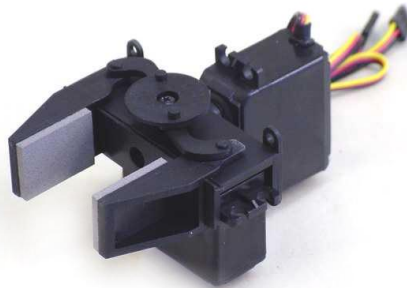




## Modeleurs volumique

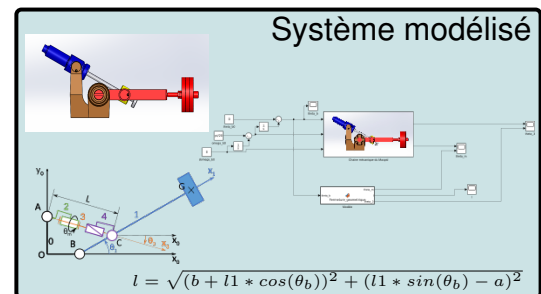
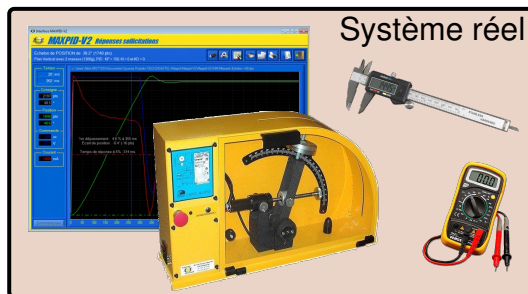
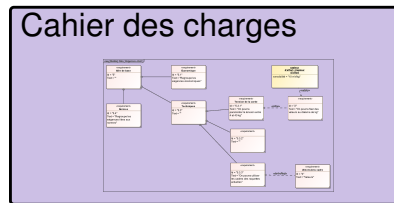


Référence	S09 - TP01 - I01
Compétences	Mod2-C10-1: Modèle de solide indéformable Com1-C1: Différents descripteurs introduits dans le programme
Description	Modélisation cinématique des mécanismes. Représentation graphique, sur les maquettes numériques de systèmes courants, les champs de vecteurs vitesse et accélération.
Système	Pince robot



### Objectif du TP:

Assembler un mécanisme sur un modelleur 3D



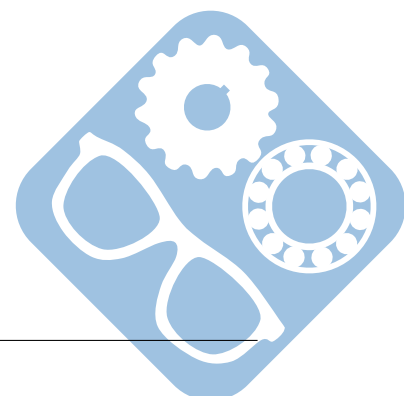
La démarche de l'ingénieur permet :

- De vérifier les performances attendues d'un système, par évaluation de l'écart entre un cahier des charges et les réponses expérimentales (écart 1),
- De proposer et de valider des modèles d'un système à partir d'essais, par évaluation de l'écart entre les performances mesurées et les performances simulées (écart 2),
- De prévoir le comportement à partir de modélisations, par l'évaluation de l'écart entre les performances simulées et les performances attendues du cahier des charges (écart 3).



Pour ce TP, vous aurez besoin :

- Un document d'aide à la mise en œuvre de Meca3d est disponible ici.



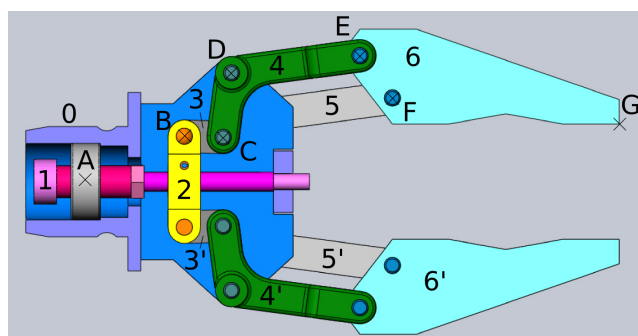
L'objectif de ce TP est de permettre l'assemblage d'un système dans un modeler volumique. Pour cela, il faut dans un premier temps réaliser un modèle de liaisons isostatique. Pour cela, nous allons passer par les étapes suivantes :

- 
- Tracer les directions des vitesses caractéristiques.

## 1 Paramètres de modélisation

### 1.1 Première modélisation

**Question 1** A partir de la vidéo montrant l'animation du modèle numérique, réaliser le graphe des liaisons de ce système. Les numéros des pièces sont indiqués sur la figure.



**Question 2** Réaliser le schéma cinématique correspondant.

### 1.2 Degré d'hyperstatisme du système

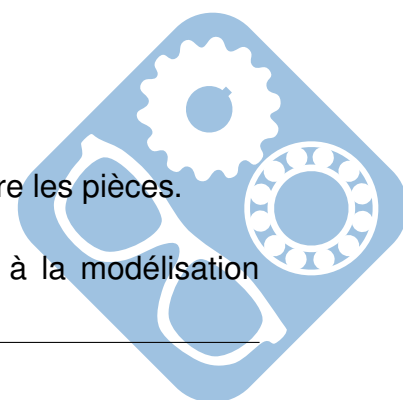
Réaliser sur le logiciel le paramétrage du système en indiquant les pièces en jeu, ainsi que les liaisons décrites au préalable sur le graphe de liaison.

**Question 3** Donner ici le nombre de mobilités ainsi que le degré d'hyperstatisme présent sur le modèle. Critiquer le résultat.

### 1.3 Nouveau modèle pour la simulation

**Question 4** Rendre ce modèle isostatique en modifiant les liaisons entre les pièces.

**Question 5** Réaliser le nouveau schéma cinématique correspondant à la modélisation modifiée.



## 2 Création du modèle de simulation

Pour réaliser la partie suivante, il est conseillé d'utiliser l'aide pour l'utilisation du logiciel Meca 3D, donnée [ici](#).

**Question 6** Mettre en place les contraintes, issues du graphe précédent, entre les surfaces des pièces.

**Question 7** Animer le mécanisme à l'aide de Meca3D en choisissant le mouvement d'entrée.

## 3 Résoudre graphiquement un problème cinématique

Les tracés correspondants aux questions suivantes seront effectués sur la mise en plan donnée en annexe.

**Question 8** A l'aide de la simulation du mouvement du système, déterminer les CIR du mouvement de chacune des pièces par rapport au bâti.

**Question 9** Conduire alors une étude de cinématique graphique afin de tracer l'ensemble des vitesses qui vous paraissent intéressantes par rapport au bâti.

**Question 10** Vérifier les tracés suivants à l'aide de la simulation Meca3D sur le mécanisme assemblé.

