



**MINISTÈRE
DE L'ÉDUCATION
NATIONALE
ET DE LA JEUNESSE**

*Liberté
Égalité
Fraternité*

Rapport du Jury

Concours : CAPET-CAFEP externe

Section : Sciences industrielles de l'ingénieur

Option : ingénierie informatique

Session 2022

Rapport de jury présenté par : Pascale COSTA, Inspectrice Générale de l'Education nationale, du Sports et de la recherche.
Présidente du jury

Sommaire

Avant-propos	3
Remerciements.....	4
Résultats statistiques	5
Épreuve écrite disciplinaire.....	6
A. Présentation de l'épreuve	6
B. Sujet	6
C. Éléments de correction	7
D. Commentaires du jury	22
E. Résultats	24
Épreuve écrite disciplinaire appliquée.....	25
A. Présentation de l'épreuve	25
B. Sujet	25
C. Éléments de correction	26
D. Commentaires du jury	34
E. Résultats	35
Épreuve de leçon.....	36
A. Présentation de l'épreuve	36
B. Déroulement de l'épreuve	36
C. Commentaires du jury	38
D. Résultats	43
Épreuve d'entretien	44
A. Présentation de l'épreuve	44
B. Déroulement de l'épreuve	44
C. Commentaires du jury	45
D. Ressources mobilisables	47
E. Résultats	47

Avant-propos

À compter de la session 2022, les épreuves de ce concours sont modifiées :

<https://www.devenirenseignant.gouv.fr/cid158866/epreuves-capet-externe-cafep-capet-sii.html>

Les attentes du concours du Capet et du Cafep de sciences industrielles de l'ingénieur (SII) sont définies par l'arrêté du 25 janvier 2021 qui en fixe l'organisation. Les concours de recrutement d'enseignants n'ont pas pour seul objectif de valider les compétences scientifiques et technologiques des candidats ; ils doivent aussi valider les compétences professionnelles qui sont souhaitées par l'État employeur qui recrute des professeurs. L'excellence scientifique et la maîtrise disciplinaire sont indispensables pour présenter le concours, mais pour le réussir, les candidats doivent aussi faire preuve de qualités didactiques et pédagogiques et de bonnes aptitudes à communiquer.

Les deux épreuves d'admissibilité sont construites de manière à évaluer un spectre large de compétences scientifiques et technologiques : la première épreuve intitulée « épreuve disciplinaire » est spécifique à l'option choisie lors de l'inscription (option ingénierie des constructions, option ingénierie électrique, option ingénierie informatique et option ingénierie mécanique), la seconde intitulée « épreuve écrite disciplinaire appliquée » est commune aux quatre options.

Les deux épreuves d'admission sont complémentaires des épreuves d'admissibilité. La première épreuve, intitulée « leçon » est spécifique à l'option ; elle a pour objet la conception et l'animation d'une séance d'enseignement dans l'option choisie. Elle permet d'apprécier à la fois la maîtrise disciplinaire, la maîtrise de compétences pédagogiques et de compétences pratiques ainsi que la capacité du candidat à réfléchir aux enjeux scientifiques, technologiques, didactiques, épistémologiques, culturels et sociétaux que revêt l'enseignement du champ disciplinaire du concours. L'évaluation de cette épreuve s'appuie sur le référentiel des compétences professionnelles des métiers du professorat et de l'éducation (publié au BOEN du 25 juillet 2013). La seconde épreuve, intitulée « entretien » porte sur la motivation du candidat et son aptitude à se projeter dans le métier de professeur au sein du service public de l'éducation ; sa définition est commune à l'ensemble des concours externe de recrutement d'enseignants.

Ces épreuves d'admission, dont le coefficient total est le double de celui des épreuves d'admissibilité, ont eu une influence significative sur le classement final.

Les candidats et leurs formateurs sont invités à lire avec application les commentaires et conseils donnés dans ce rapport et dans ceux des sessions antérieures afin de bien appréhender les compétences ciblées. La préparation à ces épreuves commence dès l'inscription au concours.

Pour l'épreuve d'admission pratique, l'accès à Internet était autorisé afin de mettre les candidats dans les conditions du métier qu'ils envisagent d'exercer. Mais cela ne doit pas masquer le fait que la réflexion, la cohérence, l'appréciation du niveau des élèves et la précision pédagogique dans les explications sont des qualités précieuses pour un futur enseignant.

Dans toutes les épreuves, le jury attend des candidats une expression écrite et orale irréprochable. Le Capet/Cafep est un concours exigeant qui impose de la part des candidats un comportement et une présentation exemplaires. Le jury reste vigilant sur ce dernier aspect et invite les candidats à avoir une tenue adaptée aux circonstances particulières d'un concours de recrutement de cadres de catégorie A de la fonction publique.

155 postes étaient proposés pour la session 2022 de ce concours externe public et 4 postes pour le privé. Il a été impossible de pourvoir tous les postes pour le public : seuls 27 candidats ont été admis.

Si globalement, les candidats présents à cette session d'admission étaient bien préparés, l'admission n'a pu être prononcée pour ceux dont les prestations n'ont pas donné la garantie qu'ils étaient aptes à embrasser la carrière de professeur de sciences industrielles de l'ingénieur. Cela est regrettable dans la mesure où les besoins dans les établissements scolaires sont importants.

Pour conclure cet avant-propos, le jury souhaite que ce rapport soit une aide efficace aux futurs candidats. Tous sont invités à se l'approprier par une lecture attentive.

Remerciements

Le lycée Roosevelt de Reims a accueilli les épreuves d'admission de cette session 2022 des quatre options du Capet/Cafep externe section sciences industrielles de l'ingénieur.

Les membres du jury tiennent à remercier le proviseur du lycée et son adjointe, son directeur délégué aux formations professionnelles et technologiques, ses collaborateurs et l'ensemble des personnels pour la qualité de leur accueil et l'aide efficace apportée tout au long de l'organisation et du déroulement de ce concours qui a eu lieu dans d'excellentes conditions.

Résultats statistiques

CAPET externe public :

Session	Nombre de postes	Inscrits	Présents aux épreuves écrites	Admissibles	Présents aux épreuves orales	Admis
2019	61	270	90	70	57	39
2020	62	222	81	64	50	32
2021	60	199	75	60	52	39
2022	55	117	42	37	34	27

CAFEP CAPET privé :

Session	Nombre de postes	Inscrits	Présents aux épreuves écrites	Admissibles	Présents aux épreuves orales	Admis
2019	3	68	25	8	7	3
2020	4	58	24	10	6	4
2021	4	67	31	10	8	4
2022	4	46	22	12	12	4

Statistiques obtenues à l'admissibilité et à l'admission à la session 2022 :

		CAPET (public)	CAFEP (privé)
Admissibilité	Moyenne obtenue par le premier candidat admissible	13,95	13,2
	Moyenne obtenue par le dernier candidat admissible	5,01	7,55
	Moyenne des candidats non éliminés	7,90	8,96
	Moyenne des candidats admissibles	7,90	9,97
Admission	Moyenne obtenue par le premier candidat admis	16,86	14,99
	Moyenne obtenue par le dernier candidat admis	7,68	13,36
	Moyenne des candidats présents	10,20	11,55
	Moyenne des candidats admis	11,07	14,28

Épreuve écrite disciplinaire

A. Présentation de l'épreuve

Durée : 5 heures
Coefficient 2

L'épreuve, spécifique à l'option choisie, porte sur l'étude d'un système, d'un procédé ou d'une organisation.

Elle a pour but de vérifier que le candidat est capable, à partir de l'exploitation d'un dossier technique remis par le jury, de conduire une analyse critique de solutions technologiques et de mobiliser ses connaissances scientifiques et technologiques pour élaborer et exploiter les modèles de comportement permettant de quantifier les performances d'un système ou d'un processus lié à la spécialité et définir des solutions technologiques.

L'épreuve est notée sur 20. Une note globale égale ou inférieure à 5 est éliminatoire.

B. Sujet

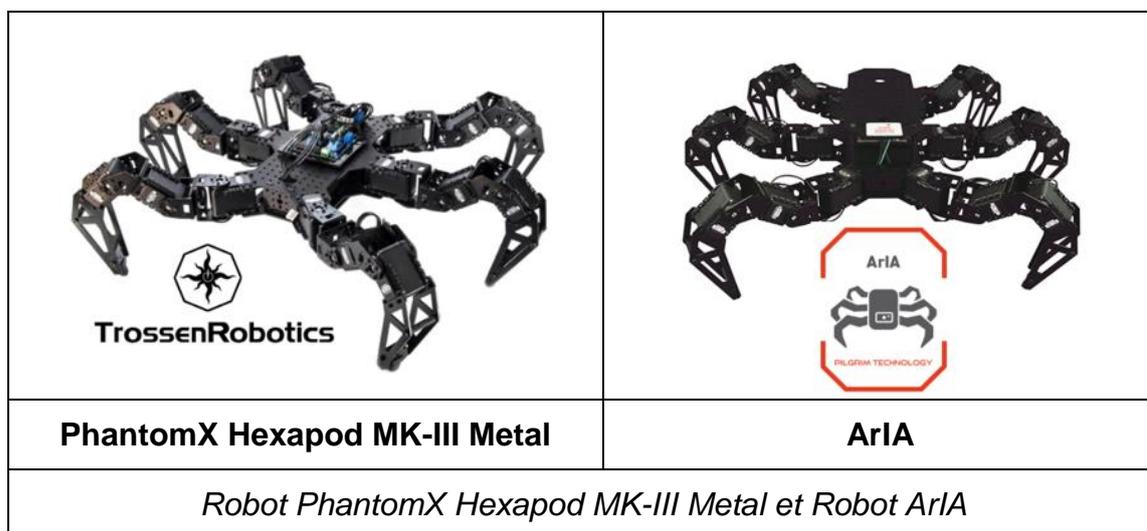
Le sujet est disponible en téléchargement sur le site du ministère à l'adresse :

https://media.devenirenseignant.gouv.fr/file/capet_externe/87/3/s2022_capet_externe_sii_informatique_1_1424873.pdf

Le support de l'étude est un hexapode destiné à la surveillance des lieux difficiles d'accès. Il s'agit d'un système développé et proposé par la société Pilgrim Technology (spécialiste de l'inspection industrielle) de nom « AriA ». <https://www.pilgrim-technology.com/portfolios/aria/>

Une vidéo est disponible à l'adresse suivante : <https://www.youtube.com/watch?v=T4GkABeRdXc>

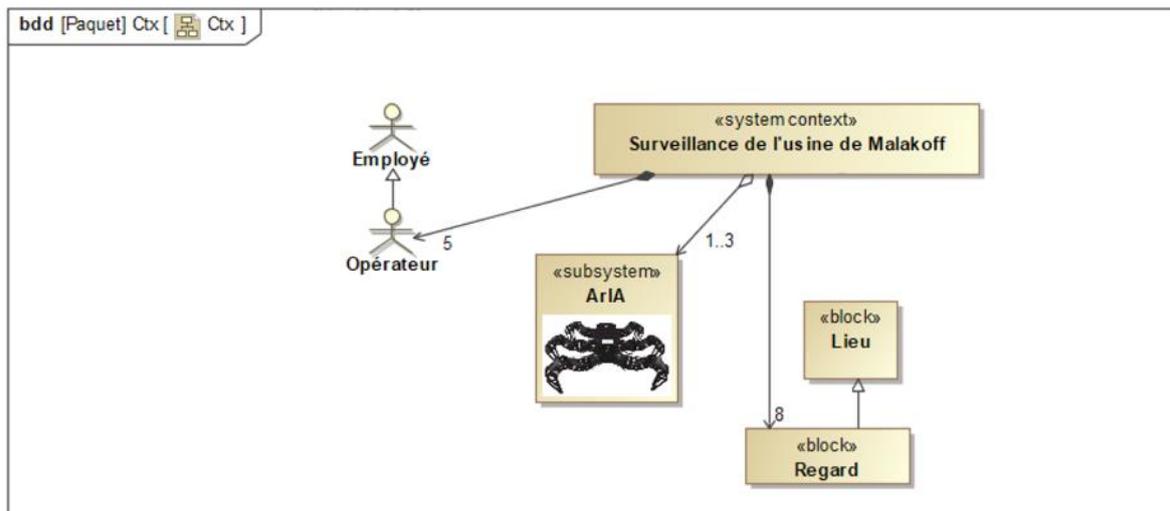
Ce support provient d'une structure Open Source développée par la société Trossen Robotics disponible à l'adresse suivante : <https://www.trossenrobotics.com/phantomx-ax-hexapod.aspx>



Le sujet proposé aux candidats consiste principalement à étudier le remplacement de la carte de commande originale de type Arduino par une carte de commande de type Raspberry Pi afin de coller au plus près au prototype de la société Pilgrim Technology et sa carte Nvidia Jetson TX1.

C. Éléments de correction

Question 1



Question 2

La première flèche entre *Surveillance de l'usine de Malakoff* et *Regard de visualisation* est une relation de composition, cela signifie que la durée de vie de la Surveillance de l'usine et de la présence des regards de visualisation est identique.

La seconde flèche entre *Surveillance de l'usine de Malakoff* et *Aria* est une relation d'agrégation, cela signifie que la durée de vie entre ces deux éléments n'est pas identique ; en effet, dans le projet, la solution actuelle de surveillance est faite à partir de Robots Aria mais cette solution peut être amenée à évoluer et à être remplacée, soit par l'utilisation d'autres robots, soit par une autre solution de surveillance.

La troisième flèche entre *Employé* et *Opérateur* est une relation de dérivation / spécialisation, cela signifie que l'opérateur est un employé plus spécialisé. Il a toutes les qualifications de l'employé mais il possède en plus les qualifications de l'opérateur de surveillance.

Question 3

Les robots Aria, équipés de caméra ou de caméra thermique, sont capables de se déplacer dans des endroits difficiles d'accès. Il est possible de reprendre la main pour une approche fine à partir d'un joystick, ce qui permet aux opérateurs de surveiller l'usine en direct. Des caméras peuvent également faire ce travail de surveillance mais elles n'ont pas la possibilité de se déplacer. Il faudrait alors les motoriser pour permettre une vue plus large. Il faut cependant être certain de couvrir la totalité du lieu à surveiller.

Question 4

La notion d'Open source dans ce cas de figure signifie que le robot Hexapod développé par la société Trossen Robotics est totalement ouvert et qu'aucune partie n'est volontairement dissimulée ou protégée par un brevet. Les plans sont fournis et le code de fonctionnement est disponible et documenté.

Question 5

Il y a plusieurs méthodes pour répondre à cette question.

Une méthode par simple règle de trois : $412 \times 150 / 512 = 120,7^\circ$ et $612 \times 150 / 512 = 179,3^\circ$

Le débattement est donc de $58,59^\circ$ proche de 60° .

Une seconde méthode en utilisant la résolution proposée dans la documentation : $412 \times 0,29 = 119,5^\circ$

Et $612 \times 0,29 = 177,48^\circ$

Le débattement est alors de 58° , voisin de 60° .

Il est à noter que la résolution proposée par la documentation est arrondie car la résolution est en fait plus proche de 0,293, ce qui rapproche des résultats de la première méthode.

Question 6

Communication asynchrone (pas de fil d'horloge et pas de transmission auto porteuse d'horloge), half duplex car communication bidirectionnelle mais un seul fil de transmission.

Question 7

Sur la première copie d'écran, on transforme l'ID Usine (c'est-à-dire l'ID 1 en ID 5). On vient donc de reprogrammer le servo-moteur pour qu'il serve de Tibia dans la patte de référence.

Sur la seconde copie d'écran, on vérifie que la programmation précédente s'est correctement déroulée en demandant le contenu du registre contenant le nouvel ID grâce à la commande Read. (Il est amusant de devoir le demander avec le nouvel ID !) Le résultat est affiché dans la quatrième trame visible sur la figure.

En résumé, on reprogramme l'ID 1 en ID 5 et on vérifie que la reprogrammation s'est bien déroulée.

Question 8

Dans les deux cas, il s'agit du checksum. Ils se calculent sur les données « aléatoires » de la trame, c'est-à-dire en excluant les octets d'entête.

On obtient : $0x01 + 0x04 + 0x03 + 0x03 + 0x05 = 0x10$ donc $\text{NOT}(0x10) = 0xEF$

On obtient : $0x05 + 0x03 + 0x00 + 0x05 = 0x0D$ donc $\text{NOT}(0x0D) = 0xF2$

Question 9

Il faut reprogrammer un nouveau servo-moteur avec l'ID 3. On procède par analogie avec la trame présentée sur le document technique.

On obtient : la trame suivante :

Entête : $0xFF ; 0xFF$

Champs de données :

$0x01$: ID du servo-moteur ;

$0x04$: Nombre d'octets à suivre, lui y compris, sans compter le checksum ;

$0x03$: Opération d'écriture (write) ;

$0x03$: Registre d'adresse 3 correspondant au registre d'ID ;

$0x03$: Valeur de la donnée soit la valeur 3 car on veut reparamétrer le servo-moteur d'ID 1 avec la valeur 3 ;

Calcul du checksum : $0x01 + 0x04 + 0x03 + 0x03 + 0x03 = 0x0E$ donc $\text{NOT}(0x0E) = 0xF1$

La seconde trame est celle du résultat de la demande Read, elle doit renvoyer le contenu du registre contenant le numéro de l'ID, c'est-à-dire 3.

Soit au final : $0xFF ; 0xFF ; 0x01 ; 0x04 ; 0x03 ; 0x03 ; 0x03 ; 0xF1$

Entête : $0xFF ; 0xFF$

Champs de données :

$0x03$: ID du servo-moteur ;

$0x03$: Nombre d'octets à suivre, lui y compris, sans compter le checksum ;

$0x00$: Donnée non significative car réponse à une demande de lecture

$0x03$: Valeur de la donnée retournée (donc valeur 3 car la demande était la lecture du registre d'ID).

Calcul du checksum : $0x03 + 0x03 + 0x00 + 0x03 = 0x09$ donc $\text{NOT}(0x09) = 0xF6$

Header		ID	Len	I/E	Param		Cksm
FF	FF	01	04	03	03	03	F1

Header		ID	Len	I/E	Pa...	Cksm
FF	FF	03	03	00	03	F6

Question 10

Ce type de câblage en réseau permet de s'affranchir d'un câblage en étoile et donc d'un point principal disposant de 18 départs vers les servo-moteurs. Il facilite ainsi grandement le câblage vers les parties les plus éloignées du robot.

L'inconvénient majeur réside dans la fiabilité, en effet si un servo-moteur ou un câble n'est plus fonctionnel, il risque d'entraîner la perte de communication vers les servo-moteurs situés en aval de ce dernier.

Question 11

On a sur la trame :

Entête : 0xFF ; 0xFF Pas porteur d'information

Champs de données :

ID : 0xFE ; C'est-à-dire 254 en décimal : ID de broadcast : On s'adresse à tous les servos-moteurs ;

LEN : 0x05 : La taille des données après cette information est de 5 octets ;

I/E : 0x03 : Opération d'écriture (code de Write) ;

Adresse : 0x1E ; C'est-à-dire 30 en décimal : Registre de mise en position du servo-moteur ;

Data : 0x0002 donc 0x0200 (car little endian), c'est-à-dire 512 en décimal sur un total de 1024 positions (centrage du servo-moteur) ;

Calcul du checksum : $0xFE + 0x05 + 0x03 + 0x1E + 0x00 + 0x02 = 0x116$ réduit à $0x16$ donc $NOT(0x16) = 0xD9$.

30	Goal Position
----	---------------

Pour conclure, on demande un centrage de tous les servo-moteurs.

Question 12

La communication est de type Asynchrone 8 bits, 1 stop bit et pas de parité. Il y a nécessairement un bit de start dans ce type de transmission donc si on rajoute le bit de start, il y a alors 10 bits transmis au total pour la transmission d'un octet. La trame totale nécessite 9 octets soit 90 bits. La vitesse d'émission est de 1 000 000 bits par seconde. On obtient donc une durée de trame de 90 µs.

La trame se compose de deux octets header qui ne sont pas porteurs d'information et d'un checksum qui ne comporte pas d'information utile.

Les informations utiles se limitent à l'ID, la longueur, l'opération d'écriture, l'adresse et la donnée, soit un ensemble de 6 octets. On a donc 48 bits utiles sur un total de 90, soit un rapport de 53,3 %.

Question 13

L'architecture complète est basée sur une carte Raspberry Pi 3 qui dispose de plusieurs ports USB. Un des ports USB est relié au Convertisseur U2D2 qui permet le début du chainage vers les concentrateurs (Hub). Sur le principe de la patte de référence, les trois servo-moteurs des différentes pattes sont montés en Daisy Chain afin de minimiser le câblage. Tous les servo-moteurs peuvent ainsi être pilotés par rapport au logiciel fourni par la société ROBOTIS, ce qui permet d'une part de les tester individuellement et d'autre part de les tester collectivement par l'utilisation de commande de Broadcast. Le robot dispose donc de toute l'architecture matérielle permettant la programmation de ses déplacements à partir d'une commande numérique.

Question 14

```
CDCgestionPortSerieStaticOnly  
opérations  
+ouverturePortSerie() : int  
+fermeturePortSerie( serialPort : int ) : void  
+ecriturePortSerie( serialPort : int, msg : string ) : void
```

Les traits de soulignement indiquent que les méthodes sont statiques et les caractères + indiquent que les méthodes sont publiques.

Question 15

Ouverture du port :

```
int hPortSerie = CDcGestionPortSerieStaticOnly::ouverturePortSerie ();
```

Fermeture du port :

```
CDcGestionPortSerieStaticOnly::fermeturePortSerie (hPortSerie);
```

Question 16

Le second paramètre est une adresse, en l'occurrence, l'adresse de msg[i], la taille de msg[i] est égale à 1, donc le cœur de la boucle écrit un seul caractère à chaque fois. Cela est confirmé par le nombre de fois où la boucle s'exécute. (string::size() et string::length() de l'espace de nom std fonctionnent de la même manière et retournent la longueur de la chaîne.)

Question 17

On obtient alors :

```
class CDJServo {  
private :  
    int mID;  
    int mPortSerie;  
    int mPositionCentraleAbsolue = 512;  
    float mPositionCentraleAngulaire = 150;  
    float mPositionMinimaleAngulaire = 0;  
    float mPositionMaximaleAngulaire = 300;  
  
public :  
    CDJServo (int ID = -1, int portSerie = -1) {  
        this->mID = ID;  
        this->mPortSerie = portSerie;  
        this->setPourcentageVitesse(15); //15 % de la vitesse maximale  
    }  
  
    void setPositionAbsolue (int positionAbsolue);  
    void setPositionAngulaire (float positionAngulaire);  
    void setPourcentageVitesse (float pourcentageVitesse = 10.0);  
  
private :  
    char calculChecksum (std::string msg);  
};
```

Question 18

Une fonction Template représente un patron de fonction. Cette fonction sera créée par le compilateur lors de son appel qui se fera nécessairement avec un type de paramètre connu par ce dernier et indiqué par la lettre T, qui suit le mot clé typename, dans l'entête de la fonction.

L'objectif de la fonction binary_repr() est de retourner une chaîne de caractères contenant les valeurs des bits qui représentent la donnée T donc de retourner l'équivalent binaire de la donnée T, ce qui permet de mettre au point la fonction de calcul du checksum pour la trame.

Question 19

On obtient :

Valeur de i	Caractère courant	Somme courante	Somme courante (entier)
0	0000 0001	0000 0001	1
1	0000 0101	0000 0110	6
2	0000 0011	0000 1001	9
3	0000 1100	0001 0101	21
4	0110 0100	0111 1001	121
5	1010 1010	0010 0011	35
Somme finale complétée		Somme finale complétée (entier)	
1101 1100		220	

La valeur obtenue est 1101 1100 soit 0xDC, ce qui est bien la valeur indiquée par la documentation.

Question 20

Attention, le document DR3 fait référence, dans son titre, à la méthode setPositionAbsolue() à la place de la méthode setPositionAngulaire(). Il s'agit d'une coquille dans le sujet.

```
void CDJServo::setPositionAngulaire (float positionAngulaire) {
    int positionAbsolue;
    if (positionAngulaire > this->mPositionMaximaleAngulaire)
        positionAbsolue = this->mPositionCentraleAbsolue;
    else if (positionAngulaire < this->mPositionMinimaleAngulaire)
        positionAbsolue = this->mPositionCentraleAbsolue;
    else
        positionAbsolue = int(positionAngulaire*1023/300);

    this->setPositionAbsolue(positionAbsolue);
}
```

On peut accepter 1024 et on peut ne pas écrire **this ->** dans le déclenchement de la méthode **setPositionAbsolue()**.

Question 21

```
class IDJVerification {
public :
    virtual void verificationIdentification (void) = 0; // Méthode virtuelle pure
    virtual void verificationMouvement (void) = 0; // Méthode virtuelle pure
};
```

Pour la représentation UML, il faut retenir que la représentation normalisée est de type lollypop. On peut admettre :



Dans la représentation de droite, il faut remarquer le rond vert représentant la notation lollypop ou notation sucette.

Question 22

```
void CDJServo::verificationMouvement (void) {
    this->setPositionAngulaire(this->mPositionCentraleAngulaire); //On place le servo en position
centrale soit 150°
    sleep(1); // pas nécessaire mais préférable
    for (int i = 0; i < 2; i++) {
        this->setPositionAngulaire(this->mPositionCentraleAngulaire + 20); // On fait un débattement
de +20°
        sleep(1);
        this->setPositionAngulaire(this->mPositionCentraleAngulaire - 20); // On fait un débattement de
-20°
        sleep(1);
    }
    this->setPositionAngulaire(this->mPositionCentraleAngulaire); // On le replace en position
centrale soit 150°
}
```

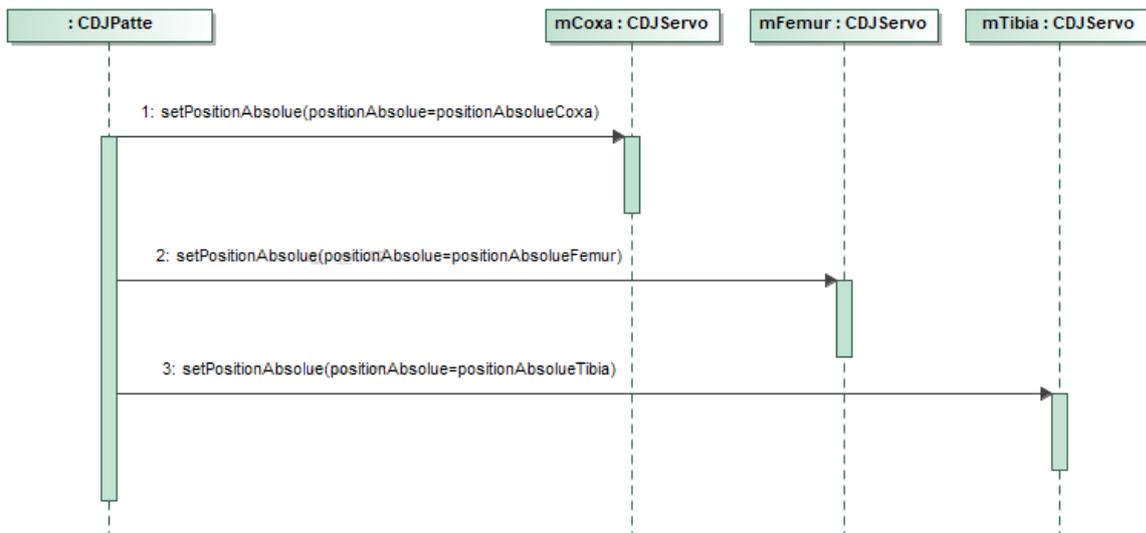
Question 23

Le passage par référence permet de créer un alias pour le servo moteur, il évite la redéfinition d'un nouveau servo-moteur. Il est possible d'utiliser un pointeur sur un objet de la classe CDJServo, soit CDJServo * ptCoxa par exemple mais le code des méthodes dépend alors de ce choix. Compte tenu du choix mis en place, le corps du constructeur est :

```
CDJPatte::CDJPatte (CDJServo& coxa, CDJServo& femur, CDJServo& tibia) {
    this->mCoxa = coxa;
    this->mFemur = femur;
    this->mTibia = tibia;
}
```

Question 24

Attention : Dans le sujet, sur la figure 15, il y avait une inversion entre mFemur::CDJServo et mTibia::CDJServo. Il faut lire le diagramme de séquence, reproduit ci-dessous.



```
void CDJPatte::setPositionAbsolue (int positionAbsolueCoxa, int positionAbsolueFemur, int
positionAbsolueTibia) {
    this->mCoxa.setPositionAbsolue(positionAbsolueCoxa);
    this->mFemur.setPositionAbsolue(positionAbsolueFemur);
    this->mTibia.setPositionAbsolue(positionAbsolueTibia);
}
```

Question 25

La méthode **setPositionAngulaire()** de la classe **CDJPatte** a pour objectif de placer les trois articulations de la patte dans une position angulaire donnée. Elle attend trois angles (dans l'ordre coxa, fémur et tibia) et après vérification de la validité de ces angles (sur le même principe que la méthode **setPositionAngulaire()** de la classe **CDJServo**, elle génère les trois positions absolues avant de déclencher la méthode **setPositionAbsolue()** de sa propre classe.

Question 26

```
void CDJPatte::verificationMouvement (void) {
    this->mCoxa.CDJServo::verificationMouvement();
    this->mFemur.CDJServo::verificationMouvement();
    this->mTibia.CDJServo::verificationMouvement();
}
```

Question 27

```
void CDJHexapode::equilibreHautRepos (void) {

    this->mPatteBabordProue.setPositionAngulaire(150+20,150-41,150+77);
    this->mPatteTribordProue.setPositionAngulaire(150-20,150+41,150-77);

    this->mPatteBabordPoupe.setPositionAngulaire(150-20,150-41,150+77);
    this->mPatteTribordPoupe.setPositionAngulaire(150+20,150+41,150-77);

                this->mPatteBabordCentre.setPositionAngulaire(150,150-41,150+77);
                this->mPatteTribordCentre.setPositionAngulaire(150,150+41,150-77);
}
```

Question 28

On obtient :

```
this->mPatteBabordProue.CDJPatte::verificationMouvement();
```

Question 29

La durée de la vérification d'un seul servo-moteur est de 4 secondes. La durée de vérification d'une patte est de 12 secondes car il y a trois servo-moteurs par patte. La durée de vérification de l'hexapode est donc de 72 secondes car il y a six pattes.

Question 30

On peut utiliser un pattern (modèle de développement) issu du **GoF** (Gang of Four) et dans ce cas le modèle dit du Singleton. La classe **CDJHexapode** peut alors devenir la classe **CDJHexapodeSingleton**.

Question 31

La partie précédente avait montré que l'architecture matérielle permettait de programmer le robot de manière totalement numérique (exigence 1.1.1.R). Cette partie indique que chaque servo-moteur peut être piloté aussi bien indépendamment que comme étant membre d'une patte et plus généralement de l'hexapode dans sa totalité. On dispose des classes **CDJServo**, **CDJPatte** et **CDJHexapode**, chacune d'entre elles spécialisée à son niveau. Un modèle cinématique inverse permet de déterminer les valeurs angulaires de tous les servo-moteurs pour réaliser les différents mouvements. La démarche est totalement objet (exigence 1.2) minimisant les modifications à mettre en place en cas de modification de l'architecture matérielle.

Question 32

Le port utilisé est le port 8080.

Question 33

En appelant le fichier de cette manière qui correspond au nom par défaut, l'opérateur n'aura qu'à entrer l'adresse du serveur dans l'URL de son navigateur sans spécifier de nom particulier supplémentaire.

Question 34

L'attribut « id » est unique et permet d'identifier la balise alors que « class » peut être commun à plusieurs balises. L'attribut « id » est identifiable grâce au symbole # alors que « class » commence par un point.

Question 35

```
article {  
    display : flex;  
    flex-direction : column;  
    align-items : center;  
}
```

Question 36

```
header>img {  
    width : 250px;  
}
```

Question 37

```
@media only screen and (max-width: 900px) {  
    section {  
        display: grid;  
        grid-template-columns: auto;  
    }  
    header>img {  
        width: 180px;  
    }  
}
```

Question 38

Appui sur Play → videoCamera()
Appui sur Stop → imageVideo()
Appui sur Photo → prendrePhoto()

Question 39

« let » permet de déclarer une variable sans besoin de l'initialiser. (Sa portée est limitée à celle du bloc courant.)

« const » permet de déclarer une constante et doit être initialisé. (Sa portée est aussi limitée à celle du bloc courant.)

Question 40

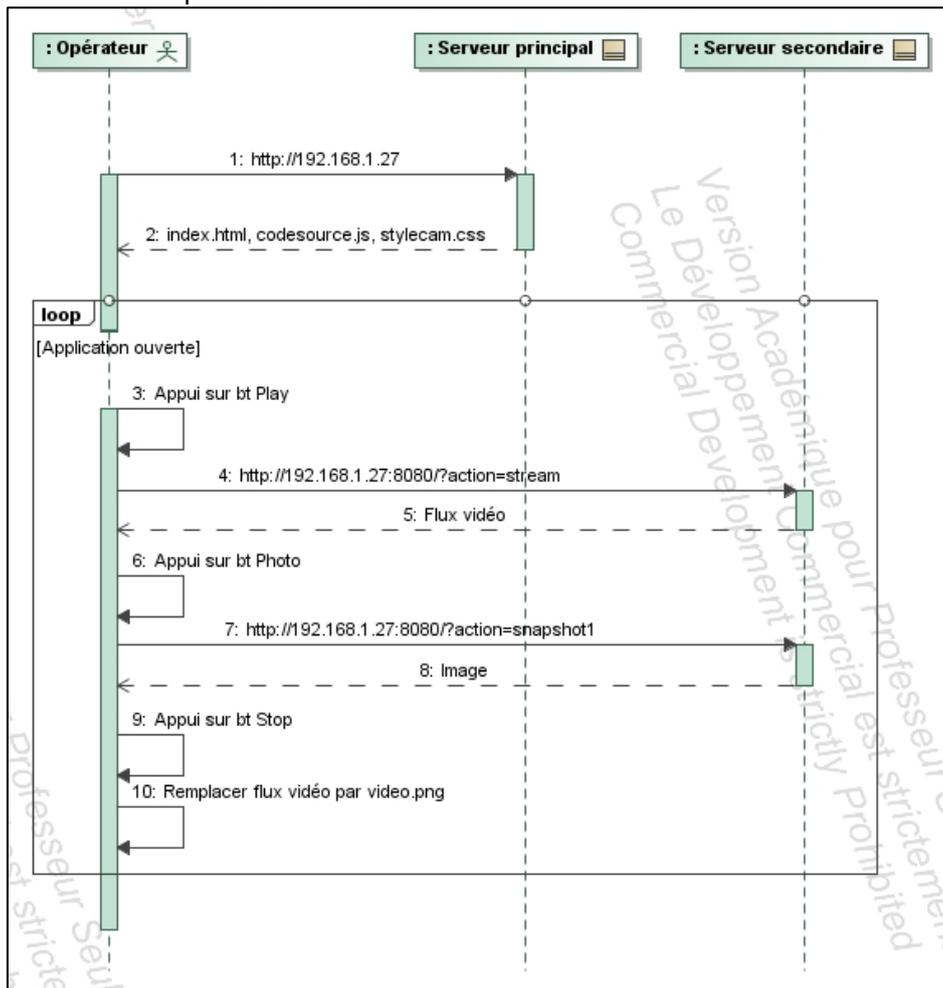
```
function imageVideo() {  
    imgVideo.src = "images/accueil.png";  
}
```

Question 41

```
function prendrePhoto() {  
    const photo = document.querySelector("#idphoto");  
  
    if (imgVideo.src == urlCourante+"/images/accueil.png"){  
        alert("pas de flux vidéo");  
    }  
    else {  
  
        const canvasPhoto = document.createElement("canvas");  
        const ctx = canvasPhoto.getContext('2d');  
        const newText = document.createElement("p");  
        newText.innerHTML = "Photo "+cptPhotos;  
        photo.appendChild(canvasPhoto);  
        ctx.drawImage(imgVideo, 0, 0, 250, 150);  
        photo.appendChild(newText);  
        cptPhotos +=1;  
    }  
}
```

Question 42

Les différentes possibilités permettent d'afficher le flux vidéo, de prendre des photos, et de stopper l'affichage du flux vidéo en le remplaçant par une image par défaut. Elles correspondent aux critères de l'exigence de 1.4 et de sa précision 1.4.R.



Question 43

L'utilisation du terme **this** comme second paramètre représente l'objet lui-même sur lequel s'applique la méthode, en l'occurrence l'objet, instance de la classe CDcJoystickEvenement. Cet objet n'est constitué que d'un seul attribut de type structurée js_event qui sera renseigné par cette fonction puisqu'on lui passe son adresse. L'utilisation de (***this**) dans le contenu de la fonction **sizeof()** permet d'obtenir le nombre d'octets à lire.

L'appel de cette méthode met donc à jour le contenu de l'attribut privé mEvenement de type **js_event** et retourne 0 s'il n'y a pas d'erreur.

Question 44

```
while (hEvent.lectureEvenement(hJoystick) == 0) {
    switch (hEvent.getEvenement().type) {

        case JS_EVENT_BUTTON :

//Gestion équilibre Haut Maximal et équilibre Haut Repos
            if ((hEvent.getEvenement().number == 4 ) && (hEvent.getEvenement().value == 1)) {
                hexapode.equilibreHautMaximal();
            }
            if ((hEvent.getEvenement().number == 5) && (hEvent.getEvenement().value == 1)) {
                hexapode.equilibreHautRepos();
            }
            break;

        default :
            /* Ignore init events. */
            break;
    }
}
```

Question 45

Il s'agit d'un modèle permettant la communication inter processus (IPC - Inter Process Communication) afin de permettre à divers processus de communiquer aussi bien sur une même machine qu'à travers un réseau TCP/IP.

Question 46

La fonction bind(), qui signifie lier, permet de lier le socket que l'on a créé précédemment grâce à la fonction socket() à un point de communication défini par une adresse et un port.

Question 47

L'adresse IP de communication est l'adresse locale 127.0.0.1. Elle permet la communication au sein de l'hexapode, on aurait pu remplacer cette adresse IP par localhost.

Question 48

```
<?php
// Réception de la chaine de caractères
switch ($_POST['cmd']) {

    case "forward":
        $data = 0;
        break;

    case "left":
        $data = 3;
```

```

        break;

    case "stop":
        $data = 5;
        break;

    case "right":
        $data = 1;
        break;

    case "backward":
        $data = 2;
        break;

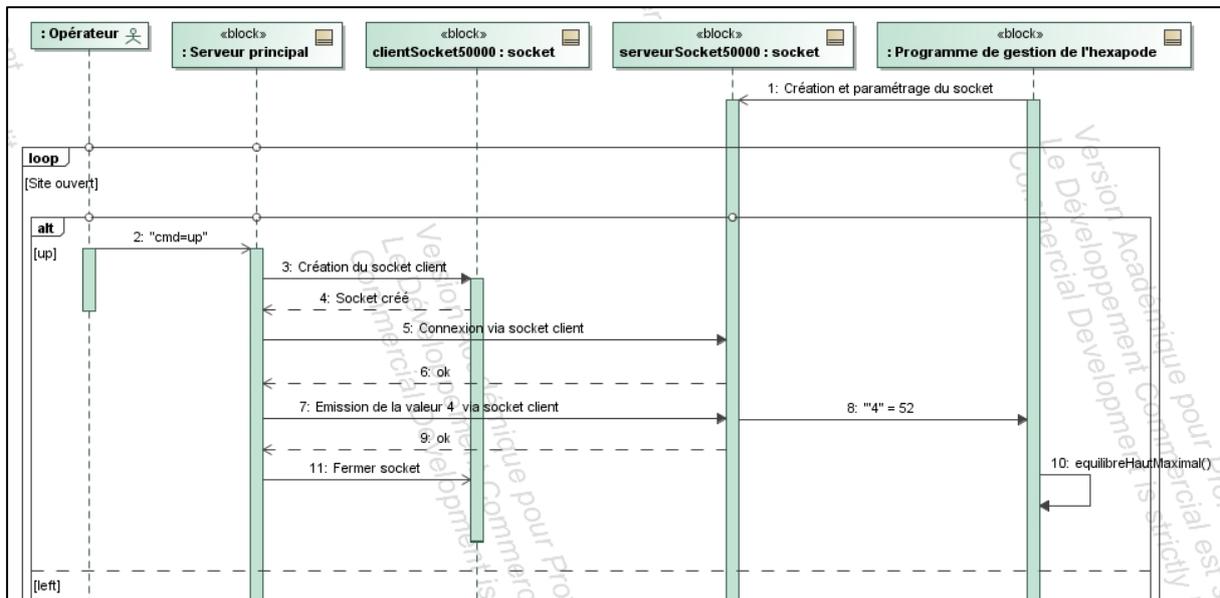
    case "up":
        $data = 4;
        break;

    case "down":
        $data = 6;
        break;

    default:
        $data = "A";
        break;
};

```

Question 49



Question 50

Les deux solutions permettent de garantir le pilotage dans tous les cas de figure mais l'exigence 1.3 n'est pas respectée. En effet l'interface Web est fonctionnelle et correspond à la réalisation de l'exigence 1.3.1 et à sa précision 1.3.1.R. Le joystick est fonctionnel et sa mise en œuvre correspond à l'exigence 1.3.2 et à sa précision 1.3.2.R.

Cependant l'exigence 1.3 n'est pas satisfaite car les deux méthodes de pilotage, en l'état actuel du développement de la solution logicielle, sont mutuellement exclusives car les deux utilisent une boucle d'attente. La première attend une information par socket, la seconde un évènement par joystick.

La réalisation de l'exigence 1.3 requiert la modification de la prise en compte des événements du joystick.

Une solution possible consiste à mettre en place, pour le joystick, une solution à base de client-serveur en reprenant le serveur du programme principal et en créant un client qui attend les événements joystick et les émet, après traitement via les sockets vers le serveur.

Question 51

La première ligne de commande permet grâce à la commande `add-apt-repository` d'ajouter le nom du dépôt dans les dépôts connus par aptitude. Pour cela, il faut se placer en super utilisateur (`sudo`) et le mot de passe du compte est demandé. Le sélecteur `-y` permet simplement de passer la commande sans que celle-ci ne demande de confirmation. Le terme `ppa` indique par ailleurs Personal Package Archives.

La seconde ligne de commande permet de mettre à jour l'ensemble des informations relatives aux versions des fichiers disponibles dans les dépôts et présentes sur la machine Linux.

La troisième ligne de commande permet d'installer le paquet (le logiciel) `sqlitebrowser` sans demander la confirmation grâce à `-y`.

Question 52

```
mkdir -m777 pourSQLite  
ls -l  
cd pourSQLite
```

La seconde ligne de commande affiche : `drwxrwxrwx 2 XXX XXX 4096 nov. 6 14 :45 pourSQLite`

Les trois informations `rwx`, indiquent bien que tous les utilisateurs disposent de toutes les permissions.

Le premier groupe `rwx` indique les permissions pour le possesseur du fichier (user permissions).

Le second groupe `rwx` indique les permissions pour les membres du groupe (group permissions).

Le troisième groupe `rwx` indique les permissions pour tout le monde (les utilisateurs qui ne sont pas présents dans les deux premières catégories) (other permissions).

Une autre solution consiste à créer le répertoire sans s'occuper de manière spécifique des permissions et de modifier ces dernières grâce à la commande `chmod`.

```
mkdir pourSQLite  
chmod -R 777 pourSQLite  
ls -l  
cd pourSQLite
```

Question 53

```
wget -c https://www.sqlite.org/src/file/ext/misc/fileio.c -O fileio.c
```

On peut accepter l'utilisation de `wget` sans les deux spécificateurs

```
wget https://www.sqlite.org/src/file/ext/misc/fileio.c
```

On peut également utiliser `curl`.

Question 54

```
sudo apt-get install libsqlite3-dev
```

Question 55

Il s'agit d'un fichier d'extension `so`, créé avec l'option `shared`, c'est-à-dire une librairie liée dynamiquement (équivalent des DLL en Windows).

Question 56

Si on lit le schéma Entités - Associations à partir de l'entité Lieu, cela signifie : Un lieu est inspecté par 0 à N RobotAria(s), cela indique qu'un lieu peut n'avoir jamais été inspecté par un robot.

Question 57

Si on conserve ce couple comme clé primaire, il n'est pas possible de « conserver » l'enregistrement d'une nouvelle inspection. En effet, un même regard peut être inspecté plusieurs fois par le même robot (à des dates différentes) et l'intérêt est de conserver une trace de cette inspection dans la base de données. La clé primaire ID_I permettra d'identifier cette « mission » de surveillance pour ce regard, ce qui ne serait pas possible avec le couple ID_R, ID_L

Question 58

BLOB : Binary Large Object. Il s'agit de données (larges) sauveées sous la forme d'une seule entité dans un système de base de données. Le type de données est habituellement des images, de l'audio ou des fichiers multimédias.

Avantages : la base de données dispose de toutes les données. Inconvénients : sa taille devient importante.

Une autre solution est de stocker uniquement le lien vers un répertoire et un nom de fichier (dans notre cas de type image).

Question 59

Requêtes initiales produites par l'outil MOCODO	Modification de la requête de création de la table INSPECTER
<pre>CREATE TABLE "ROBOTARIA" ("ID_R" INTEGER, "dateMiseEnService" REAL, "photoRobot" BLOB, PRIMARY KEY ("ID_R")); CREATE TABLE "INSPECTER" ("ID_R" INTEGER, "ID_L" INTEGER, "ID_I" VARCHAR(42), "dateInspection" REAL, "photoLieu" BLOB, PRIMARY KEY ("ID_R", "ID_L"), FOREIGN KEY ("ID_R") REFERENCES "ROBOTARIA" ("ID_R"), FOREIGN KEY ("ID_L") REFERENCES "LIEU" ("ID_L")); CREATE TABLE "LIEU" ("ID_L" INTEGER, "codeBarres" INTEGER, "photoInitialeLieu" BLOB, PRIMARY KEY ("ID_L"));</pre>	<pre>CREATE TABLE "ROBOTARIA" ("ID_R" INTEGER, "dateMiseEnService" REAL, "photoRobot" BLOB, PRIMARY KEY ("ID_R")); CREATE TABLE "INSPECTER" ("ID_R" INTEGER, "ID_L" INTEGER, "ID_I" INTEGER, "dateInspection" REAL, "photoLieu" BLOB, PRIMARY KEY ("ID_I"), FOREIGN KEY ("ID_R") REFERENCES "ROBOTARIA" ("ID_R"), FOREIGN KEY ("ID_L") REFERENCES "LIEU" ("ID_L")); CREATE TABLE "LIEU" ("ID_L" INTEGER, "codeBarres" INTEGER, "photoInitialeLieu" BLOB, PRIMARY KEY ("ID_L"));</pre>

Question 60

```
SELECT codeBarres FROM LIEU  
WHERE ID_L = 106 ;
```

L'objectif est d'obtenir le code-barres du regard 106 dans le second entrepôt sur le site de Malakoff. Elle retourne donc 51 02 106 1.

Question 61

```
SELECT Count (*) AS "Nombre de regards" FROM LIEU ;  
Ou (sans l'alias)  
SELECT Count (*) FROM LIEU ;
```

La requête doit retourner le nombre 8, correspondant au nombre de regards sur le site de Malakoff.

Question 62

```
INSERT INTO ROBOTARIA  
(ID_R, dateMiseEnService, photoRobot)  
VALUES (001, JULIANDAY('2018-06-14'), NULL);
```

Question 63

```
UPDATE ROBOTARIA  
SET photoRobot = readfile('Aria001.png')  
WHERE ID_R = 001
```

Question 64

```
INSERT INTO INSPECTER  
(ID_R, ID_L, ID_I, dateInspection, photoLieu)  
VALUES (001, 106, 63, JULIANDAY('2018-06-18 16:02:00'), NULL);
```

On accepte :

```
JULIANDAY('2018-06-18 16:02:00.00') et JULIANDAY('2018-06-18 16:00')
```

Question 65

```
SELECT DATE(INSPECTER.dateInspection), TIME(INSPECTER.dateInspection),  
ROBOTARIA.ID_R, INSPECTER.ID_I FROM INSPECTER  
JOIN LIEU ON LIEU.ID_L = INSPECTER.ID_L  
JOIN ROBOTARIA ON ROBOTARIA.ID_R = INSPECTER.ID_R  
WHERE LIEU.ID_L = 106  
ORDER BY DATE(INSPECTER.dateInspection) DESC
```

Question 66

Le choix d'un outil de conception rapide des tables à partir d'un schéma Entités - Associations est pertinent, cela permet d'obtenir rapidement un ensemble fonctionnel. Le choix de SQLite est également pertinent car il s'agit d'un outil gratuit multiplateforme. Le choix d'intégrer directement les images sous la forme de fichier BLOB présente des avantages certains mais crée rapidement une base de données de taille importante. Le calendrier Julien est bien adapté aux dates et l'ensemble satisfait l'exigence 1.5 ainsi que l'exigence 1.5.1.

Question 67

La première permet d'autoriser le chargement des extensions et la seconde procède au chargement de l'extension fileio.dll (sous Machine Windows) ou fileio.so sous machine Linux qui permet d'utiliser les fonctions **readfile()** et **writefile()** sur les fichiers de type BLOB.

Question 68

```
def affichageModeConsole (resultatRequete):
# Information sur le type de données de resultatRequete
    print (type (resultatRequete))
    print (type (resultatRequete[0]))

    print ('Solution 1') # Utilisation d'un itérateur sur la liste de tuple
    for ligne in resultatRequete: # chaque ligne est un tuple
        print (ligne)

    print ('Solution 2')
    for i in range (0, len (resultatRequete)):
        print (resultatRequete[i])
```

Cette fonction n'est pas adaptée à l'affichage des données de type BLOB (ou même des dates au calendrier Julien) car il faut encore interpréter les données brutes.

Question 69

```
def affichageModeConsolePhotoUnique(imageTEMP):
    try :
        hImage = im.open(imageTEMP) # Ouverture du fichier que l'on vient de charger
    except :
        hImage = im.open("notFound.png")
    hImage.show()
```

Si le fichier n'existe pas, la fonction **open()** lève une exception, il est alors simple d'attraper cette dernière (**catch**) pour ouvrir et afficher une autre image ; en particulier l'image '**notFound.png**'.

Question 70

Il est évident que la manipulation d'une base de données n'est pas adaptée à des opérateurs ne maîtrisant pas le langage SQL. Une première approche sous la forme d'un mode console est possible et satisfait en partie l'exigence 1.5.2. Cependant une interface complète sous forme graphique permettant de gérer les images est nécessaire. Il reste ainsi à développer cette dernière partie à partir d'une librairie graphique comme Tkinter par exemple si l'apport d'une base de données s'avère pertinent à l'usage dans le cadre de la surveillance de l'usine de Malakoff.

Question 71

Le choix d'une solution Open Source pour l'Hexapode permet de réaliser rapidement un prototype fonctionnel et donc in fine de minimiser les coûts de développement. Il faut bien entendu adapter le robot aux différentes contraintes mécaniques et en particulier au couple nécessaire compte tenu des différentes missions que ce dernier est amené à réaliser. Cette adaptation passe nécessairement par la requalification des servo-moteurs.

Le choix d'une solution à base de carte de développement rapide de type Raspberry sous RASPBIAN permet de profiter de toute la connaissance de la communauté et autorise une large utilisation des langages et des services disponibles sur ce type d'environnement. Elle permet entre-autres de faire tourner le serveur Web embarqué à partir d'une solution Apache et le développement du programme en CPP.

La mise en place d'un programme natif utilisant la démarche Orienté Objet permet de faire rapidement évoluer ce dernier une fois les couches basses écrites. Cette approche permet aussi une réutilisation et une évolution du code source avec des modifications moins importantes dans le cas de l'évolution de la solution mécanique.

Les contraintes de pilotage sont prises en compte et permettent de faire fonctionner l'hexapode en présence d'un réseau informatique fonctionnel auquel il est connecté en permanence avec un retour caméra. En cas de défaillance du réseau une solution par Joystick USB sans fil est également possible, ce qui introduit bien entendu une sécurité dans le fonctionnement. Il faut noter qu'en l'état les deux

solutions étudiées restent mutuellement exclusives et qu'un travail de développement est encore nécessaire.

La mise en place d'une base de données introduisant nativement la sauvegarde des photos semble pertinente. Elle doit permettre un archivage des missions et faciliter à terme la maintenance du site car elle permet une étude dans le temps de l'évolution du lieu à surveiller et en particulier de l'état de la vis. Il est évident que la manipulation d'une base de données n'est pas adaptée à des opérateurs ne maîtrisant pas le langage SQL et qu'une interface complète sous forme graphique permettant de gérer les images est nécessaire. Il reste ainsi à développer cette dernière partie si l'apport d'une base de données s'avère réellement pertinent à l'usage dans le cadre de la surveillance de l'usine de Malakoff.

D. Commentaires du jury

Partie 1 : Mise en situation et contexte de l'étude

Partie traitée par 98,4% des candidats.

Cette première partie présente le système dans son contexte en utilisant le modèle SysML (diagramme de contexte, cas d'utilisation). On demande aux candidats de compléter un diagramme et d'en expliquer les relations. Le système, simple, et ses avantages d'utilisation sont bien compris mais une bonne moitié des candidats ne maîtrise pas suffisamment l'outil SysML et particulièrement le vocabulaire associé, ce qui ne permet pas de répondre strictement aux questions.

Partie 2 : Architecture matérielle de l'hexapode

Partie traitée par 100% des candidats.

Cette partie aborde les aspects matériels du système et notamment le fonctionnement particulier des servomoteurs Dynamixel AX12 en mode chaînage (Daisy-Chain). Le sujet propose aux candidats d'analyser la trame dans le but de commander chaque articulation de l'hexapode. L'étude a été plutôt bien abordée, la plupart des candidats arrive à extraire les informations pertinentes issues d'un document technique.

Partie 3 : Architecture logicielle de l'hexapode

Partie traitée par 100% des candidats.

Dans cette partie, les candidats abordent la programmation orientée objet en langage C++ en utilisant une démarche de conception objet et le langage UML. Le sujet s'attache à montrer comment concevoir les différentes classes responsables de chacun des mouvements, du plus élémentaire ; le déplacement d'une articulation au plus complexe, le déplacement de l'hexapode dans son ensemble.

36% des candidats ont bien répondu aux attentes du jury mais 20% ont aussi démontré qu'ils ne maîtrisaient pas du tout ce langage. Là aussi, les particularités du modèle UML (Soulignement des méthodes statiques, signes pour « privé ou public », symboles d'une interface) ne sont pas toujours acquises. La connaissance de la notion de patrons de fonctions (ou de classe) est assez mal acquise par une grande majorité de candidats.

Partie 4 : Création du serveur Web

Partie traitée par 92% des candidats.

On mesure ici la capacité du candidat à mobiliser ses connaissances sur les langages Web (HTML, CSS et JavaScript). Le but de cette partie est de réaliser une interface web permettant à, partir d'un touchpad de diriger l'hexapode tout en ayant un retour caméra. La plupart des candidats appréhende correctement les langages HTML et CSS mais une bonne partie n'a pas traité la partie relative à la mise en œuvre en JavaScript. En conclusion de cette partie, le sujet demande de compléter un diagramme de séquence en lien avec l'utilisateur, le serveur web (principal) et le serveur vidéo (secondaire). Cette question n'a été traitée que par très peu de candidats.

Partie 5 : Pilotage de l'hexapode

Partie traitée par 67% des candidats.

Dans cette partie, on propose aux candidats deux méthodes différentes pour piloter l'hexapode : par la page web ou en manipulant un Joystick. Cette étude fait le lien entre le programme de bas niveau écrit en C++ et le langage web en JavaScript et PHP. On utilise un Socket comme support de communication. Cette partie est dans l'ensemble plutôt bien traitée par un quart des candidats. Les difficultés sont toutefois liées à la méconnaissance des langages utilisés où pourtant, aucune expertise n'était requise. Sur la conclusion, les candidats répondent souvent que la solution mise en œuvre est satisfaisante et manquent de sens critique.

Partie 6 : Création et exploitation d'une base de données

Partie traitée par 67% des candidats.

Cette partie aborde les aspects relatifs à un Système de Gestion de Base de Données mais aussi sa mise en place dans un environnement Linux. Il aborde la création de la base et sa gestion.

Les commandes liées au Shell linux sont soit particulièrement bien traitées, soit très mal abordées par les candidats. Des faiblesses importantes sont constatées dans la construction des requêtes en langage SQL, requêtes qui par ailleurs n'étaient pas très délicates mais abordaient les notions de SELECT, INSERT et UPDATE. Les notions, même simples d'algèbre relationnel, ne sont pas connues.

Partie 7 : Interface de gestion de la base de données

Partie traitée par 48% des candidats.

Cette dernière partie valide les connaissances du candidat sur le langage Python avec la mise en œuvre d'un programme de type console pour échanger avec la base de données. Le jury constate cette partie est assez peu traitée dans son ensemble. La conclusion demandait de prendre un peu de recul et d'être un peu critique sur la solution adoptée. Dans l'ensemble cette conclusion a été assez mal abordée.

Synthèse sur l'étude

Partie traitée par 26% des candidats.

La plupart des candidats n'est pas allé jusqu'à compléter l'ensemble des parties et ont ainsi négligé d'aborder la synthèse de l'étude.

Conclusion

- Concernant la prise de connaissance du sujet :

Il est important, dès la réception du sujet, d'en faire une lecture rapide mais complète afin d'appréhender le questionnement dans son ensemble et de localiser les éléments de réponse fournis.

- Concernant le questionnement de connaissances générales :

Le sujet aborde plusieurs langages de programmation, C++, HTML, CSS, JavaScript, PHP et Python utilisés dans le milieu scolaire et industriel. Il n'est pas demandé d'être expert dans ces différents langages mais plutôt de savoir s'adapter au contexte proposé, les bases restant exigibles.

Des connaissances plus approfondies sont également demandées par le jury sur l'aspect modélisation, SysML et UML.

Certaines réponses sont hors sujet et/ou complètement incohérentes. Attention aux unités !

Les candidats doivent également fournir un effort dans la rédaction des réponses, parfois très peu illisibles ou bien truffées de fautes d'orthographe ou grammaticales.

E. Résultats

Les statistiques générales pour cette épreuve sont données ci-dessous :

	CAPET (public)	CAFEP (privé)
Nombre de copies	42	22
Moyenne	7,51	7,82
Note maximum	15,70	12,90
Écart type	2,74	3,13

Épreuve écrite disciplinaire appliquée

A. Présentation de l'épreuve

Durée : 5 heures
Coefficient 2

L'épreuve, commune à toutes les options, porte sur l'analyse et l'exploitation pédagogique d'un système pluri-technologique. Elle invite le candidat à la conception d'une séquence d'enseignement, à partir d'une problématique et d'un cahier des charges.

L'épreuve permet de vérifier :

- que le candidat est capable de mobiliser ses connaissances scientifiques et technologiques pour conduire une analyse systémique, élaborer et exploiter les modèles de comportement permettant de quantifier les performances d'un système pluri-technologique des points de vue de la matière, de l'énergie et/ou de l'information, afin de valider tout ou partie de la réponse au besoin exprimé par un cahier des charges ;
- qu'il est capable d'élaborer tout ou partie de l'organisation d'une séquence pédagogique ainsi que les documents techniques et pédagogiques associés (documents professeurs, documents fournis aux élèves, éléments d'évaluation).

Les productions pédagogiques attendues sont relatives à une séquence d'enseignement portant sur les programmes de collège ou de lycée.

L'épreuve est notée sur 20. Une note globale égale ou inférieure à 5 est éliminatoire.

B. Sujet

Le sujet est disponible en téléchargement sur le site du ministère à l'adresse :

https://media.devenirenseignant.gouv.fr/file/capet_externe/87/0/s2022_capet_externe_sii_2_1424870.pdf



Ce sujet met en situation un professeur, ou une professeure, de sciences industrielles de l'ingénieur (SII) dans un lycée général et technologique. Une partie de son service est donnée dans une classe de première STI2D de 32 élèves en spécialités ingénierie et développement durable (I2D) et innovation technologique (IT).

La société Rotronics développe et commercialise des bancs d'essai à rouleaux : AutoScan Fi. Les concepteurs ont cherché à fournir à leurs clients un produit pouvant reproduire en atelier des conditions équivalentes à un contexte normal. L'intérêt est la reproductibilité du cycle. L'utilisateur va pouvoir modifier, comme il le souhaite, des paramètres ou des éléments de son véhicule et tester rapidement le gain de puissance ou l'évolution des émissions qu'il obtient.

Le banc est équipé de quatre rouleaux sur lesquels reposent les quatre roues du véhicule testé. Ces rouleaux sont raccordés deux à deux par un axe, à l'avant et à l'arrière. Ces axes qui tournent à la même vitesse sont mis en rotation par une courroie à tension réglable afin d'adapter l'écartement entre les rouleaux avant et arrière à la taille du véhicule étudié. Une machine électrique entraîne la courroie.

C. Éléments de correction

Question 1.

Objectifs de formation :

- O1 - Caractériser des produits ou des constituants privilégiant un usage raisonné du point de vue développement durable
- O5 – Imaginer une solution, répondre à un besoin
- O7 – Expérimenter et réaliser des prototypes ou des maquettes

Compétences :

- CO7.2 : Mettre en œuvre un scénario de validation devant intégrer un protocole d'essais, de mesures et/ou d'observations sur le prototype ou la maquette, interpréter les résultats et qualifier le produit
- Identifier et justifier un problème technique à partir de l'analyse globale d'un produit (approche matière – énergie – information)
- CO1.1. Justifier les choix des structures matérielles et/ou logicielles d'un produit, identifier les flux mis en œuvre dans une approche de développement durable
- CO1.2. Justifier le choix d'une solution selon des contraintes d'ergonomie et de design
- Peuvent également être citées : CO3.1, CO3.2, CO3.4, CO4.1, CO4.2, CO5.3 pour le thème « 2. Approche fonctionnelle et structurelle des produits ».

Connaissance :

1.1.2 communication technique

Question 2. IT, niveau taxonomique 2

Question 3.

L'exigence 1.3 comporte 4 sous-exigence :

- - 1.3.1 : véhicule immobile pendant l'essai ;
- - 1.3.2 : vibrations et nuisances sonores limitées ;
- - 1.3.3 : arrêt du véhicule en moins d'une minute en cas de défaillance ;
- - 1.3.4 : extraction des gaz d'échappement.

Exemple de questionnement :

- 1- Lire le diagramme des exigences et citer les 4 exigences principales ;
- 2- Dire quels sont les points de vigilance pour la sécurité des utilisateurs ;
- 3- Sur la figure 2, relever les systèmes de sécurité mis en place.

Question 4. Une salle de classe ne devrait pas recevoir plus de 35dB < 60dB qui correspond à un bruit courant en ville.

Question 5. Ce sont les bruits d'une voiture ou d'un véhicule, donc bruit routier.

Question 6. Par lecture graphique : $R = 35\text{dB}$.

Intensité du son perçu : $I = 92 - 35 = 57\text{ dB}$.

57 dB est assez proche des 60 dB mesurés dans la salle. La différence peut venir d'une imperfection dans la cloison ou de la liaison avec le plafond ou d'un pont phonique (trou...)

Question 7. Il faut passer de 57 dB à 35 dB (ou de 60dB à 35 dB si les données expérimentales sont utilisées). Il faut donc réduire encore de $57 - 35 = 22\text{ dB}$ (ou 25dB). Sur la figure 21, avec carreaux de plâtre, seule la 3^e colonne (la plus performante) avec une atténuation de 26 dB permet d'atteindre l'objectif.

Question 8. L'isolation de la paroi ne suffit pas à freiner les bruits aériens si on ne tient pas compte des ponts acoustiques : trous, fourreaux électriques dans le mur, liaisons basse ou haute ; des bruits d'impacts par le sol...

Question 9. Exemple de problématique : comment choisir la bonne épaisseur d'un matériau isolant acoustique ?

Attendus : les élèves font l'essai avec 3 matériaux de même épaisseur et constatent des affaiblissements différents. Puis ils étudient 3 épaisseurs différentes d'un même matériau. Ils doivent en déduire que c'est la masse surfacique qui compte.

Question 10. $\omega_{pneu} = \omega_m \times \frac{\omega_e}{\omega_m} \times \frac{\omega_s}{\omega_e} \times \frac{\omega_{pneu}}{\omega_s} = \frac{N_m \times 2\pi}{60} \times 1 \times k_v \times k_p = 21,32 \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}$

Question 11. $\omega_r = \omega_{pneu} \times \frac{d_p}{d_r} = 23,76 \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}$

Question 12. $\|\vec{N}(\text{roul} \rightarrow \text{pneu})\| = \frac{\text{masse} \times g}{4} = 3,43 \text{ kN}$

Question 13. $\|\vec{T}(\text{roul} \rightarrow \text{pneu})\|_{\text{max}} = f_a \times N = 3,77 \text{ kN}$

Question 14. $P_{roue} = \eta \times P_m$

$F_{tmax} \times V = \eta \times C_{max} \times \omega_m$ avec V la vitesse du point M : $V = \frac{d_p}{2} \times \omega_{pneu}$

$F_{tmax} = \frac{2 \times \eta \times C_{max}}{d_p} \times \frac{\omega_m}{\omega_{pneu}}$

$\frac{\omega_m}{\omega_{pneu}} = \frac{1}{1 \times k_v \times k_p}$ (résultat obtenu à la question 10)

$F_{tmax} = \frac{2 \times \eta \times C_{max}}{d_p} \times \frac{1}{1 \times k_v \times k_p}$

Question 15. $C_{max} = 350 \text{ N}\cdot\text{m}$

Rapport engagé	F_{tmax}
1 ^{er}	12,34 kN
2 ^e	6,44 kN
3 ^e	4,05 kN
4 ^e	2,87 kN
5 ^e	2,34 kN
6 ^e	1,93 kN

Question 16. Pour garantir l'absence de glissement il faut engager le rapport 4, 5 ou 6.

Question 17. Il y a beaucoup de similitudes entre ce système didactisé et le banc. C'est une maquette simplifiée du système réel. L'objectif de cette partie, vérifier le non glissement entre les rouleaux et les pneus, semble délicat à mettre œuvre sur le système didactisé, il n'y a pas autant de capteurs. En revanche, il est possible de faire un bilan de puissance sur la chaîne de puissance.

Question 18. Exemple 1 : Mesure du rendement de la chaîne de puissance : On relève la puissance en sortie de batterie, mesure tension et courant. On relève la puissance dissipée par le frein, vitesse et couple. Pour le couple, on peut mesurer la force exercée par le patin de freinage et en déduire la force tangentielle et donc le couple. Enfin, on calcule le rendement de la chaîne pour la comparer avec le cahier des charges ou les données du constructeur du système.

Exemple 2 : Analyse de la chaîne de puissance : Identifier les constituants de la chaîne de puissance dans un modèle multiphysique (Matlab ou Scilab). Modifier les valeurs des blocs du modèle en utilisant

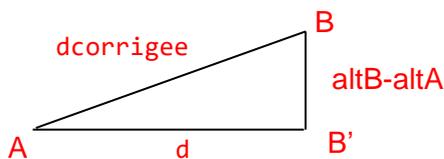
la documentation du constructeur des constituants (valeur de résistance, inductance, rapport de réduction...)

Question 19. Exemple 1 : Séquence 8 pour la compétence CO7.2 Mettre en œuvre un scénario de validation devant intégrer un protocole d'essais, de mesures et/ou d'observations sur le prototype ou la maquette, interpréter les résultats et qualifier le produit.

Exemple 2 : Séquence 7 pour la compétence CO6.2 Identifier et régler des variables et des paramètres internes et externes utiles à une simulation mobilisant une modélisation multiphysique.

Question 20.

$$d = 6379137 * \text{acos}(\sin(\text{latA}) * \sin(\text{latB}) + \cos(\text{latA}) * \cos(\text{latB}) * \cos(\text{lonB} - \text{lonA}))$$



Question 21.

$$d_{\text{corrigee}} = \sqrt{AB'^2 + BB'^2}$$
$$d_{\text{corrigee}} = \sqrt{d^2 + (\text{altB} - \text{altA})^2}$$

$$d_{\text{corrigee}} = \text{sqrt}(d^{**2} + (\text{altB} - \text{altA})^{**2})$$

Question 22.

$$\beta = \arctan\left(\frac{BB'}{AB'}\right) \quad \text{ou} \quad \beta = \arccos\left(\frac{AB'}{AB}\right)$$
$$\text{elevation} = \text{atan}((\text{altB} - \text{altA})/d) \quad \text{ou} \quad \text{elevation} = \text{acos}(d/d_{\text{corrigee}})$$

Question 23. L'algorithmique et le python se limitent à un niveau taxonomique 2, soit la lecture.

- 1 : Identifier les lignes du code informatique correspondant au sous-programme « Calcul de distance et elevation entre 2 points » (ou un autre sous-programme)
- 2 : Donner le nom de la fonction associée au sous-programme « calcul de distance et elevation entre 2 points ».
- 3 : Donner le nom de la structure particulière présente dans le sous-programme « calcul des listes distance et elevation ».
- 4 : Identifier les lignes de code correspondant à la boucle dans le code python.
- 5 : Déterminer le nombre d'itérations de la boucle for.
- 6 : Donner le théorème mathématique utilisé pour calculer dcorrigee
- 7 : Identifier les variables calculées par le sous-programme « Calcul de distance et elevation entre 2 points » (ou un autre sous-programme)
- 8 : Identifier les lignes de code informatique correspondant à la phase d'initialisation du sous-programme « Calcul des listes distance et elevation »
- 9 : Dans le programme principal de l'algorithme, comment peut-on identifier un sous-programme ? Quel mot clé en python permet de décrire ces sous-programmes ?

Question 24. Évaluation formative. Sous la forme d'une activité élève sur papier ou ordinateur avec intervention de l'enseignant pour aider les élèves.

Évaluation sommative possible à l'écrit mais moins pertinente

Question 25. Tension nominale = 192 V

Courant nominal = 19 A

Question 26. La vitesse de rotation du frein et le temps influence le couple de freinage. Ces deux paramètres peuvent être considérés comme des perturbations pour le contrôle du couple appliqué au véhicule. Il faut donc asservir cette grandeur.

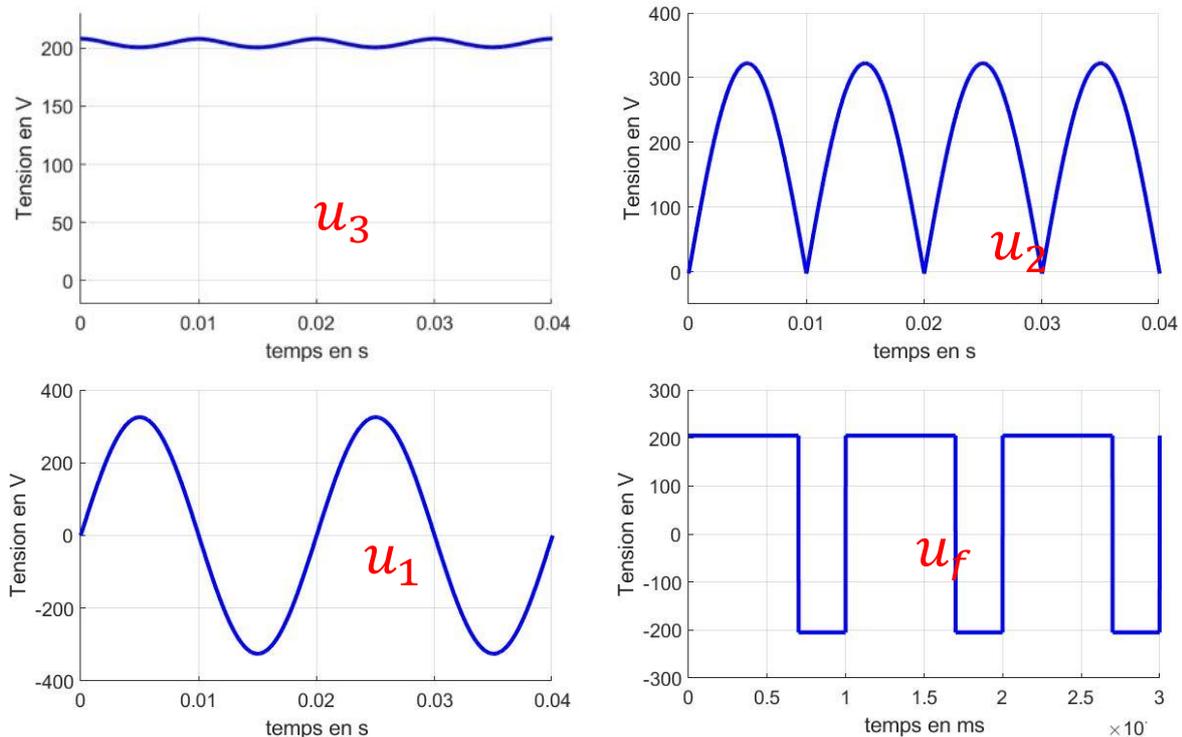
Question 27. La précision a été améliorée. Pour une consigne à 750 N·m, la valeur finale passe de 742 N·m à 749 N·m en augmentant le gain du correcteur.

Question 28. On attend une erreur statique nulle, ce correcteur avec ces réglages ne convient pas.

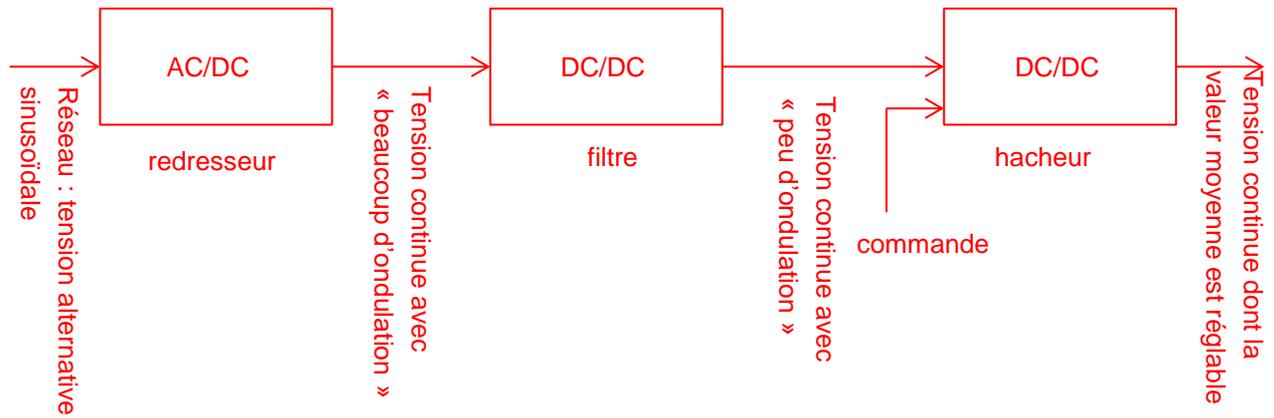
Question 29. La précision et la rapidité ont été améliorées. Les critères du cahier des charges sont respectés.

Question 30. Pour faire varier le couple, il faudra faire varier le courant, d'où la structure de hacheur. On a besoin d'inverser le courant pour démagnétiser, pour ce faire, il faudra inverser la tension d'alimentation. Il faut donc un hacheur réversible en tension et en courant, d'où le hacheur 4Q.

Question 31.



Question 32.



Question 33. Loi des mailles :

$$u_f(t) = L_f \times \frac{di_f(t)}{dt} + R_f \times i_f(t)$$

Question 34.

$$\langle u_f(t) \rangle = \langle L_f \times \frac{di_f(t)}{dt} + R_f \times i_f(t) \rangle$$

$$\langle u_f(t) \rangle = L_f \times \langle \frac{di_f(t)}{dt} \rangle + R_f \times \langle i_f(t) \rangle$$

$$\langle \frac{di_f(t)}{dt} \rangle = \frac{1}{T} \times \int_0^T \frac{di_f(t)}{dt} dt = \frac{1}{T} \times [i_f(t)]_0^T = \frac{1}{T} \times (i_f(T) - i_f(0))$$

$i_f(T) - i_f(0) = 0$ car $i_f(t)$ est périodique, ainsi :

$$\langle u_f(t) \rangle = R_f \times \langle i_f(t) \rangle$$

Question 35.

$$\langle u_f(t) \rangle = \frac{1}{T} \times \int_0^T u_f(t) dt = \frac{1}{T} \times (E \times \alpha \times T - E \times (1 - \alpha \times T)) = E \times (2 \times \alpha - 1)$$

Question 36.

$$\langle u_f(t) \rangle = E \times (2 \times \alpha - 1)$$

$$\alpha = \frac{1}{2} \times \left(\frac{\langle u_f(t) \rangle}{E} + 1 \right) = \frac{1}{2} \times \left(\frac{192}{207} + 1 \right) = 0,96$$

Question 37. Le hacheur permet de couvrir toute la plage de tension jusqu'à la valeur nominale du frein, on contrôle donc le courant dans le frein et par conséquent le couple aussi.

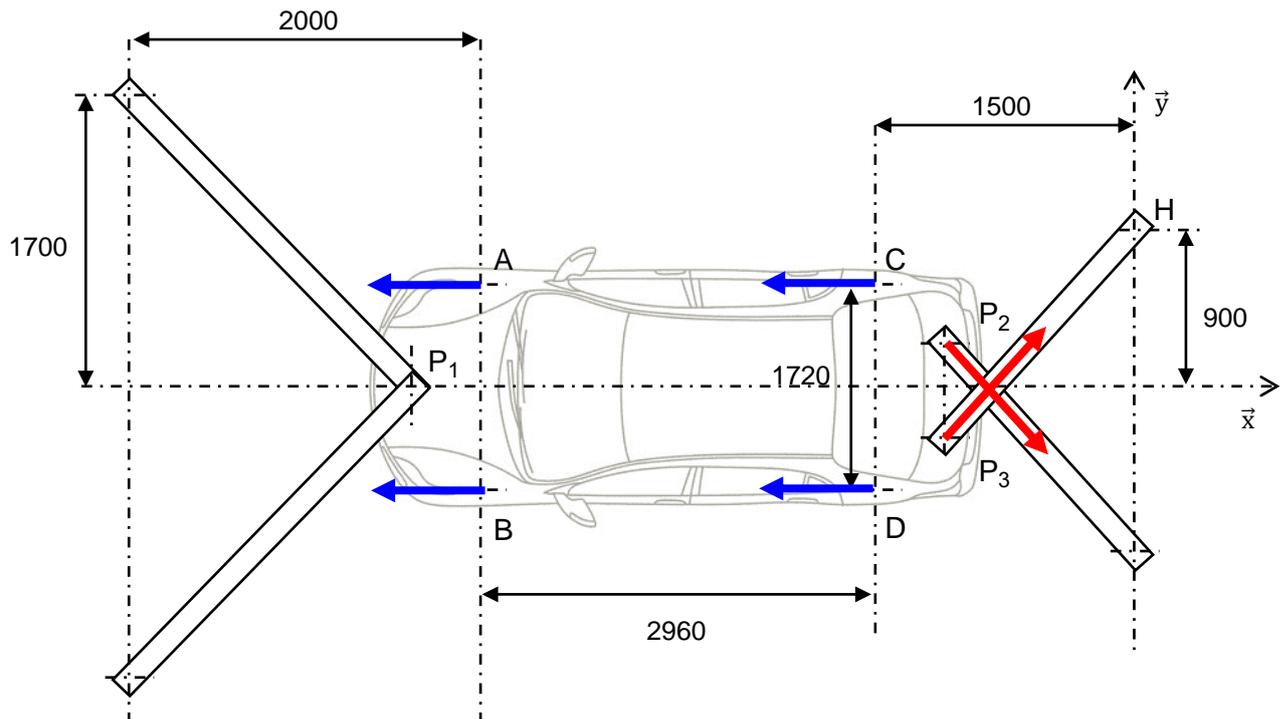
Ce contrôle se fait précisément et rapidement (réglage du correcteur), on peut donc imposer au véhicule une charge qui sera l'image d'un environnement réel ; une pente, une descente, du vent ...

Question 38. En phase d'accélération :

- L'action de la pesanteur sur le véhicule
- L'action des quatre rouleaux sur les roues
- L'action des sangles sur le véhicule

Les sangles souples ne peuvent travailler qu'en traction. Seules les sangles situées à l'arrière du véhicule sont donc sollicitées en phase d'accélération.

Question 39.



Question 40. Le problème est statiquement plan et symétrique.

Les sangles ne pouvant travailler en compression, seules les sangles arrière exercent une force ici. L'équation des résultantes sur \vec{x} s'écrit alors :

$$4 \times T(\text{roue} \rightarrow \text{rouleau}) - 2 \times F(\text{sangle} \rightarrow \text{véhicule}) \times \cos \alpha = 0$$

Où α est l'angle formé entre la sangle et l'axe \vec{x} . Une étude de la géométrie donne :

$$\tan \alpha = \frac{1250}{920}$$

Finalement :

$$F(\text{sangle} \rightarrow \text{véhicule}) = \frac{2 \times T(\text{roue} \rightarrow \text{rouleau})}{\cos\left(\arctan\left(\frac{1250}{920}\right)\right)} = 20,2 \text{ kN}$$

Question 41. La tension directe dans la sangle est de 2020 daN. Le système d'arrimage LC2500 présentant une tension maximale d'utilisation de 2500 daN est le plus adapté.

Question 42. O7 donne 6.2 « expérimentations et essais » niveau 3 sur « protocole d'essai et sécurité de mise en œuvre », mais lien nécessaire avec **3.2.3 Concept de résistance**.

Essais en I2D niveau 3

Question 43. Problématique : comment vérifier la résistance d'un matériau à la traction ?

On donne au groupe d'élèves une machine de traction et 3 éprouvettes de matériaux différents (exemple : alu, acier et plastique). Ils effectuent les essais normalisés en toute sécurité après en avoir défini le protocole. Ils tracent les courbes force/allongement et les comparent.

Question 44. Ce frein s'actionne (freine) lorsqu'il n'est pas alimenté. Il garantit la sécurité des utilisateurs lors d'une panne d'électricité.

Question 45. $dS = r \times dr \times d\theta$

Question 46. $d\vec{F}$ se décompose en un effort normal dN sur \vec{x} et un effort tangentiel dT s'opposant à la vitesse de glissement du disque par rapport garniture, c'est-à-dire porté par \vec{e}_θ .

Remarque : selon la garniture considérée, l'effort sur \vec{x} est positif ou négatif.

À la limite du glissement, les lois de Coulomb donne la relation : $dT = f_3 dN$.
Par ailleurs, p_x étant supposée constante, $dN = -p_x \times dS = -p_x \times r \times dr \times d\theta$

Alors : $d\vec{F} = dN \vec{x} - f_3 \times dN \vec{e}_\theta$

Question 47. En calculant l'intégrale donnée dans le sujet :

$$C_f = 2 \times f_3 \times p_x \times \int_{R_i}^{R_i+h} r^2 dr \times \int_{-\alpha}^{\alpha} d\theta = 2 \times f_3 \times p_x \times \frac{1}{3} \times [(R_i+h)^3 - R_i^3] \times 2 \times \alpha$$

$$C_f = \frac{4}{3} \times f_3 \times p_x \times [(R_i+h)^3 - R_i^3] \times \alpha$$

Question 48. En exploitant la formule donnée :

$$F_x = \frac{C_f}{\frac{4}{3} \times f_3 \times \frac{(R_i+h)^3 - R_i^3}{(R_i+h)^2 - R_i^2}} = \frac{3 \times 530 \times 10^3 \times ((180+45)^2 - 180^2)}{4 \times 0,5 \times ((180+45)^3 - 180^3)} = 2\,600 \text{ N}$$

Question 49. Exemple parmi d'autres :

- 1- Expliquer le fonctionnement du frein lorsqu'il n'y a plus d'air sous pression.
- 2- Quelle est la liaison en O ?
- 3- Quelle est la liaison en A ?
- 4- Quelle est la liaison entre le piston et le cylindre ?
- 5- À combien de forces est soumise la pièce 2 ?
- 6- Que peut-on en déduire ?

Compétences : CO3.3 Identifier et caractériser le fonctionnement temporel d'un produit ou d'un processus, CO6.1. Expliquer des éléments d'une modélisation multiphysique proposée relative au comportement de tout ou partie d'un produit, CO5.7. Définir la structure matérielle, la constitution d'un produit en fonction des caractéristiques technico-économiques et environnementales attendues
On peut aussi citer le PFS (3.2.3 concept de résistance)

Question 50. $\vec{R}(\text{ressort} \rightarrow 1) = -k \times \lambda \vec{y}$

Question 51. Bilan des actions mécaniques extérieures :

- Action du ressort, de résultante : $\vec{R}(\text{ressort} \rightarrow 1) = -k \times \lambda \vec{y}$
- Action de 2 sur 1 transmise par la liaison sphère-plan, de résultante $\vec{R}(2 \rightarrow 1) = Y_{21} \vec{y}_2$
- Action de 0 sur 1 transmise par la liaison pivot-glissant, de résultante $\vec{R}(0 \rightarrow 1) = X_{01} \vec{x} + Z_{01} \vec{z}$

L'équation des résultantes sur \vec{y} donne :

$$-k \times \lambda + Y_{21} \times \cos \theta_{20} = 0$$

Finalement :

$$\vec{R}(2 \rightarrow 1) = \frac{k \times \lambda}{\cos \theta_{20}} \vec{y}_2$$

Question 52. Bilan des actions mécaniques extérieures (problème plan) :

- Action de 1 sur 2 transmise par la liaison sphère-plan, de résultante $\vec{R}(1 \rightarrow 2) = -\vec{R}(2 \rightarrow 1)$
- Action de 0 sur 1 transmise par la liaison pivot de résultante : $\vec{R}(0 \rightarrow 2) = X_{02} \vec{x} + Z_{02} \vec{z}$
- Action de la garniture sur 2, de résultante : $\vec{R}(\text{garniture} \rightarrow 2) = F_x \vec{x}$

Au point O, la liaison pivot de 0 sur 1 ne transmet pas de moment. On peut alors exploiter l'équation des moments en ce point pour trouver la relation recherchée.

$$\vec{R}(1 \rightarrow 2) \wedge \vec{AO} + \vec{R}(\text{garniture} \rightarrow 2) \wedge \vec{BO} = \vec{0}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow & \frac{k \times \lambda}{\cos \theta_{20}} \vec{y}_2 \wedge (-x_A \vec{x} - (y_A - \lambda) \vec{y}) + F_x \vec{x} \wedge (-x_B \vec{x}_2 + y_B \vec{y}_2) = \vec{0} \\ \Rightarrow & - \frac{k \times \lambda \times (x_A \times \cos \theta_{20} + (y_A - \lambda) \times \sin \theta_{20})}{\cos \theta_{20}} + F_x \times (-x_B \times \sin \theta_{20} + y_B \times \cos \theta_{20}) = 0 \\ \Rightarrow & F_x = \frac{k \times \lambda \times (x_A + (y_A - \lambda) \times \tan \theta_{20})}{-x_B \times \sin \theta_{20} + y_B \times \cos \theta_{20}} \end{aligned}$$

Question 53.

$$\begin{aligned} k &= \frac{-x_B \times \sin \theta_{20} + y_B \times \cos \theta_{20}}{\lambda \times (x_A + (y_A - \lambda) \times \tan \theta_{20})} \times F_x \\ k &= \frac{-87 \times \sin(13^\circ) + 54 \times \cos(13^\circ)}{10 \times (40 + (15 - 10) \times \tan(13^\circ))} \times 2600 = 209 \text{ N}\cdot\text{mm}^{-1} \end{aligned}$$

Question 54. Les principales exigences du diagramme sont respectées (frein à disque, frein à courant de Foucault, sangles, extraction des fumées, protection des parties tournantes...). Il faut veiller au bruit (bouchons d'oreille). Son prix en limite toutefois l'implantation.

Question 55. Utilisable avec des étudiants de BTS mais pas avec des lycéens : pilotage d'une voiture (permis), mise en place longue, certaines notions hors programme.

Mais en exploitation ponctuelles (TD, TP, devoirs, ...) ou en mini-projet peut être utile si lié à une visite du site par les élèves. Lien avec concours de voiture type F2000.

D. Commentaires du jury

Grâce aux six parties qui composent le sujet, les différents champs des sciences industrielles de l'ingénieur sont abordés. Le jury constate que les candidats ont trop tendance à traiter le sujet chronologiquement, à buter sur les questions qu'ils trouvent difficiles, et à ne pas avancer plus loin pour trouver des parties plus abordables.

Comme les élèves, ils doivent apprendre à lire tout le sujet pour repérer les parties « plus faciles » pour eux, d'autant plus qu'elles étaient toutes indépendantes les unes des autres.

Au niveau des résultats par parties, on constate que la valence des candidats est encore très visible, même si on peut déplorer que certains d'entre eux n'ont pas traité les parties pourtant en rapport direct avec elle.

Les questions pédagogiques sont bien abordées mais les réponses montrent une grande méconnaissance des programmes et des méthodes pédagogiques et didactiques usuelles. Ainsi, certains confondent IT et ITEC, ne connaissent pas la différence entre IT et I2D en première, confondent compétences et connaissances, ne connaissent pas la différence entre séquence et séance ou entre les différentes formes d'évaluation. Le fait que ces questions soient distillées au fil de l'eau n'a pas gêné les candidats mais au contraire leur a permis de contextualiser les notions abordées.

Partie 1. Mise en situation

Cette partie est constituée par trois questions pédagogiques, majoritairement bien traitée par les candidats, qui maîtrisent la lecture des diagrammes SYSML, mais pas forcément les programmes de STI2D.

Partie 2. Isolation acoustique des parois

Six questions à caractère essentiellement IC dont une pédagogique. Certains candidats IC ne l'ont pas abordée alors que cette partie était faisable même sans aucune connaissance spécifique, simplement avec du bon sens.

Partie 3. Vérification du bon déroulement d'un essai

Dix questions à caractère essentiellement « mécanique » dont trois pédagogiques. Les candidats IM s'en sortent mieux que les autres mais les résultats interpellent sur le niveau sur les fondamentaux des enseignements SII. De nombreux candidats ne sont pas capables d'établir une relation entre vitesses et rapport de réduction. Un manque de rigueur mathématiques est à déploré sur des calculs simples.

Partie 4. Cycle d'essais standardisé

4.1. Simulation d'un parcours

Cinq questions à caractère essentiellement « numérique » dont une pédagogique. Les relations trigonométriques et Pythagore dans un triangle rectangle sont moyennement maîtrisées par de nombreux candidats. De même alors que la syntaxe python est rappelée, les candidats ne complètent pas le programme informatique avec la bonne.

4.2. Création des conditions réelles de conduite

Treize questions à caractère essentiellement « énergie » dont une pédagogique. La tension aux bornes d'une inductance n'est pas connue, pire l'utilisation de la loi d'Ohm est complètement fautive avec des expressions non homogènes du type $u=(R+L)*i$ ou $u = R*L*i$. Sur les candidats IE, seuls 40% ont répondu correctement.

Partie 5. Sécurité des utilisateurs

5.1. Maintien à l'arrêt du véhicule pendant l'essai

Six questions à caractère essentiellement « mécanique de base » dont deux pédagogiques. Les questions de bon sens ne sont pas traitées. On demande d'effectuer un bilan des actions mécaniques

extérieures, de nombreux candidats ne citent pas le poids ou un effort qu'ils représentent sur le document réponse de la question suivante.

5.2. Arrêt du système en urgence

Dix questions « M.E. » dont une pédagogique. En fin de sujet, peu de candidats les ont traités, y compris pour des questions de niveaux Terminale STI2D ou des questions de bon sens pur.

Partie 6. Conclusion

Les candidats qui sont arrivés au bout du sujet et ont traité la conclusion ont été plutôt bien récompensés et ont donné des réponses cohérentes à des questions de bon sens.

Le jury rappelle une nouvelle fois aux candidats l'importance de soigner la présentation de la copie, la qualité de la rédaction et la précision du vocabulaire. Le jury demande aux candidats de faire particulièrement attention au soin apporté et à la qualité de la rédaction. Les candidats doivent correctement repérer les questions et en cas d'absence de réponse, l'indiquer clairement sur la copie. Le jury conseille également de mettre les résultats en évidence, en les encadrant par exemple.

Il est important de connaître les unités des différentes grandeurs physiques pour avoir un regard critique sur l'homogénéité des relations et des résultats proposés. Le jury invite donc les candidats à traiter ces aspects avec plus de rigueur. Les résultats doivent être présentés sous forme littérale, et les applications numériques doivent aussi être réalisées avec rigueur avec un nombre significatif de chiffres après la virgule cohérent.

Les candidats doivent se présenter pour l'épreuve avec une calculatrice scientifique en état de marche. La rigueur mathématique fait partie des attendus des candidats aux concours de recrutement de professeurs de sciences industrielles de l'ingénieur. Les grandeurs vectorielles ou scalaires doivent être clairement identifiées et la résolution d'équations mathématiques maîtrisée. Le jury recommande aux candidats d'apporter un soin particulier aux questions de conclusion de chacune des parties. Les écarts évalués doivent être clairement mis en évidence et commentés. La validation des performances se fait de façon justifiée vis-à-vis des critères du cahier des charges et des travaux réalisés dans la partie concernée. Par ailleurs, une lecture attentive et complète du sujet est nécessaire pour permettre d'exploiter au mieux les documents ressources mis à disposition.

Le jury insiste sur le fait que pour traiter cette épreuve transversale, les candidats doivent avoir un minimum de connaissances et de culture scientifique dans plusieurs domaines. Bien qu'une évolution soit constatée, ce point reste primordial pour des enseignants destinés à l'enseignement technologique dans sa globalité. Le jury conseille donc aux futurs candidats de travailler dans ce sens.

Enfin, le candidat qui se présente à un concours pour être enseignant en SII doit avoir un minimum de connaissances pédagogiques propres au métier auquel il postule. Il se doit de connaître à minima la structure du baccalauréat technologique STI2D, la structure et le découpage de son programme, la différence entre les compétences, les connaissances et les objectifs... Il en va de même pour la technologie au collège ou la spécialité sciences de l'ingénieur pour le baccalauréat général.

E. Résultats

Les statistiques générales pour cette épreuve sont données ci-dessous.

	CAPET (public)	CAFEP (privé)
Nombre de copies	41	22
Moyenne	7,45	7,89
Note maximum	14,40	13,50
Écart type	2,76	2,99

Épreuve de leçon

A. Présentation de l'épreuve

Durée des travaux pratiques encadrés : cinq heures

Durée de la présentation : trente minutes maximum

Durée de l'entretien : trente minutes maximum

Coefficient : 5

L'épreuve a pour objet la conception et l'animation d'une séance d'enseignement dans l'option choisie. Elle permet d'apprécier à la fois la maîtrise disciplinaire, la maîtrise de compétences pédagogiques et de compétences pratiques.

L'épreuve prend appui sur les investigations et analyses effectuées par le candidat pendant les cinq heures de travaux pratiques relatifs à une approche spécialisée d'un système pluri-technologique et comporte la présentation d'une séance d'enseignement suivi d'un entretien avec les membres du jury. L'exploitation pédagogique attendue, directement liée aux activités pratiques réalisées, est relative aux enseignements en collège, en lycée et aux sections de STS de la spécialité.

L'épreuve est notée sur 20. 10 points sont attribués à la partie liée aux travaux pratiques et 10 points à la partie liée à la soutenance. La note 0 à l'ensemble de l'épreuve est éliminatoire.

B. Déroulement de l'épreuve

• Organisation

Les deux parties, travaux pratiques et exploitation pédagogique, sont indépendantes et sont notées chacune sur dix points.

La séparation de l'évaluation des deux parties de l'épreuve permet de dissocier la réussite à la partie « travaux pratiques » de celle à la partie « exploitation pédagogique ».

Les supports utilisés, pour cette session, sont des systèmes pluri-technologiques actuels :

- robot haptique ;
- véhicule de mobilité urbaine ;
- bras deux axes de contrôle par caméra ;
- robot humanoïde ;
- système de caméra auto-suiveuse ;
- nacelle de prise de vue.

Les documents accompagnant le support fournissent une guidance qui permet aux candidats, qu'elle que soit leur connaissance du système de mobiliser leurs compétences scientifiques et pédagogiques. Chaque support conduit à une exploitation pédagogique, liée à l'option choisie, de niveau imposé en technologie au collège, en série STI2D (sciences et technologies de l'industrie et du développement durable), en spécialité sciences de l'ingénieur de la voie générale ou en STS de la spécialité.

Pour la partie travaux pratiques, les postes de travail sont équipés, selon la nécessité des activités proposées, des matériels usuels de mesure des grandeurs physiques (oscilloscopes numériques, multimètres, dynamomètres, tachymètres, cartes d'acquisition associées à un ordinateur...). Cette liste n'est pas exhaustive.

Le jury dispose d'une traçabilité des connexions sur le réseau permettant de suivre les sites consultés.

- **Travail demandé**

Rappel des attendus

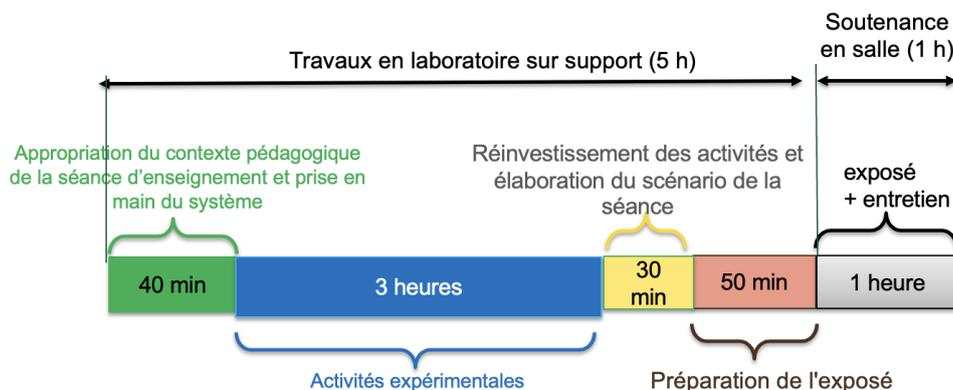
L'épreuve a pour objet la conception et l'animation d'une séance d'enseignement. La séance proposée prendra appui sur les investigations effectuées pendant la phase de travaux pratiques. Cette épreuve permet d'apprécier à la fois la maîtrise disciplinaire, la maîtrise de compétences pédagogiques et de compétences pratiques du candidat.

L'épreuve se déroule selon la chronologie suivante :

Travaux en laboratoire (5 heures) :

- Phase 1 : appropriation du contexte pédagogique de la séance d'enseignement et prise en main du système (40 minutes) ;
- Phase 2 : réalisation d'activités expérimentales (3 heures) ;
- Phase 3 : réinvestissement des activités et élaboration du scénario de la séance (30 minutes) ;
- Phase 4 : préparation de l'exposé (50 minutes).

Exposé (1 heure) : 30 minutes maximum de présentation, 30 minutes maximum d'entretien.



Phase 1 : Appropriation du contexte pédagogique de la séance d'enseignement et prise en main du système (40 minutes)

Appropriation du contexte pédagogique

La séance d'enseignement à présenter lors de l'exposé est une activité prévue pour une heure en classe entière. Elle doit être élaborée pour la série, le niveau et les objectifs de formation définis ci-dessous.

Les éléments suivants sont indiqués au candidat :

- Série : Technologie, STI2D, SI ou BTS (spécialité précisée selon le sujet)
- Niveau : classe concernée
- Période : période de l'année (début, milieu ou fin d'année)
- Compétences visées (il s'agit des compétences que la séance présentée par le candidat doit permettre de développer chez les élèves ; une à deux compétences sont imposées)
- Connaissances/savoirs associés (il s'agit des connaissances/savoirs associées aux compétences ; elles devront être développée(s) dans le cadre de la séance présentée par le candidat)

Prise en main du système et de son environnement

Il est mis à disposition du candidat :

- un espace numérique personnel accessible pendant les six heures de l'épreuve ;
- un ordinateur équipé des logiciels de bureautique et dédiés aux activités pratiques (avec accès à internet) ;
- un dossier « Documents candidats » comportant diverses ressources ;
- un système didactisé

Quelques manipulations sont proposées au candidat. Elles sont fortement guidées et doivent permettre une prise en main des matériels/logiciels mis à sa disposition pour réaliser les activités expérimentales suivantes.

Phase 2 : activités expérimentales (3 heures)

Dans cette phase 2, une succession d'activités expérimentales est proposée aux candidats. Ces activités permettent d'évaluer l'aptitude du candidat à :

- concevoir un protocole expérimental ;
- mettre en œuvre un protocole expérimental ;
- réaliser une partie d'un programme ;
- réaliser le relevé de grandeurs physiques ;
- extraire des informations de documentations fournies ;
- analyser les relevés et en conclure quant à l'objectif (ce retour à l'objectif de l'activité est essentiel).

Phase 3 : réinvestissement des activités et élaboration du scénario de la séance (30 minutes)

La séance d'enseignement à présenter lors de l'exposé est une activité prévue en classe entière pour une durée d'une heure. Elle doit être élaborée pour la série, le niveau et les objectifs de formation définis en phase 1.

Le programme (ou le référentiel) de la classe concernée est mis à disposition du candidat.

À partir du contexte pédagogique imposée, il est demandé au candidat d'identifier parmi les activités expérimentales réalisées lors de la phase 2 celles qui pourraient être exploitées. Le candidat ayant toujours accès au matériel de travaux pratiques, des expérimentations complémentaires peuvent être réalisées.

Phase 4 : préparation de l'exposé (50 minutes)

Lors de cette phase, le candidat n'a plus accès au matériel de travaux pratiques.

Pour information, le candidat dispose lors de son exposé :

- de l'espace numérique personnel utilisé lors des phases précédentes ;
- d'un ordinateur équipé des logiciels de bureautique et d'un vidéoprojecteur ;
- d'un tableau blanc et de feutres.

La durée de la présentation devant la commission d'interrogation est de 30 minutes maximum.

Elle doit inclure une courte introduction explicitant :

- la description du contexte pédagogique de la séance (imposé en phase 1), une description succincte de l'articulation de la séance présentée avec les séances antérieures et postérieures ;
- la(les) problématique(s) éventuelle(s) permettant de contextualiser les activités proposées aux élèves ;
- le plan de la séance.

Les activités proposées aux élèves dans le cadre de la séance sont ensuite présentées et argumentées.

Il n'est pas attendu du candidat qu'il détaille lors de l'exposé la chronologie des activités expérimentales qu'il a conduites au laboratoire durant les trois heures qui y sont consacrées.

C. Commentaires du jury

1. Analyse globale des résultats

Le jury tient à souligner la qualité de préparation de la majorité des candidats. Néanmoins, les attendus de l'épreuve et les modalités de mise en œuvre décrits au JORF ne sont toujours pas connus de tous.

Il s'avère extrêmement difficile de réussir les activités pratiques et l'exploitation pédagogiques si les objectifs spécifiques de ces deux parties de l'épreuve ne sont pas connus.

Les notions théoriques portant sur la didactique de la discipline et sur les différentes démarches pédagogiques associées sont régulièrement citées par les candidats. Elles sont rarement justifiées et parfois énoncées d'une façon inappropriée. Elles ne font que trop rarement l'objet d'une contextualisation ou d'une proposition concrète dans le cadre de la séance présentée lors de la leçon.

Une proportion notable de candidats ne connaît pas les grands éléments de la réforme du lycée. Les programmes de technologie au collège et de la série STI2D et de la spécialité sciences de l'ingénieur du lycée général et technologique ainsi que les documents ressources pour faire la classe sont parfois inconnus des candidats. Le jury a été également surpris que des candidats ne soient pas acculturés au socle commun de connaissances, de compétences et de culture ainsi qu'à l'évaluation par compétences.

Le nombre des exploitations pédagogiques portant sur le collège, la série STI2D, la spécialité SI ou les STS de la spécialité a été équilibré sur l'ensemble de la session ; les candidats doivent être en mesure de produire des séances sur tous les niveaux d'enseignement. Le jury rappelle que les exploitations pédagogiques doivent s'appuyer sur les programmes et référentiels en vigueur lors de la session du concours.

2. Commentaires et conseils aux candidats

Pour la partie travaux pratiques

Le manque de culture scientifique et technologique pénalise de nombreux candidats dans l'appropriation des supports pluri-technologiques. Il est impératif, pour réussir cette épreuve, de disposer de compétences et de connaissances scientifiques et technologiques avérées dans les trois domaines « matière – énergie – information ». Cette culture technologique ne se limite en aucun cas à un domaine disciplinaire unique lié à l'option choisi par le candidat. Les futurs professeurs de sciences industrielles de l'ingénieur se doivent d'avoir une vision transversale et globale de leur discipline et de conduire une veille technologique régulière.

Les candidats les plus efficaces font preuve d'autonomie, d'esprit critique et d'écoute lors des travaux pratiques. Ils prennent des initiatives dans la conception de leur séance pédagogique et mettent à profit l'ensemble des ressources numériques mises à leur disposition.

Organisation à suivre lors de l'épreuve

Il convient de prendre connaissance du sujet avant de commencer les activités expérimentales, de lire les consignes et de ne pas se précipiter pour commencer les manipulations

Les candidats réalisent des activités expérimentales et analysent des résultats afin de conclure sur les problématiques du sujet. Ces manipulations, mesures et interprétations, sont réalisées au niveau de compétences d'un master première année.

Les candidats doivent penser à garder des traces numériques de leurs résultats et de leurs travaux afin de les réinvestir dans une séance adaptée au collège ou au lycée.

La connaissance préalable du système et des logiciels n'étant pas demandée, les membres de jury peuvent être sollicités par les candidats en cas de problème ou de difficultés liées à l'exploitation d'un logiciel ou d'un appareil de mesure spécifique. Plus généralement, le jury est présent pour accompagner les candidats dans leur démarche.

Aptitude à mener un protocole expérimental

Le jury a apprécié l'autonomie dans la manipulation des systèmes de certains candidats. La mise en œuvre des matériels de mesure et d'acquisition ne suscite pas de difficultés particulières. Cependant pour certains, les instruments de mesure de base ne sont pas suffisamment connus (nom, utilisation, symbole et unités des grandeurs physiques mesurées). Les membres du jury assurent l'accompagnement nécessaire afin que la spécificité d'un équipement ne constitue pas un obstacle à la réussite du candidat. On attend du candidat qu'il soit capable de proposer et de justifier des choix de protocoles expérimentaux.

Utilisation des modèles numériques

Globalement, les candidats utilisent correctement les modèles numériques fournis. Le jury note cependant que de nombreux candidats manquent de recul et d'esprit critique dans l'interprétation des résultats de la simulation numérique et dans l'analyse des hypothèses utilisées lors de l'élaboration du modèle. Il est attendu des candidats une analyse pertinente des écarts entre les résultats fournis par la modélisation, les mesures issues du système réel à partir d'expérimentations et/ou les performances attendues indiquées dans le cahier des charges.

Préparation de la séance

Le candidat doit bien identifier les activités réalisées qui pourraient être sollicitées lors de l'exposé, au niveau collège, en pré-bac ou en BTS. Cet inventaire doit l'amener à envisager les activités possibles à proposer dans la classe pour la séance et le niveau demandé. Les conclusions et les résultats de ces expérimentations pourront certainement être réutilisés lors de l'élaboration de la séance.

Il convient de transposer les activités demandées aux candidats lors des activités expérimentales dans un contexte de formation pour des élèves (ou étudiants) au regard de la commande pédagogique imposée dans le sujet. Le jury regrette que pour la plupart des candidats il n'est fait aucun retour sur les résultats obtenus à l'issue de la séance et les objectifs indiqués en début de séance. Le hors-sujet est encore malheureusement trop fréquent.

Pour l'exposé devant le jury

Les candidats inscrivent leur développement pédagogique dans un contexte pédagogique donné dans le sujet. La séance d'enseignement à présenter est une activité prévue en classe entière pour une durée d'une heure. Afin de bien préciser au jury les enjeux et les attendues de la séance, celle-ci doit être intégrée dans une séquence. Le candidat doit situer la séance dans une organisation temporelle, en précisant ce qui est fait avant et après. Il doit également expliciter la construction de la séance en s'appuyant sur tout ou partie des activités expérimentales réalisées auparavant et de leurs résultats. Le candidat est amené à préciser pour la séance décrite les prérequis, les objectifs (compétences à faire acquérir, capacités et connaissances attendues), l'organisation de la classe, les modalités pédagogiques (cours, activités dirigées, activités pratiques, projet), les stratégies pédagogiques (déductif, inductif, différenciation pédagogique, démarche d'investigation, démarche de résolution de problème technique, pédagogie par projet, approche spiralaire...), les activités des élèves et les productions attendues. La description de la séance doit faire explicitement apparaître la prise en compte de la diversité des publics accueillis dans la classe. Il est attendu que le candidat précise la façon dont il compte animer la classe et mettre en synergie les élèves / étudiants en vue de la structuration des acquis.

Les phases de structuration des connaissances permettant la construction des connaissances des élèves et les différentes formes d'évaluations des élèves peuvent être des parties intégrantes de la séance.

Les différentes modalités d'enseignement (enseignement pratique interdisciplinaire, interdisciplinarité, concours scientifique et technique...) et les dispositifs d'accompagnement et de remédiation doivent être précisés.

Utilisation du numérique

Le jury conseille aux candidats de bien identifier les points de leur séance pédagogique pour lesquels l'usage du numérique apportera une réelle plus-value aux apprentissages des élèves. Le jury constate que peu de candidat propose une exploitation du numérique éducatif, à des fins d'animation de séance, de présentation, de travail collaboratif, d'outil relationnel entre le professeur et les élèves (type ENT par exemple d'entre eux proposent une séquence exploitant le numérique éducatif.

Réinvestissement des résultats de travaux pratiques

L'objectif attendu de la leçon est une exploitation pédagogique s'appuyant sur tout ou partie des activités pratiques réalisées et de leurs résultats et permettant aux apprenants de comprendre les concepts fondamentaux utilisés dans les compétences visées. Les activités expérimentales demandées dans la partie « travaux pratiques » sont d'un niveau supérieur à la séance demandée, il ne s'agit donc pas de faire, au travers de la séance pédagogique, un compte-rendu de l'activité pratique réalisée, mais de s'appuyer sur les expérimentations pour en extraire des données et des activités à proposer aux élèves. Cependant, une rapide présentation des objectifs et conclusions des expérimentations réalisées en TP en 1ère partie de l'épreuve, permettra au jury de mieux comprendre l'intégration de ceux-ci dans la séance. Il est apprécié de réaliser une présentation dynamique qui inclut des copies d'écran, des résultats de mesures, des éléments de cahier des charges ou d'analyse SysML, etc.

Le jury ne se satisfait en aucun cas d'une exploitation brute des activités proposées dans la première partie de l'épreuve.

Réalisme de l'organisation de la classe

Le jury attend des candidats qu'ils émettent des hypothèses réalistes sur les conditions d'enseignement. Leurs propositions doivent être pragmatiques afin que le jury puisse appréhender le scénario pédagogique envisagé (travail en "autobus", en ilot, en équipes, en binôme ou individuellement). Le candidat doit notamment préciser son rôle dans la conduite et l'animation de la séance.

Évaluation

Le processus retenu par le candidat pour l'évaluation des compétences doit être clairement décrit (évaluation diagnostique, formative, sommative, certificative, ...) et justifié. Les critères d'évaluation doivent être explicités. Les modalités et les outils doivent être précisés. Si des remédiations ou des différenciations pédagogiques sont envisagées, elles doivent être explicitées.

Trop souvent, les candidats se contentent d'évoquer les processus d'évaluation sans pouvoir en expliquer réellement le déroulement, les modalités et surtout l'objectif en termes d'acquisition des compétences par les élèves.

Présentation orale

Quelques candidats proposent des présentations (orales et écrites) très formatées, quelques fois hors du contexte des activités pratiques réalisées en amont, qui ne résistent pas aux questionnements du jury et mettent en évidence des lacunes.

Le jury note également que quelques candidats limitent leur présentation à un descriptif sommaire des activités sans expliciter et justifier clairement la démarche.

Le jury invite les candidats à, certes, maîtriser les attendus pédagogiques et didactiques de la discipline, mais surtout à être en capacité de les réinvestir de façon adaptée et pertinente. À titre d'exemples, les termes « formatif », « sommatif », « inductif », ... doivent être utilisés à bon escient et dans un contexte adapté.

Enfin, le jury rappelle que le concours constitue la première étape de l'entrée dans le métier du professorat. Le candidat se doit donc d'adopter une posture et un positionnement exemplaires constitutifs de la mission d'enseignant. Le jury invite vivement les candidats à s'appropriier le référentiel des compétences professionnelles des métiers du professorat et de l'éducation (arrêté du 1-7-2013 - J.O. du 18-7-2013).

Réactivité au questionnement

Le jury attend de la concision et de la précision ainsi qu'une honnêteté intellectuelle dans les réponses formulées. Les réponses au questionnement doivent laisser transparaître un positionnement adapté aux attentes de l'Institution et une réelle appropriation des valeurs de la République.

Le candidat se doit d'être réactif sans chercher à éluder les questions ou à noyer le propos dans un discours pédagogique non maîtrisé. Plus qu'une réponse exacte instantanée, le jury apprécie la capacité à argumenter, à expliquer et justifier une démarche ou un point de vue.

Qualité des documents de présentation et expression orale

Il est attendu des candidats une maîtrise des outils numériques pour l'enseignement afin de construire un document clair, lisible et adapté à la présentation de l'exposé.

Le jury est extrêmement attentif à la qualité de la syntaxe et de l'orthographe.

Les candidats s'expriment généralement correctement. La qualité de l'élocution et la clarté des propos sont indispensables aux métiers de l'enseignement.

Conseils aux candidats

Le jury conseille aux candidats de :

- s'approprier les programmes et référentiels des niveaux énoncés dans la définition de l'épreuve ainsi que les documents ressources associés ;
- prendre connaissance du socle commun de connaissances, de compétences et de culture ;
- maîtriser les concepts fondamentaux de la spécialité choisie ;
- s'informer des pratiques pédagogiques et didactiques, des modalités de fonctionnement et de l'organisation des horaires de tous les niveaux d'enseignement que peuvent assurer les professeurs de sciences industrielles de l'ingénieur ;
- se préparer à exploiter les résultats d'investigations et d'expérimentations en regard des contenus disciplinaires ;
- s'informer sur les modalités des épreuves d'examen auxquelles ils préparent leurs futurs élèves ;
- travailler sa posture et ses intonations et de rentrer en interaction avec le jury afin ne pas lire les documents projetés sans regarder le jury.

3. Conclusion

L'épreuve de leçon nécessite une préparation sérieuse et approfondie en amont de l'admissibilité. Cette préparation doit porter tout autant sur la partie « travaux pratiques » que sur la partie « exploitation pédagogique », car ces deux parties de l'épreuve sont complémentaires et indissociables. Les compétences nécessaires à la réussite de cette épreuve sont à acquérir et à développer notamment lors de stages en situation et de périodes d'observation ou d'enseignement. Elles sont complétées par une connaissance fine des programmes/référentiels et des documents ressources pour faire la classe. Le métier d'enseignant exige une exemplarité dans la tenue, dans la posture ainsi que dans le discours. L'épreuve de leçon permet la valorisation de ces qualités.

D. Résultats

Les statistiques générales pour cette épreuve sont données ci-après.

	CAPET (public)	CAFEP (privé)
Moyenne	10	12,03
Note maximum	19,5	16,25
Note minimale	2,5	4,2
Écart type	3,8	4,1

Épreuve d'entretien

A. Présentation de l'épreuve

Durée : 35 minutes

Coefficient 3

L'épreuve d'entretien avec le jury porte sur la motivation du candidat et son aptitude à se projeter dans le métier de professeur au sein du service public de l'éducation.

L'entretien comporte une première partie d'une durée de quinze minutes débutant par une présentation, d'une durée de cinq minutes maximum, par le candidat des éléments de son parcours et des expériences qui l'ont conduit à se présenter au concours en valorisant ses travaux de recherche, les enseignements suivis, les stages, l'engagement associatif ou les périodes de formation à l'étranger. Cette présentation donne lieu à un échange avec le jury.

La deuxième partie de l'épreuve, d'une durée de vingt minutes, doit permettre au jury, au travers de deux mises en situation professionnelle, l'une d'enseignement, la seconde en lien avec la vie scolaire, d'apprécier l'aptitude du candidat à :

- s'approprier les valeurs de la République, dont la laïcité, et les exigences du service public (droits et obligations du fonctionnaire dont la neutralité, lutte contre les discriminations et stéréotypes, promotion de l'égalité, notamment entre les filles et les garçons, etc.) ;
- faire connaître et faire partager ces valeurs et exigences.

Le candidat admissible transmet préalablement une fiche individuelle de renseignement établie sur le modèle figurant à l'annexe VI de l'arrêté du 25 janvier 2021 fixant les modalités d'organisation des concours du certificat d'aptitude au professorat de l'enseignement technique, selon les modalités définies dans l'arrêté d'ouverture.

L'épreuve est notée sur 20. La note 0 est éliminatoire.

B. Déroulement de l'épreuve

Pour des raisons d'équité, la durée des entretiens est fixe. Le jury veille à ce que les temps impartis soient respectés. Il convient aux candidats d'être vigilant quant à la durée de leurs réponses.

Le candidat ne dispose d'aucun document. Le jury n'intervient pas pendant les cinq minutes de présentation du candidat.

Le déroulé est rappelé ci-dessous :

15 minutes	5 minutes maximum	Présentation par le candidat des éléments de son parcours et des expériences qui l'ont conduit à se présenter au concours en valorisant notamment ses travaux de recherche, les enseignements suivis, les stages, l'engagement associatif ou les périodes de formation à l'étranger.
	10 minutes minimum	Échanges suite à la présentation
20 minutes (10 + 10 min)		Deux mises en situation professionnelle - d'enseignement - en lien avec la vie scolaire

Les mises en situation professionnelle sont définies par le jury en amont du passage des candidats. Une lecture de ces mises en situation professionnelle est réalisée par un des membres du jury.

C. Commentaires du jury

Cette épreuve est révélatrice de la posture professionnelle du candidat mais aussi de son éthique, sa déontologie et ses futurs réflexes professionnels. Elle sollicite, au-delà des aptitudes disciplinaires, les compétences professionnelles transversales essentielles à l'exercice du métier d'enseignant. De manière générale, les candidats ont bien appréhendé le format de cette nouvelle épreuve mais elle semble insuffisamment préparée pour un nombre significatif d'entre eux.

• **Présentation (1^{ère} partie)**

La présentation de cinq minutes par le candidat des éléments de son parcours et des expériences qui l'ont conduit à se présenter au concours en valorisant ses travaux de recherche, les enseignements suivis, les stages, l'engagement associatif ou les périodes de formation à l'étranger, a permis au jury de rapidement cerner sa personnalité, et de comprendre les motivations qui l'ont poussé à présenter le CAPET.

Cette première est primordiale pour la suite de l'entretien : le lien entre « devenir enseignant » et le parcours en amont doit être explicite. Il est intéressant de comprendre comment le projet de devenir enseignant s'est construit au fil du temps et pas uniquement sur une envie de transmettre. Même s'il est plus rassurant d'apprendre cette première phase par cœur, le jury apprécie la spontanéité des candidats. Or de nombreux candidats n'ont pas utilisé la totalité de ce temps, faute d'arguments.

La seconde phase de cette présentation a permis pendant dix minutes au jury de se faire préciser des points importants, notamment sur la connaissance du système éducatif français en général et sur les filières ou disciplines dans lesquelles le candidat est susceptible d'enseigner.

Le jury a apprécié :

- l'enthousiasme du candidat et le dynamisme du discours pour présenter son envie de devenir enseignant ;
- la capacité du candidat à se projeter dans la fonction en juxtaposant sa vision du métier d'enseignant (tenants et aboutissants des missions d'un enseignant) avec ses compétences acquises et transférables, l'idée étant « voici ce qui me laisse penser que je dispose des premiers outils nécessaires à une bonne prise de fonction » ;
- la mise en valeur des expériences multiples (animation, enseignement, différents métiers, ..) ;
- ses connaissances du milieu dans lequel il va évoluer, les principaux acteurs, le rôle et mission de chacun, les instances, leurs participants et les typologies des décisions ;
- les fiches individuelles de renseignements complétées avec les expériences d'enseignement et les expériences professionnelles dans le secteur industriel ;
- les candidats qui ne paraphrasent pas leur fiche individuelle de renseignements ;
- les candidats qui s'expriment clairement.

Afin de préparer au mieux cette introduction, le jury conseille aux candidats de connaître à minima :

- les différentes disciplines dans lesquelles il peut être appelé à enseigner, de la technologie au collège aux différents BTS associés à sa valence ;
- le fonctionnement de la technologie au collège, son programme, le socle commun, le travail en îlots, le diplôme national du brevet (DNB)...
- le fonctionnement actuel du lycée général et technologique, les enseignements de spécialité, le tronc commun, les programmes de sciences de l'ingénieur et de STI2D, les enseignements spécifiques de STI2D, la structure du baccalauréat et ses différentes épreuves...
- la structure d'un référentiel de BTS en général, les blocs de compétences, les activités professionnelles, les différentes épreuves d'examen...
- le fonctionnement d'un EPLE, son équipe de direction, la vie scolaire, les services sociaux et d'infirmerie, les différentes instances (conseil d'administration, conseil pédagogique, conseil d'enseignement, conseil de discipline...), le règlement intérieur...

- le référentiel de compétences des enseignants, le suivi de carrière...
- les valeurs de la République.

• **Mises en situation professionnelle (2ème partie)**

Le second temps, consacré à parts égales entre une question portant sur une situation en classe et une situation hors de la classe, a été riche de discussions souvent constructives. Le jury a constaté avec satisfaction que les situations professionnelles sont, dans l'ensemble, bien comprises par les candidats. Le traitement instantané du problème rencontré dans les différentes situations qu'elles soient de l'ordre de l'enseignement ou de la vie scolaire est bien appréhendé. Il est noté qu'il a été souvent plus aisé pour les candidats d'analyser la situation en classe que de se projeter dans une situation relevant de la vie scolaire. Les réponses apportées démontrent, pour la plupart, du bon sens et du pragmatisme des candidats.

Même lorsque le candidat ne connaissait pas le système éducatif, il a souvent pu apporter des pistes de solutions cohérentes. Les valeurs de la République sont largement respectées et citées par les candidats. Les personnes ressources au sein de l'établissement sont souvent bien identifiées (le chef d'établissement et son adjoint, le CPE, le DDFPT, le gestionnaire...) et les différentes instances sont plutôt connues. Cependant, les débats atteignent rapidement leur limite lorsque le candidat n'est pas à l'aise sur les points précédents. La méconnaissance du fonctionnement d'un collège ou d'un lycée devient rapidement rédhibitoire, malgré les relances bienveillantes du jury.

Le jury a apprécié les candidats qui :

- commencent par analyser les situations au lieu de proposer directement des solutions au problème posé à court terme ;
- envisagent, lors de leur analyse, plusieurs interprétations de la situation proposée ;
- prennent de la hauteur par rapport à la situation décrite, qui l'analysent selon les trois temporalités demandées (à court, moyen et long termes) ;
- identifient les valeurs et principes de la République, les droits et devoirs des fonctionnaires, sous-tendus aux situations étudiées ;
- s'appuient sur tous les leviers existants dans l'établissement pour prévenir les situations étudiées notamment en mettant en place des actions éducatives ;
- assument leurs missions d'éducation et place son action personnelle au sein de celle d'une communauté éducative élargie.

Le jury conseille aux candidats de :

- de s'approprier les attentes de l'épreuve lors de leur préparation au concours ;
- de s'approprier le fonctionnement d'un EPLE ainsi que le rôle des différentes instances ;
- de se référer aux personnes ressources de l'établissement susceptibles d'être sollicitées en fonction de la situation (psy-en, infirmier, assistant social, ...). Trop de candidats ne font appel qu'au CPE ou au chef d'établissement ;
- de penser également à solliciter des acteurs extérieurs à l'établissement (associations, experts, conseillers, partenaires économiques...), notamment pour les actions à moyen ou long terme ;
- de ne pas rester sur des réponses autocentrées mais de se placer dans le contexte d'un établissement scolaire ;
- même si le candidat peut faire référence à son expérience (de contractuel notamment), de prendre le recul nécessaire pour traiter la situation proposée dans le contexte décrit.

D. Ressources mobilisables

Le jury conseille aux candidats de s'approprier les informations données sur la nouvelle épreuve d'entretien (attendus, conseils et exemples de situations professionnelles) :

<https://www.devenirenseignant.gouv.fr/cid159421/epreuve-entretien-avec-jury.html>

Pour construire ses réponses, le candidat fait appel à l'ensemble des expériences et des connaissances dont il dispose et qu'il mobilise avec pertinence, expériences et connaissances proprement disciplinaires ou participant d'une déontologie professionnelle.

Cette déontologie professionnelle suppose au moins l'appropriation par le candidat des ressources et textes suivants :

- Les droits et obligations du fonctionnaire présentés sur le portail de la fonction publique : <https://www.fonction-publique.gouv.fr/droits-et-obligations>
- Les articles L 111-1 à L 111-4 et l'article L 442-1 du [code de l'Éducation](#).
- Le vade-mecum "la laïcité à l'École" : <https://eduscol.education.fr/1618/la-laicite-l-ecole>
- Le vade-mecum "agir contre le racisme et l'antisémitisme" : <https://eduscol.education.fr/1720/agir-contre-le-racisme-et-l-antisemitisme>
- "Qu'est-ce que la laïcité ?" Une introduction par le Conseil des Sages de la laïcité - Janvier 2021. Téléchargeable sur <https://www.education.gouv.fr/le-conseil-des-sages-de-la-laicite-41537>
- Le parcours magistère "faire vivre les valeurs de la République" : <https://magistere.education.fr/f959>
- "Que sont les principes républicains ?" Une contribution du Conseil des sages de la laïcité - Juin 2021. Téléchargeable sur <https://www.education.gouv.fr/le-conseil-des-sages-de-la-laicite-41537>
- "La République à l'École", Inspection générale de l'éducation, du sport et de la recherche »
- Le site IH2EF : <https://www.ih2ef.gouv.fr/laicite-et-services-publics>

E. Résultats

Les statistiques générales pour cette épreuve sont données ci-après.

	CAPET (public)	CAFEP (privé)
Moyenne	13,72	12,88
Note maximum	20	20
Note minimale	2,5	5,5
Écart type	3,9	4,3