstatisme d'un mécanisme
5 GEO	Analyser la géométrie d'un mécanisme, analyser des surfaces de contact, réaliser des constructions	2 CHS	Simplifier un mécanisme pour le rendre isostatique
8 GEO	géométriques Modéliser un mécanisme en réalisant un schéma cinématique paramétré	8 CHS	Analyser les conséquences de l'hyper- statisme d'un mécanisme
8 GEO	Résoudre un problème de géométrie : déterminer la trajectoire d'un point	B DYN Ré	soudre un problème de dyna-
	ou déterminer une loi Entrée - Sortie		que
2 GEO	ou déterminer une loi Entrée - Sortie Évaluer expérimentalement une gran- deur géométrique	5 DYN	Analyser un problème, définir une loi de mouvement Analyser un mécanisme en utilisant un graphe de structure
	Évaluer expérimentalement une gran- deur géométrique soudre un problème de cinéma-		Analyser un problème, définir une loi de mouvement Analyser un mécanisme en utilisant
Ré	Évaluer expérimentalement une grandeur géométrique soudre un problème de cinémaque Analyser un mécanisme, réaliser un graphe de liaison	S DYN	Analyser un problème, définir une loi de mouvement Analyser un mécanisme en utilisant un graphe de structure Modéliser un solide et déterminer ses
S CIN Ré	Évaluer expérimentalement une grandeur géométrique soudre un problème de cinéma- que Analyser un mécanisme, réaliser un	8 DYN	Analyser un problème, définir une loi de mouvement Analyser un mécanisme en utilisant un graphe de structure Modéliser un solide et déterminer ses caractéristiques inertielles Déterminer un torseur cinétique, un
S CIN Ré	Évaluer expérimentalement une grandeur géométrique soudre un problème de cinémaque Analyser un mécanisme, réaliser un graphe de liaison Déterminer un vecteur vitesse, un torseur cinématique, un vecteur accélé-	2 DAN 8 DAN	Analyser un problème, définir une loi de mouvement Analyser un mécanisme en utilisant un graphe de structure Modéliser un solide et déterminer ses caractéristiques inertielles Déterminer un torseur cinétique, un torseur dynamique Proposer une démarche de résolution
S CIN Rétique 5 CIN S CIN	Évaluer expérimentalement une grandeur géométrique soudre un problème de cinématue Analyser un mécanisme, réaliser un graphe de liaison Déterminer un vecteur vitesse, un torseur cinématique, un vecteur accélération Déterminer le rapport de transmis-	8 DYN 8 DYN 8 DYN	Analyser un problème, définir une loi de mouvement Analyser un mécanisme en utilisant un graphe de structure Modéliser un solide et déterminer ses caractéristiques inertielles Déterminer un torseur cinétique, un torseur dynamique Proposer une démarche de résolution en utilisant le PFD Mettre en œuvre une démarche de
S CIN Rétique 5 CIN S CIN	Évaluer expérimentalement une grandeur géométrique soudre un problème de cinémaque Analyser un mécanisme, réaliser un graphe de liaison Déterminer un vecteur vitesse, un torseur cinématique, un vecteur accélération Déterminer le rapport de transmission d'un transmetteur Déterminer un loi ES cinématique,	8 DAN 8 DAN 8 DAN	Analyser un problème, définir une loi de mouvement Analyser un mécanisme en utilisant un graphe de structure Modéliser un solide et déterminer ses caractéristiques inertielles Déterminer un torseur cinétique, un torseur dynamique Proposer une démarche de résolution en utilisant le PFD Mettre en œuvre une démarche de résolution en utilisant le PFD soudre un problème d'énergéque Analyser un mécanisme en utilisant un graphe de structure
E CIN E CIN E CIN E CIN E CIN	Évaluer expérimentalement une grandeur géométrique soudre un problème de cinémaque Analyser un mécanisme, réaliser un graphe de liaison Déterminer un vecteur vitesse, un torseur cinématique, un vecteur accélération Déterminer le rapport de transmission d'un transmetteur Déterminer un loi ES cinématique, utiliser l'hypothèse de RSG Évaluer expérimentalement des gran-	S DYN S DYN DYN S DYN Rétiq	Analyser un problème, définir une loi de mouvement Analyser un mécanisme en utilisant un graphe de structure Modéliser un solide et déterminer ses caractéristiques inertielles Déterminer un torseur cinétique, un torseur dynamique Proposer une démarche de résolution en utilisant le PFD Mettre en œuvre une démarche de résolution en utilisant le PFD soudre un problème d'énergéque Analyser un mécanisme en utilisant



5 TEC	Déterminer l'inertie équivalente, la masse équivalente, l'énergie ciné- tique, un travail	9 PERF	Évaluer la précision en utilisant la classe de la BO
	Proposer et mettre en œuvre une démarche de résolution	S COR Co	rriger un SLCI
8 SLCI Mo	déliser un SLCI	5 COR	Analyser un choix de correcteur (compensation de pôles, nombre d'intégrations)
5 SLCI	Analyser un asservissement, propo- ser une structure d'asservissement Modéliser un SLCI en utilisant la	S COR	Régler un correcteur P graphiquement ou analytiquement
8 SLCI	transformée de Laplace	COR	Régler un correcteur PI graphiquement ou analytiquement
* SICI	Modéliser un SLCI en utilisant un schéma-bloc	S COR	Régler un correcteur à avance de phase
2 SI CI	Modéliser un SLCI en utilisant un modèle polyphysique	S COR	Modéliser un correcteur numérique
8 SLCI	Modéliser un SLCI à plusieurs en- trées, sous forme matricielle éventuel- lement	© COR	Implanter un correcteur sur une cible
	Linéariser un comportement, une équation, simplifier un modèle		odélisation des non linéarité d'un
	Modéliser un système d'ordre 1 et d'ordre 2	5 NL	Identifier une non linéarité
8 SLCI	Déterminer une FTBO et une FTBF	O NL	Modéliser une non linéarité
SLCI	Identifier des fonctions de transfert (à partir d'un schéma-bloc), mettre sous forme canonique et identifier des constantes	GEO	odéliser un système combinatoire séquentiel
	Déterminer et identifier une réponse temporelle	5 SEQ	Analyser un système séquentiel en utilisant un chronogramme, analyser un système combinatoire en utilisant
SI CI	Déterminer et identifier et analyser une réponse fréquentielle	S SEQ	une table de vérité Modélisation par équation booléenne
8 PERF Éva	luer les performances d'un SLCI	S SEQ	Modélisation par diagramme d'état
5 PERF	Évaluer la stabilité en utilisant la BF, les pôles de la BF Évaluer la stabilité en utilisant les	S NUM Ré	soudre un problème numérique- ent
8 PERF	marges de la BO	5 NUM	Mettre un problème sous forme matricielle
PERE	Évaluer la rapidité de la réponse tem- porelle	8 NUM	Résolution de f(x)
	Évaluer la rapidité à partir de la ré- ponse fréquentielle de la BO	8 NUM	Résolution d'une équation différentielle

8 NNW

ment

Résoudre un problème numérique-



PERF Évaluer la précision à partir du TVF



