Projet Démontage

Projet mené en binôme



SOMMAIRE

I - Analyse fonctionnelle

- 1. Présentation du système
- 2. Analyse fonctionnelle du système (SysML)

II - Etude de l'assemblage

- 1. Nomenclature
- 2. Graphe de montage

III - Etude cinématique

- 1. Schéma cinématique
- 2. Loi entrée/sortie

IV - Etude de fabrication

- 1. Maquette numérique
- 2. Mise en plan
- 3. Dessin en perspectives isométrique et cavalière
- 4. Gamme de fabrication

V - Conclusion

I - Analyse fonctionnelle

1. Présentation du système



Photo du système en cours de démontage

Le système étudié est une tronçonneuse. Elle permet d'effectuer des travaux forestiers dans tous types de conditions météorologique.

La Tronçonneuse STIHL 024

AV est une tronçonneuse répandu conçue dans les années 70.

Le terme AV dans le nom signifie anti-vibration

2. Analyse fonctionnelle du système

Diagramme de définition de blocs

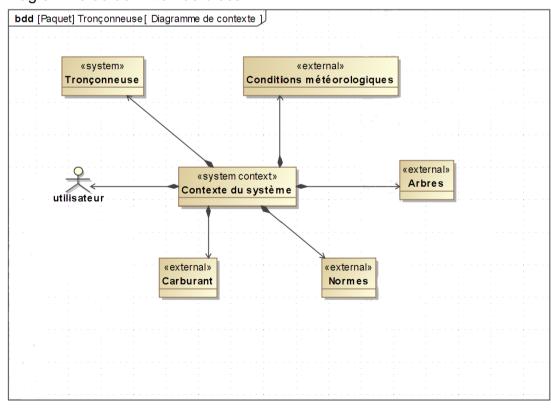


Diagramme des cas d'utilisation

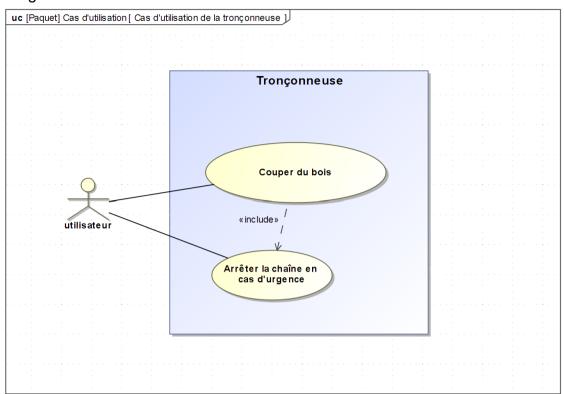


Diagramme d'exigences

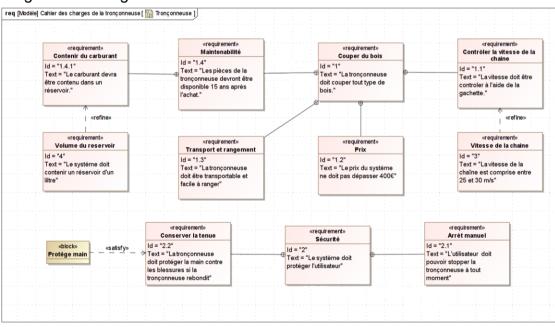
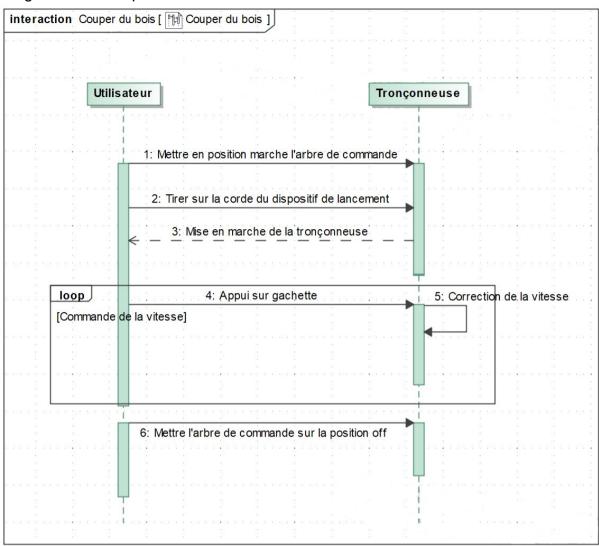


Diagramme de séquence



II - Etude de l'assemblage

1) Nomenclature

	I		
N° de pièce	Quantité	Nom	
1	1	Carter 1	
2	1	Carter 2	
3	1	Carter de réservoir	
4	1	Piston,Bielle,Vilbrequin	
5	1	Capot	
6	1	Couvercle	
7	1	Poignée tubulaire	
8	1	Couvercle de pignon	
9	1	Griffe	
10	1	Monture de poignée	
11	1	Carburateur	
12	1	Guide chaîne + chaîne	
13	1	Cylindre	
14	1	Filtre à air	
15	1	Système de lancement	
16	1	Poignée d'arrêt	
17	1	Pompe à huile	
18	1	Embrayage	
19	1	Cloche d'embrayage	
20	1	Volant magnétique (rotor)	
21	1	Echappement (1 et 2)	
22	1	Bobine d'allumage	
23	1	Système anti-vibration (AV)	
24	2	Bande de glissement	
25	1	Bougie d'allumage	
26	1	Collier de frein	
27	1	Collier	
28	1		
		Ressort de tension	
29	1	Ressort	
30	1	Système de levier	
31	1	Arbre de commande	
32	1	Levier d'arrêt	
33	1	Tringlerie des gaz	
34	2	Bouchons	
35	2	Butoirs annulaires	
36	1	Aération de réservoir	
37	1	Couvercle de carburateur	
38	2	Ecrou à six pans M8	
39	6	Vis cylindrique IS-P6 X 19	
40	2	Vis cylindrique IS-M4 X 12	
41	1	Vis à douille M4	
42	2	Anneau d'arrêt 1	
43	3	Vis cylindrique IS-M4 X 16	
44	1	Anneau d'arrêt 2	
45	11	Vis cylindrique IS-M5 X 20	
46	2	Ecrou six pans M5	
47	7	Vis cylindrique IS-M5 X 12	
48	2	Vis cylindrique IS-M4 X 12	
49	1	Vis cylindrique IS-P4 X 19	
50	1	Ecrou de sécurité M5	
51	1	Vis Parker 2,9 X 9,5	
52	1	Cage à aiguilles	
- -	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	3 0	

Photos des pièces de la nomenclature.

4	13	
19	18	ON TO SOLVE STATE OF THE SOLVE S
20	3	
1	1	
2	2	

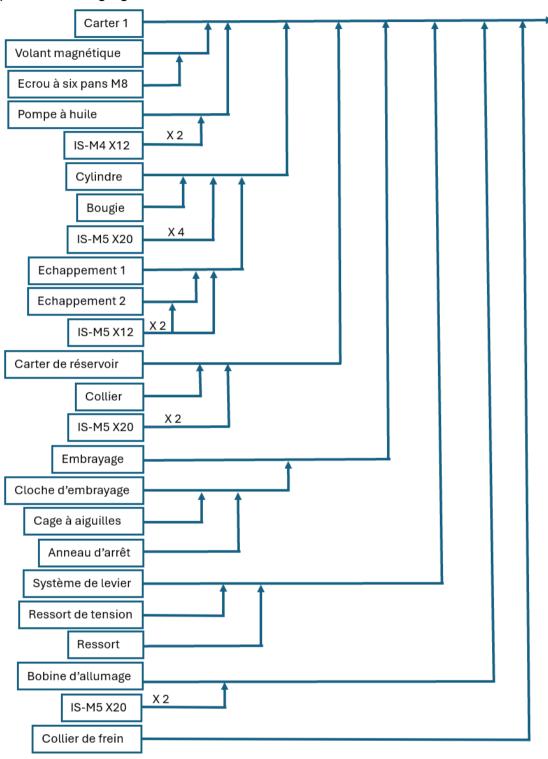
5	STIHL D24 AVS decryon quicknas	15	
37		15	
6		10	
16	B	7	
9		21	
8	STIHL	12	

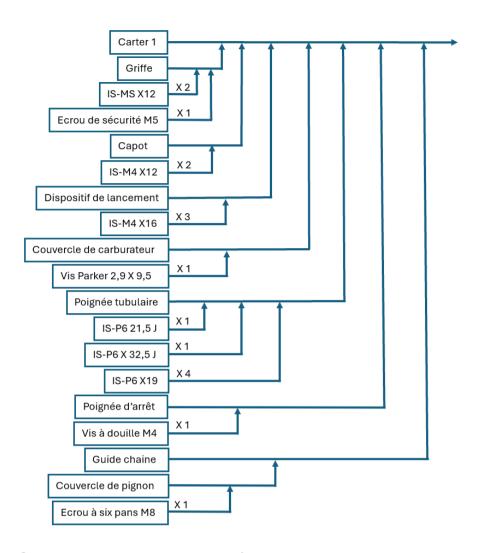
22		33	
25		27	
31	-	26	
32	1	23	The second secon
36		14	
30		11	
29		17	
28		35	0
34	0	24	1 21

38		47	
46		52	
50	0	51	
42		49	
44		48	and a grandened in the
41	- Dannanous and the same	43	
45		39	

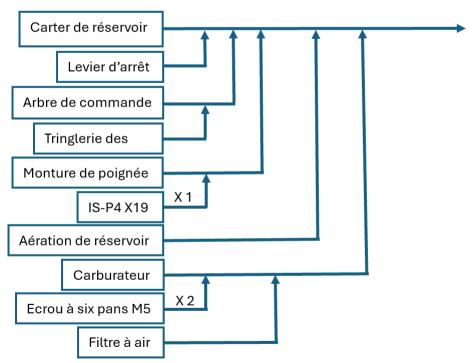
2) Graphe de montage

Graphe de montage général :

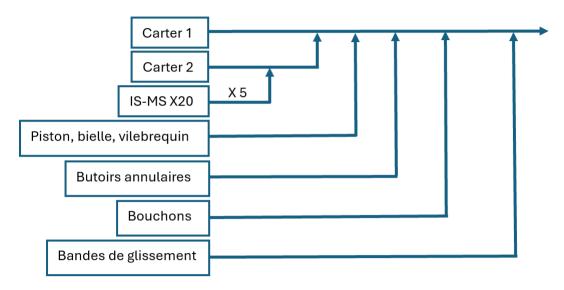




Graphe de montage carter de réservoir :



Graphe de montage du carter :



III - Etude cinématique

Dans cette étude cinématique, on définit,

- Le bâti en noir est noté S0
- Le piston en bleu est noté S1
- La bielle en vert est noté S2
- Le vilebrequin en rouge est noté S3

Graphe de liaison :

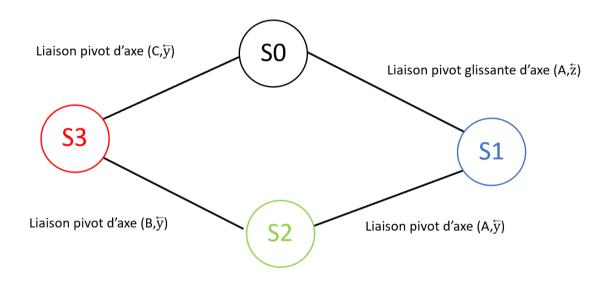
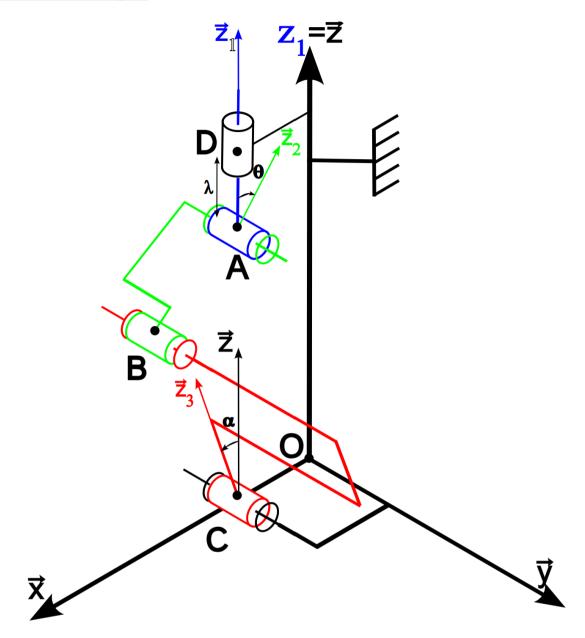
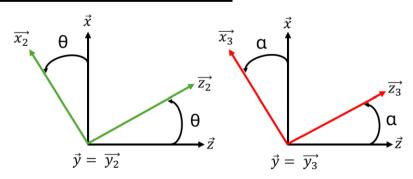


Schéma cinématique :



Figures de changement de base :



Paramétrage:

$$\overrightarrow{BA} = L_{BA}.\overrightarrow{z_2}$$

$$\overrightarrow{CB} = L_{CB} \cdot \overrightarrow{z_3}$$

$$\overrightarrow{AD} = \lambda . \vec{z}$$

$$\overrightarrow{DC} = -L_{DC} \cdot \vec{z}$$

$$(\vec{z}, \overrightarrow{z_2}) = \theta$$

$$(\vec{z}, \vec{z_3}) = \alpha$$

Fermeture géométrique :

$$\overrightarrow{CB} + \overrightarrow{BA} + \overrightarrow{AD} + \overrightarrow{DC} = \overrightarrow{0}$$

$$L_{CB}.\overrightarrow{z_3} + L_{BA}.\overrightarrow{z_2} + \lambda.\overrightarrow{z} - L_{DC}.\overrightarrow{z} = \overrightarrow{0}$$

$$L_{CB}.\cos(\alpha).\vec{z} + L_{CB}.\sin(\alpha).\vec{x} + L_{BA}.\cos(\theta).\vec{z} + L_{BA}.\sin(\theta).\vec{x} + \lambda.\vec{z} - L_{DC}.\vec{z} = \vec{0}$$

On projette:

$$/\vec{x}$$
: L_{BA} . $\sin(\theta) + L_{CB}$. $\sin(\alpha) = 0$

$$/\vec{z}$$
: $L_{CB} \cdot \cos(\alpha) + L_{BA} \cdot \cos(\theta) + \lambda - L_{DC} = 0$

Donc, on a

$$L_{CB} \cdot \sin(\alpha) = -L_{BA} \cdot \sin(\theta)$$
 et $-L_{BA} \cdot \cos(\theta) = L_{CB} \cdot \cos(\alpha) + \lambda - L_{DC}$

En mettant au carré et en additionnant les deux formules, l'angle θ disparait :

$$L_{BA}^{2} = (L_{CB}.\sin(\alpha))^{2} + (L_{CB}.\cos(\alpha) + \lambda - L_{DC})^{2}$$

Donc.

$$L_{BA}^2 = L_{CB}^2 + \lambda^2 + L_{DC}^2 + 2.L_{CB}.\cos(\alpha).\lambda - 2L_{CB}.\cos(\alpha).L_{DC} - 2.L_{DC}.\lambda$$

Par conséquent,

$$\cos(\alpha) = \frac{L_{BA}^2 - L_{CB}^2 - \lambda^2 - L_{DC}^2 + 2.L_{DC}.\lambda}{2.L_{CB}.\lambda - 2.L_{CB}.L_{DC}}$$

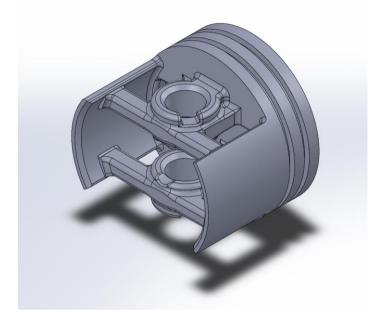
On a donc une relation entre la distance du piston par rapport au bâti (paramètre d'entrée) et l'angle de sortie α .

$$\alpha \, = \, arccos \bigg(\frac{{L_{BA}}^2 \, - \, {L_{CB}}^2 \, - \, \lambda^2 \, - \, {L_{DC}}^2 + \, 2. \, L_{DC}. \, \lambda}{2. \, L_{CB}. \, \lambda \, - \, 2. \, L_{CB}. \, L_{DC}} \bigg)$$

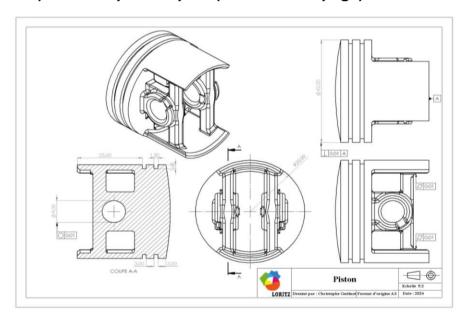
IV - Etude de fabrication

Dans cette étude, nous allons nous intéresser au piston.

1) Maquette numérique (voir piston.SLDPRT)

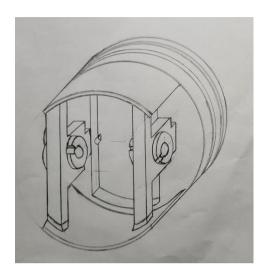


2) Mise en plan du plan (voir dernière page)

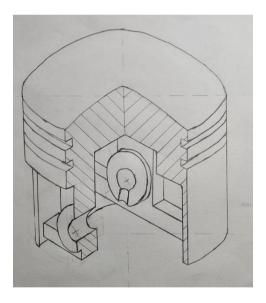


3) Dessin en perspective cavalière et isométrique simplifiée (voir rendu papier)

Dessin en perspective cavalière

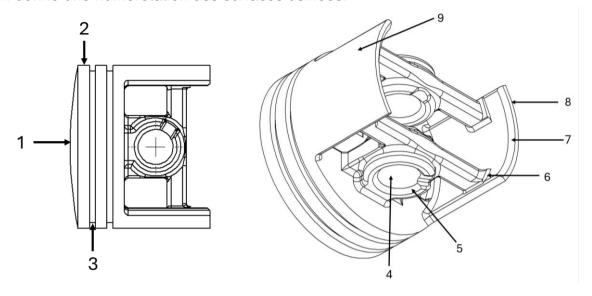


Dessin en perspective isométrique simplifiée



4) Gamme de fabrication

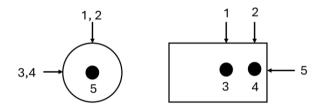
On donne une numérotation des surfaces usinées:



<u>Phase 10</u>: Brut alliages d'aluminium obtenu par fonderie sous pression ∅45 mm et de longueur 40mm.

Phase 20:

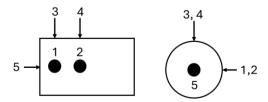
- Tour 2 axes
- Mise en position mors durs



- Profilage 1: outil à charioter dresser
- Chariotage 2: outil à charioter dresser
- Rainurage 3: outil à gorge

Phase 30:

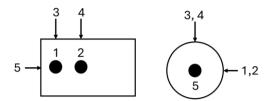
- Tour 2 axes
- Mise en position mors doux



- Dressage 8 et 9: outil à charioter dresser
- Chariotage 9: outil à charioter dresser
- Chanfreinage 7: outil à chanfreiner

Phase 40:

- CUCN (Centre d'Usinage Commande Numérique) 3 axes
- Mise en position mors doux



- Pointage 4: Forêt à pointer
- Perçage 4: Forêt
- Chanfreinage 5: fraise conique

V – Conclusion

Ce projet nous a permis d'acquérir une plus grande culture technologique et d'aborder l'analyse de système avec une approche différente. Cela nous a également permis de réviser des notions essentielles de cette année de PTSI et d'avoir une vision plus concrète des sciences de l'ingénieur.

