

Plan Du Cours

Partie 1

Chap 1: Produit - processus - système de production
Chap 2: Elaboration d'un avant projet d'études de fabrication
Chap 3: Conception d'un système informatique de pilotage
Test
Test
Test
Chap 4: Implantation d'un atelier de type Job shop
Chap 5: Implantation d'un atelier de type flow shop - Equilibrage des lignes de production
Chap 6: Mesure de Travall
Examen

2

4

6

1



La productique

• Automatisation

• Production de masse

• Automatisation flexible

• Productique

• Mise en œuvre des moyens et techniques (informatique, automatique et mécanique)

• Afin d'assurer, la rentabilité, la qualité la réactivité d'un système industriel.

• Internet - Industrie 4.0

3

Historique de l'automatisation

• L'automatisation ponctuelle :

• Années 60 automatiser des machines particulières ou des fonctions spécifiques. (non flexible – machines dédiées)

• L'intégration en production :

• MOCN - systèmes MRP – systèmes auto de manutention et de stockage ⇒ constituer les îlots d'automatisations.

• La [CFAO] : association CAO - EFAO - FAO.

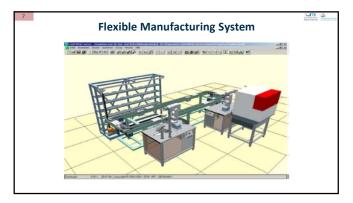
• Les Cellules flexibles d'usinage

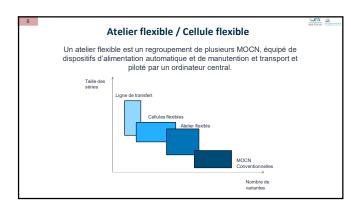
• L'Industrie 4.0

• CPS - Systèmes de production intégrées flexibles et intelligents

Moyens composant un FMS

Moyens de production : Transformer les produits intrants en extrants.
Moyens de stockage : Ensemble de casiers desservis par un dispositif de stockage et le déstockage du produit,
Moyens de transport : Transport des matières dans l'atelier. (lignes de transfert – convoyeurs - chariots filoguidés... etc.)
Robots et les manipulateurs: Déplacer une pièce selon une série de mouvements. (chargements et déchargements, soudage, peinture, assemblage...etc.)
Logiciels de pilotage : Assurer la coordination entre les différentes machines





7 8





9 10

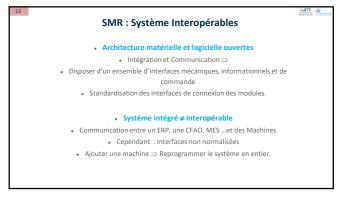
Réseaux Locaux Industriels Un réseau local industriel est un réseau local utilisé dans une usine pour connecter diverses machines. Assurer la commande, la supervision, la conduite, la maintenance, et la gestion, de l'installation de production. Types de RLI Réseau de terrain: Connecte les capteurs et actionneurs aux automates, contrôleurs et régulateurs Réseau de cellule: Connecte les automates à un coordinateur SCADA. Réseau d'usine: Connecte les coordinateurs aux services tels que les bureaux d'études, de méthodes, la gestion, les approvisionnements.

Systèmes Manufacturiers Reconfigurables (SMR)

Ils ont été proposés par Yoram Koren et son équipe de l'Université de Michigan en 1995.
Répondre aux changements fréquents de la demande en diversité et en volumes.

Reconfigurables = Constitués de plusieurs modules.
Font appel au concept Plug-and-produce,
Permet aux différents modules d'un système d'être ajouté ou supprimé en réponse aux changements de la demande.

Y. Koren et A. G. Ultoy, «Reconfigurable manufacturing systems.» Engineering Research Center for Reconfigurable Machining Systems. ERC/RMS report #1. Ann Arbor, 1997.



Productique et Industrie 4.0

Ces dernières années ⇒ Avancées technologiques.

La technologie est devenue de nos jours, mature pour être utilisé en industrie.

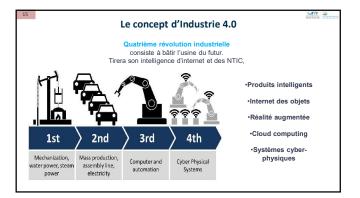
Industrie 4.0 - Internet et NTICS et Développement du web ⇒ usines intelligentes.

Pyramide productique tend à s'aplatir

Le réseau Ethernet remplace de plus en plus les réseaux d'usine et les réseaux de cellules

Les technologies du web sont de plus en plus utilisées pour le développement des systèmes de production.

13 14



Commande Numérique

Machine: Partie opérative + Partie commande

Définir les capteurs, les les actionneurs + Dialogue avec l'opérateur (pupitre) + Communication avec les autres machines (interfaces).

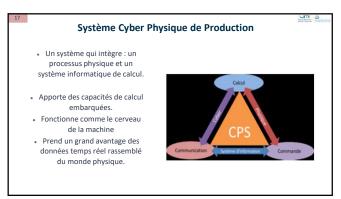
Années 40 − déploiement de la (NC)

Années 70 - naissance de la (CNC)

Contrôleur Comporte: un IDE - APT (Automatic Programmed Tools) MIT - dérivé du Fortran, indépendant de la plateforme.

Différents types de matériels ; HURON, CINCINNATI, HES, GSP, DUFOUR ...⇒Interface normalisé.

15 16



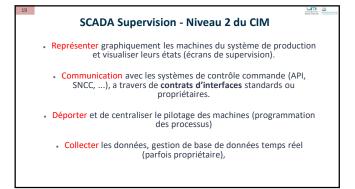
Machine cyber physique

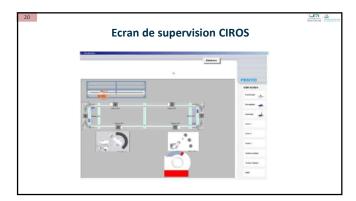
Cyber Twin de la Machine
a) Modèle dinformation
b) Base de données,
c) Algorithmes Intelligentes
Analytics,
d) Interfaces Machine Anderice Machine (M2M),
Machine
Intelligentes
Smart IHM

Machine
Partie Physique

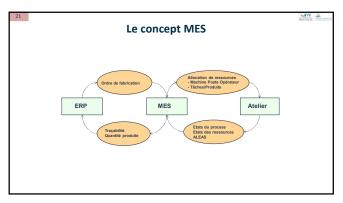
C. Liu et X. Xu, «Cyben-Physical Machine Tool – the Eira of Machine Tool 4.0.» chez Procede CIRP. The 50th
CIRP Conference on Manufacturing Systems, 63 (2017) 70 – 75.

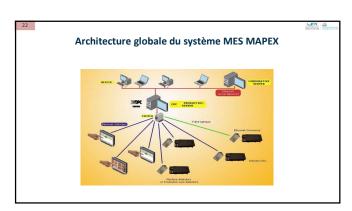
18



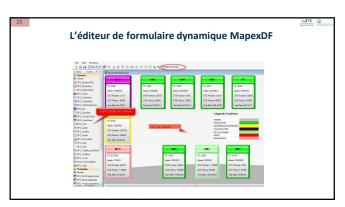


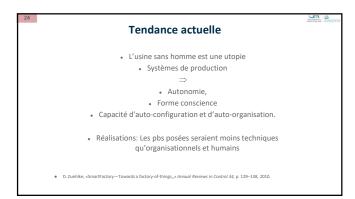
19 20





21 22





24