

1 Lève vitre électrique

1.1 Présentation du système



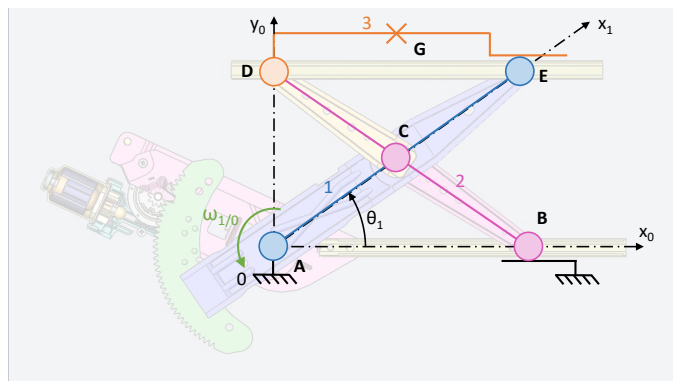
Les vitres électriques sont mises en mouvement grâce à un moteur électrique en rotation. C'est le système que nous étudions ici qui permet de transformer ce mouvement de rotation en translation de la vitre.

2 Etude de la vitesse du déplacement de la vitre

Le mouvement d'entrée est la rotation de 1 par rapport à 0, la vitesse est donc $\omega_{1/0}$ indiquée sur la figure ci-contre.

Données géométriques :

- $\vec{AE} = L \cdot \vec{x}_1$,
- $\vec{AB} = L \cdot \cos(\theta_1) \cdot \vec{x}_0$,
- $\vec{AD} = L \cdot \sin(\theta_1) \cdot \vec{y}_0$,
- $\vec{AC} = \frac{L}{2} \cdot \vec{x}_1$,
- $\vec{DG} = \frac{L}{2} \cdot \cos(\theta_1) \cdot \vec{x}_0 + e \cdot \vec{y}_0$,



Les liaisons aux points A, C et D sont des liaisons pivots et celles en B et E sont des liaisons ponctuelles.

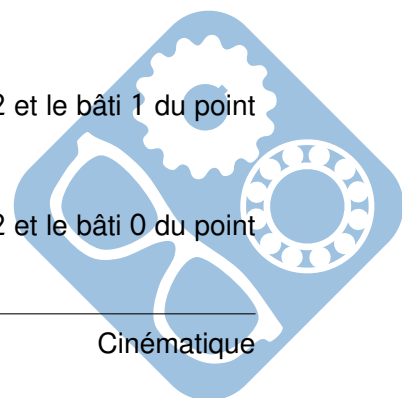
Question 1 : Dessiner le graphe de liaison de ce système.

Question 2 : Donner les torseurs cinématiques suivants :

- $\{V_{1/0}\}$ de la liaison entre la pièce 1 et le bâti 0 en A,
- $\{V_{2/1}\}$ de la liaison entre la pièce 2 et le bâti 1 en C,
- $\{V_{2/0}\}$ de la liaison entre la pièce 2 et le bâti 0 en B,
- $\{V_{3/2}\}$ de la liaison entre la pièce 3 et le bâti 2 en D,
- $\{V_{3/1}\}$ de la liaison entre la pièce 3 et le bâti 1 en E.

Question 3 : Déplacer le torseur cinématique $\{V_{2/1}\}$ de la liaison entre la pièce 2 et le bâti 1 du point C au point A.

Question 4 : Déplacer le torseur cinématique $\{V_{2/0}\}$ de la liaison entre la pièce 2 et le bâti 0 du point B au point A.



3 Questions bonus à faire à la maison

Question 5 : Déplacer le torseur cinématique $\{V_{3/2}\}$ de la liaison entre la pièce 3 et le bâti 2 du point D au point A.

Question 6 : Déplacer le torseur cinématique $\{V_{3/1}\}$ de la liaison entre la pièce 3 et le bâti 1 du point E au point A.

Une des deux relations torsorielles nécessaires afin de résoudre le comportement de ce système est $\{V_{3/1}\}_{A,R_0} + \{V_{1/0}\}_{A,R_0} = \{V_{3/2}\}_{A,R_0} + \{V_{2/0}\}_{A,R_0}$.

Question 7 : Déterminer une autre relation torsorielle complémentaire.

Question 8 : Écrire le système d'équations qui lie les composantes des torseurs cinématiques issu des ces deux relations torsorielles.

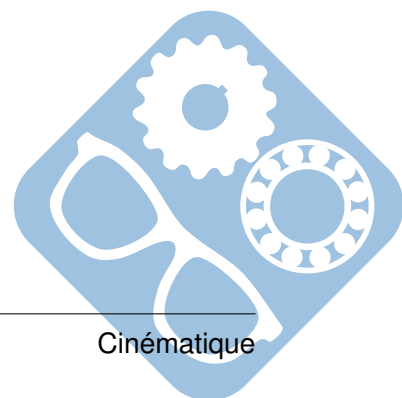
Question 9 : En déduire la vitesse $\overrightarrow{V_{E \in 3/1}}$ en fonction de $\omega_{1/0}$, θ_1 et L.

Rappels :

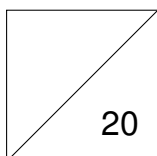
On notera le torseur cinématique du solide i par rapport au solide j exprimé au point M par :

$$\{V_{i/j}\} = \left\{ \begin{array}{cc} \omega_{x,ij} & V_{x,M,ij} \\ \omega_{y,ij} & V_{y,M,ij} \\ \omega_{z,ij} & V_{z,M,ij} \end{array} \right\}_{X,R_P}, \text{ avec } R_P = (\vec{X}_P, \vec{Y}_P, \vec{Z}_P)$$

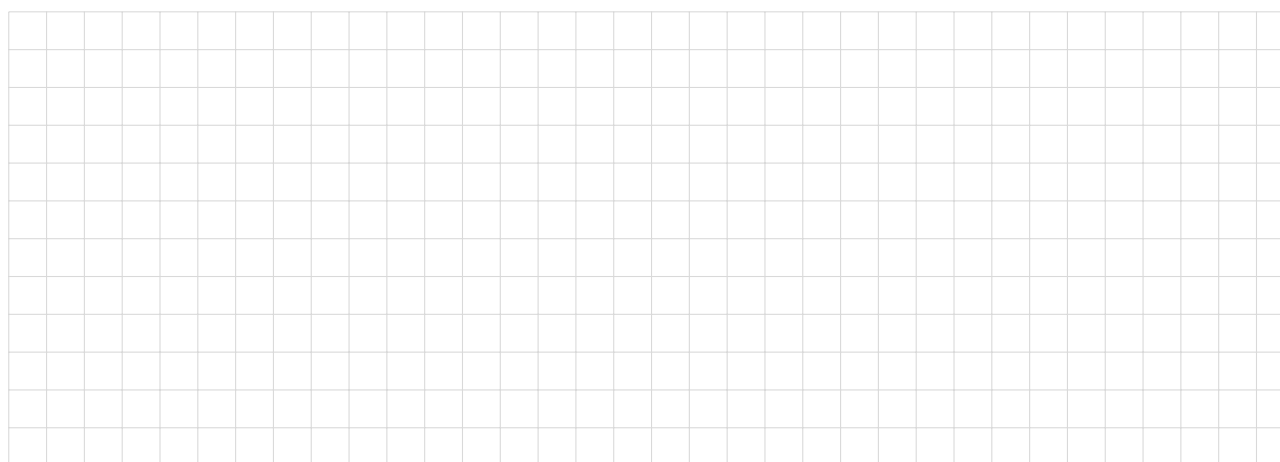
FIN



NOM Prénom:



Commentaires:

Question 1 :**Question 2 :****Question 3 :**