

Séquence : 06

Document : TD03

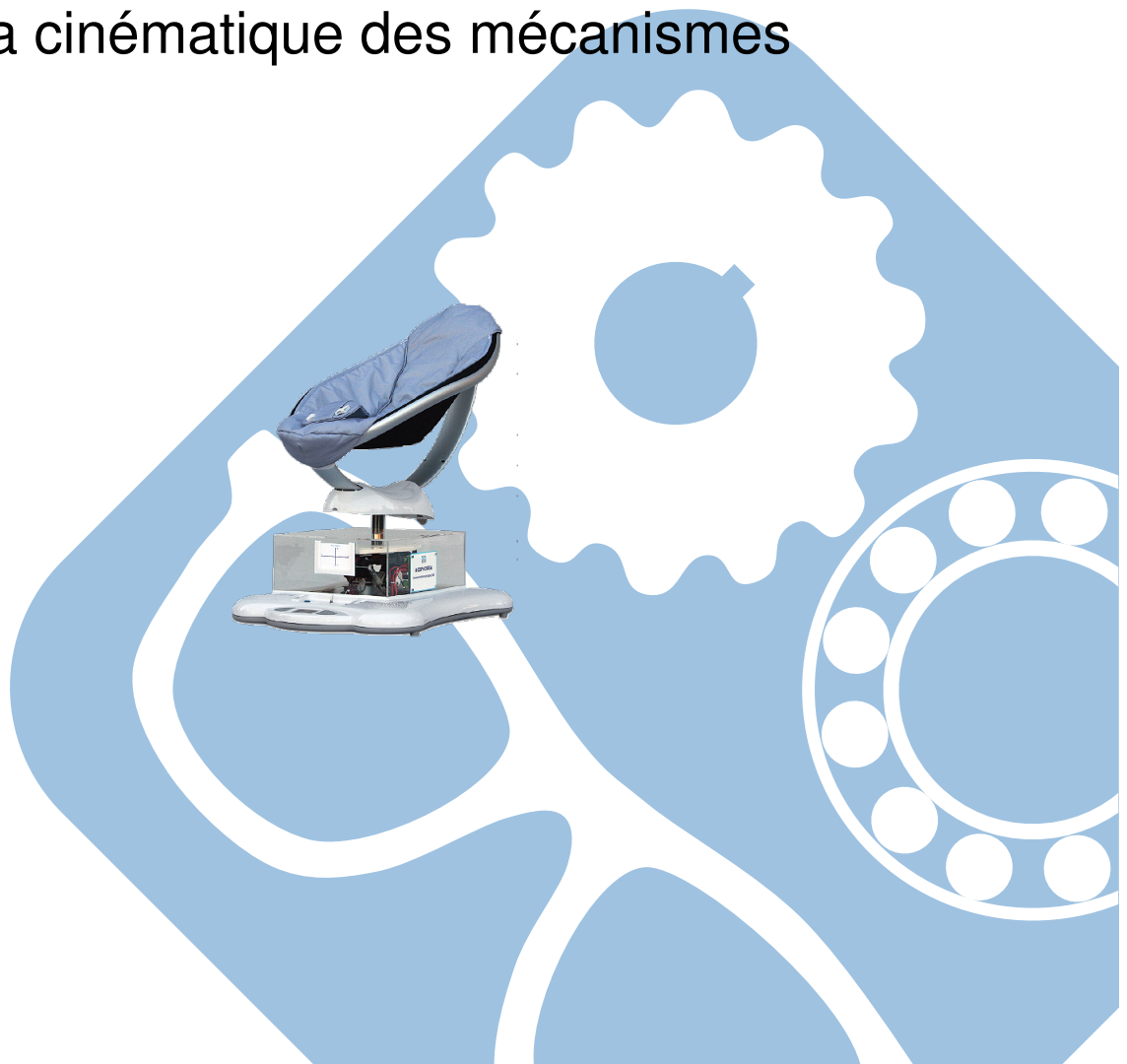
Lycée Dorian

Renaud Costadoat

Françoise Puig



La cinématique des mécanismes

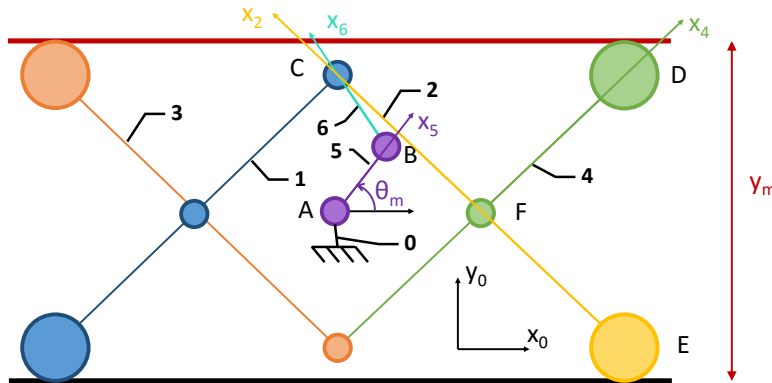


Référence	S06 - TD03
Compétences	Mod2-C10-1: Modèle de solide indéformable Mod2-C11: Modélisation géométrique et cinématique des mouvements entre solides indéformables Rés-C1: Loi entrée sortie géométrique et cinématique Rés-C6: Utilisation d'un solveur ou d'un logiciel multi physique Com1-C1: Différents descripteurs introduits dans le programme Com2-C4: Outils de communication
Description	Lois E/S de fermeture géométrique et cinématique. Simulation du comportement de modèles. Proposer des lois de commande en fonction d'exigences. Présenter les modèles acausaux
Système	Moby Crea

1 Activité 1 : Détermination de la loi d'entrée/sortie géométrique

L'objectif de cette partie est de déterminer la loi de fermeture géométrique du système Moby Crea et de la comparer avec celle obtenue par extraction de données expérimentales.

- L'angle de rotation du moteur sera appelé θ_m ,
- La distance AC sera appelée y .



Question 1 : Déterminer y en fonction de θ_m et des paramètres géométriques du système, en utilisant la loi de fermeture géométrique. Les dimensions seront mesurées sur le système afin d'effectuer l'application numérique.

Question 2 : Sur le logiciel *Scilab*, faire varier θ_m de 0 à 6π ($a = (0:0.1:6*\%pi)$).

Puis calculer les valeurs de y ($t=f(a)$).

Enfin demander au logiciel de tracer la fonction $t = f(a)$ ($\text{plot2d}(a, t)$).

2 Activité 2 : Détermination de la loi d'entrée/sortie cinématique

Cette partie permettra de déterminer la loi d'entrée à imposer au moteur électrique afin de permettre d'obtenir un déplacement souhaité du bras.

- La vitesse de rotation du moteur sera appelée $\omega_m = \dot{\theta}_m$,
- La vitesse de rotation du bras sera appelée $v = \dot{y}$.

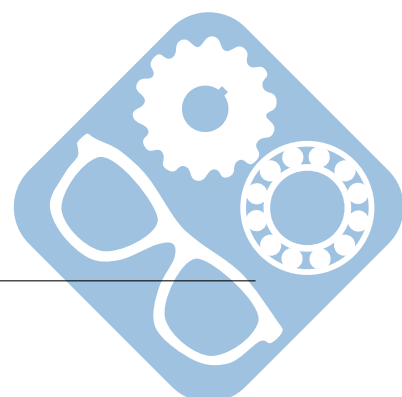
Question 1 : Déterminer ω_m en fonction de v et des paramètres géométriques du système, en utilisant la loi de fermeture cinématique. Les dimensions seront mesurées sur le système afin d'effectuer l'application numérique.

3 Activité 3 : Modélisation sur un modelleur 3D

Le logiciel Solidworks va permettre de déterminer les lois d'entrée sortie géométrique et cinématique du système Moby Crea.

Le fichier à ouvrir pour cette étude est le fichier SW/_Moby-Crea.SLDASM.

- La vitesse de rotation du moteur sera appelée $\omega_m = \dot{\theta}_m$,
- La vitesse de rotation du bras sera appelée $v = \dot{y}$.



Question 1 : Sur Solidworks, paramétrer le Moby Crea sur le logiciel Meca3d afin de pouvoir simuler son comportement.

- Tracer $y = f(\theta_m)$,
- Tracer $v = f(t)$,

4 Activité 4 : Système acausal

Cette partie va permettre d'introduire le modèle « acausal » afin de déterminer si celui qui a été mis en place pour le Moby Crea en est un. Un modèle « acausal » est un modèle qui ne possède pas de lien cause à effet. Il revient à des équations implicites sans ordre entre les variables et sans spécification d'entrée et de sortie.

Question 1 : A la vue de la définition précédente, pensez-vous que ce système puisse être modélisé par un modèle « acausal » ?

Question 2 : Vous effectuerez la liaison entre les activités afin de récupérer les résultats de l'activité 2 pour les utiliser sur Solidworks durant l'activité 3.

Question 3 : Vous montrerez l'influence sur les résultats des dimensions géométriques du système afin de déterminer si leur choix dépend des données cinématiques.

