



REPUBLIQUE TUNISIENNE
Ministère de l'Enseignement
Supérieur

Concours Nationaux d'Entrée aux
Cycles de Formation d'Ingénieurs
Session : Juin 2002

Concours Mathématiques-Physique et Physique-Chimie
Epreuve de Sciences et Techniques de l'Ingénieur

Date : Vendredi 07 juin 2002 Heure : 8 H Durée : 3 H Nombre de pages : 9

Barème : Partie A : 11 pts Partie B : 3 pts Partie C : 6 pts

Remarques :

- 1/ Les parties A, B et C sont indépendantes et doivent être rédigées sur des feuilles séparées.
2/ Les documents réponset 5/9 et 6/9 sont à rendre en fin d'épreuve.

MECANISME D'ANTENNE PARABOLIQUE

Présentation

La figure 1 représente le schéma cinématique simplifié du mécanisme d' entraînement d'une antenne parabolique de réception télévisée. Les principaux éléments de l'ensemble sont :

- support fixe (0)
- réflecteur parabolique (1)
- vérin électrique (VE)

Le vérin (VE) est constitué d'un moteur électrique (M) à courant continu solidaire du corps (2) et d'un équipage mobile. Ce dernier est formé essentiellement de la tige (3) et des deux pignons (4) et (5) à denture droite.

Principe de fonctionnement

La rotation imposée par le moteur (M) est transmise par l'intermédiaire du pignon (5) au pignon (4). La rotation du pignon (4) est transformée, grâce à la liaison hélicoïdale entre (3) et (4) en une translation, par rapport à (2), de la tige (3). Le réflecteur (1) se trouve ainsi soumis à l'action de la tige (3). Cette action provoque la rotation EST/OUEST, autour de l'axe fixe $\vec{(A, Z_0)}$, du réflecteur (1).

Repères et paramétrage

Les repères et les paramètres adoptés se présentent comme suit :

- $R_0(A, \vec{X}_0, \vec{Y}_0, \vec{Z}_0)$ repère lié au support (0) supposé galiléen ;
- Le réflecteur parabolique (1), lié au repère $R_1(A, \vec{X}_1, \vec{Y}_1, \vec{Z}_1)$, est en liaison pivot d'axe $\vec{(A, Z_1)}$ avec le support (0), on donne $\theta = (\vec{X}_0, \vec{X}_1) = (\vec{Y}_0, \vec{Y}_1)$.

• Le corps de vérin (2), lié au repère $R_2(C, \vec{X}_2, \vec{Y}_2, \vec{Z}_2)$, est en liaison pivot d'axe (C, \vec{Z}_0) avec le support (0), on donne $\varphi = (\vec{X}_0, \vec{X}_2) = (\vec{Y}_0, \vec{Y}_2)$.

• Le pignon (4), lié au repère $R_4(K, \vec{X}_4, \vec{Y}_4, \vec{Z}_4)$, est en liaison pivot d'axe (K, \vec{X}_2) avec le corps de vérin (2), on donne $\psi = (\vec{Y}_2, \vec{Y}_4) = (\vec{Z}_0, \vec{Z}_4)$.

• Le pignon (5), lié au repère $R_5(Q, \vec{X}_5, \vec{Y}_5, \vec{Z}_5)$, est en liaison pivot d'axe (Q, \vec{X}_2) avec le corps de vérin (2), on donne $\beta = (\vec{Y}_2, \vec{Y}_5) = (\vec{Z}_0, \vec{Z}_5)$.

Les caractéristiques géométriques du mécanisme sont telles que :

$$\vec{AB} = a\vec{Y}_1, \vec{CD} = b\vec{Y}_2, \vec{DB} = \lambda\vec{X}_2$$

Les angles φ , β , θ et ψ sont les paramètres de rotation du mécanisme, λ est le seul paramètre de translation. Les données qui caractérisent les dimensions du système sont a , b , R_4 (rayon du pignon (4)), R_5 (rayon du pignon (5)) et p (pas de la tige filetée (3)).

Partie A : ETUDE MECANIQUE

La masse du réflecteur (1) est m , son centre de masse G est tel que $\vec{AG} = a_G \vec{X}_1$, sa matrice

d'inertie centrale est définie par : $[I_G(I)] = \begin{bmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & B_1 \end{bmatrix}_{(\vec{X}_1, \vec{Y}_1, \vec{Z}_1)}$

Pour simplifier les calculs, on supposera négligeables les masses et les inerties des éléments constitutifs du vérin (VE) : (2, 3, 4, 5, moteur M)

Partie A-I : CINEMATIQUE

I-1. Exprimer les torseurs cinématiques par rapport à $R_0(A, \vec{X}_0, \vec{Y}_0, \vec{Z}_0)$ du réflecteur (1) au point A et du corps du vérin (2) au point C.

I-2 Calculer alors les vecteurs vitesses suivants :

2.a/ $\vec{V}(B/R_0)$, en passant par A, l'exprimer dans la base $(\vec{X}_0, \vec{Y}_0, \vec{Z}_0)$;

2.b/ $\vec{V}(B/R_0)$, en passant par C, l'exprimer dans la base $(\vec{X}_0, \vec{Y}_0, \vec{Z}_0)$;

I-3. En déduire les relations scalaires entre les différents paramètres.

I-4. Déterminer $\dot{\lambda}$, en fonction de $\dot{\theta}$, λ , φ , θ , a et b .

I-5. Ecrire la condition de roulement sans glissement en I entre le pignon (5) et le pignon (4).

En déduire la relation entre ψ et β .

I-6. Sachant que $\vec{\Omega}_{3/2} = \vec{0}$; exprimer, en fonction de $\dot{\lambda}$ et $\dot{\psi}$, le torseur cinématique de (3) par rapport à (4) au point D.

I-7. Ecrire la relation entre $\dot{\lambda}$ et $\dot{\psi}$. En déduire la relation entre $\dot{\lambda}$ et $\dot{\beta}$ ainsi que celle qui relie λ à β , sachant qu'à $\beta=0$ on a $\lambda=0$.

I-8. Donner alors la loi entrée sortie du mécanisme: $\dot{\theta} = f(\dot{\beta})$

Partie A-II : ENERGETIQUE

Dans cette étude on admettra que toutes les liaisons sont parfaites sauf la liaison de (3) avec (4). L'action du moteur (M) sur le pignon (5) est un couple $\vec{C}_M = C_M \vec{X}_2$.

L'action de (3) sur (4) est représentée par le torseur :

$$\left\{ \vec{t}_{4/3} \right\}_D = \left\{ \begin{array}{l} \vec{F}_{4/3} = X_{43} \vec{X}_2 + Y_{43} \vec{Y}_2 + Z_{43} \vec{Z}_3 \\ \vec{M}_{D(4/3)} = L_{43} \vec{X}_2 + M_{43} \vec{Y}_2 + N_{43} \vec{Z}_3 \end{array} \right\}$$

L'accélération de la pesanteur est exprimée par $\vec{g} = -g(\sin \alpha \vec{X}_0 + \cos \alpha \vec{Z}_0)$ où α est une inclinaison constante par rapport à la verticale.

On considère le système Σ formé par les éléments {1,2,3,4,5 et le moteur M}

II-1. Donner les torseurs des actions mécaniques extérieures appliquées à Σ . Préciser, pour chacune de ces actions, le point d'application et la base de projection.

II-2. Donner les torseurs des actions mécaniques intérieures à Σ . Préciser, pour chacune de ces actions, le point d'application et la base de projection.

II-3. Calculer la puissance développée par toutes les actions mécaniques extérieures qui s'exercent sur Σ dans son mouvement par rapport à $R_\theta(A, \vec{X}_0, \vec{Y}_0, \vec{Z}_0)$.

II-4. Calculer la puissance développée par toutes les actions mécaniques intérieures appliquées à Σ .

II-5. Calculer l'énergie cinétique de Σ dans son mouvement par rapport à $R_\theta(A, \vec{X}_0, \vec{Y}_0, \vec{Z}_0)$.

II-6. Trouver la relation qui découle du théorème de l'énergie cinétique appliqué à Σ dans son mouvement par rapport à $R_\theta(A, \vec{X}_0, \vec{Y}_0, \vec{Z}_0)$.

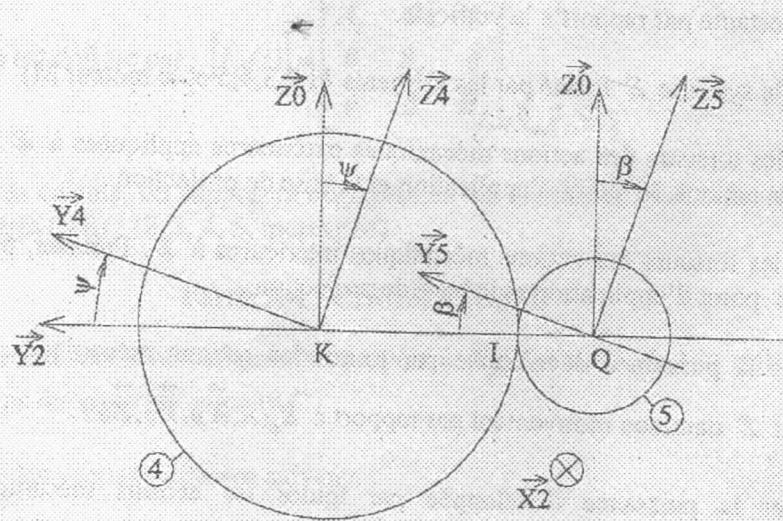
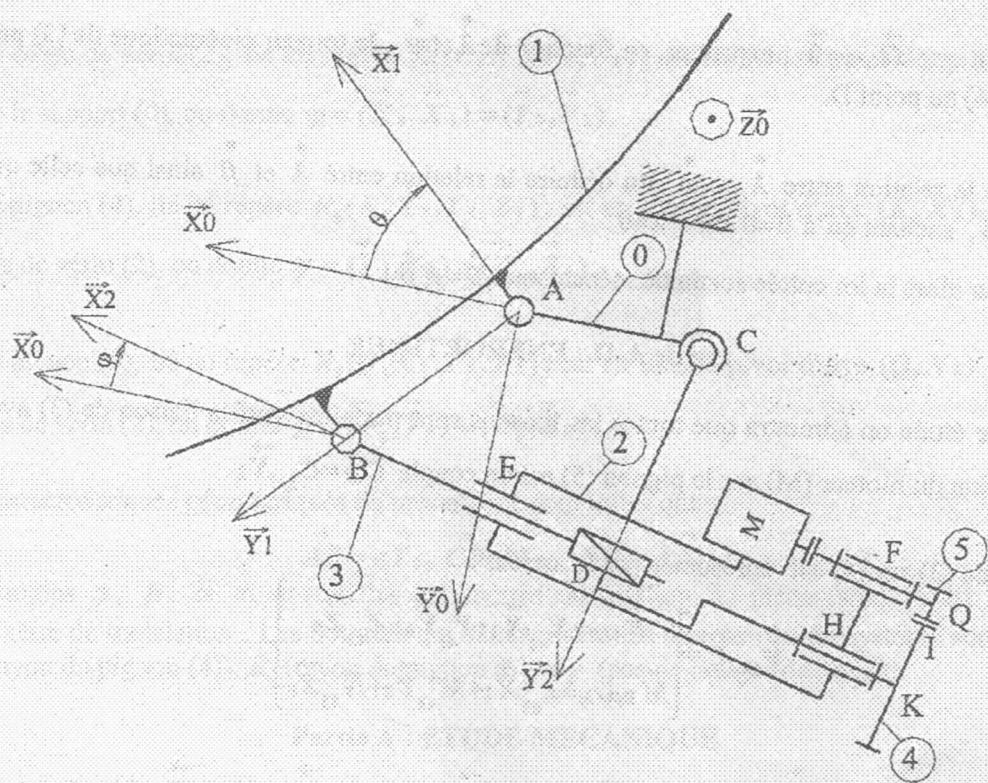


Figure 1 : Schéma cinématique du mécanisme

République Tunisienne
Ministère de l'Enseignement
Supérieur

Concours Nationaux d'Entrée aux
Cycles de Formation d'Ingénieurs
Session : juin 2002
Concours : MP - PC
Epreuve : STI

Signatures des surveillants

Nom : Prénom :

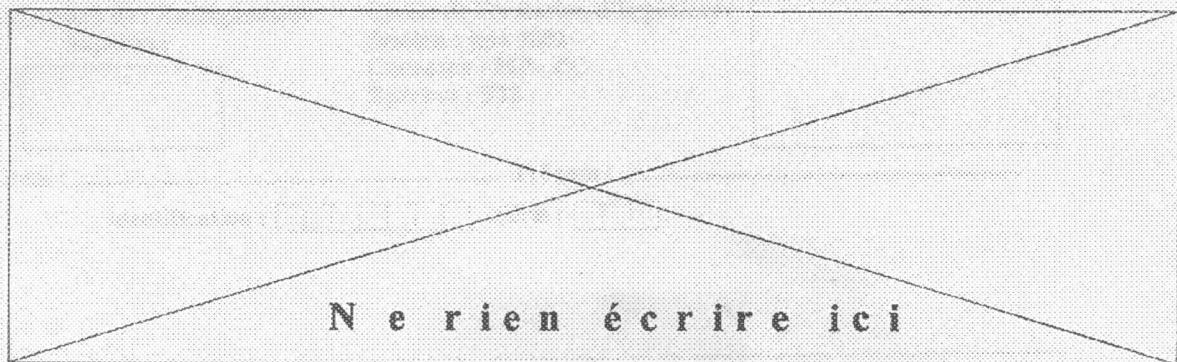
Identification : Série :

Partie B : TECHNOLOGIE DE CONCEPTION

1. Quelle est la nature des liaisons suivantes :

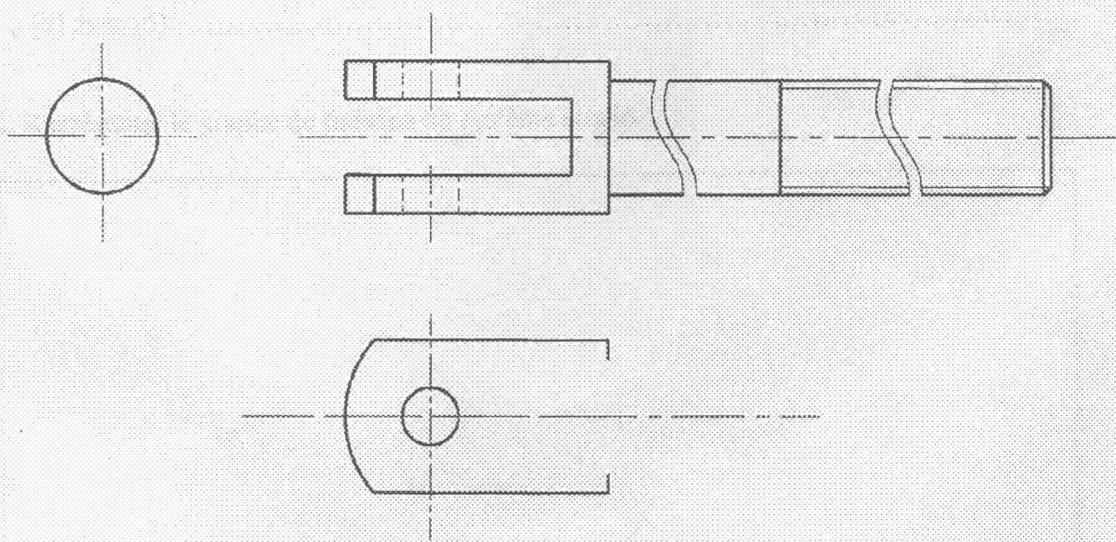
- (3) avec (2)
(3) avec (1)
(4) avec (5)

2. Représenter le graphe de liaisons du système étudié.



3. Compléter le dessin de définition de la tige (3) par :

- la vue de face
- la vue droite
- la vue de dessus



Partie C : AUTOMATIQUE

Dans cette partie, on se propose de mettre en œuvre une régulation de la position de l'antenne parabolique. On présente, à la figure (2) , le schéma technologique simplifié du système de réglage.

L'antenne repose sur un plateau tournant entraîné par un moteur électrique à courant continu par l'intermédiaire d'un réducteur de rapport n . L'angle de rotation de l'antenne est mesuré par un transformateur différentiel (TR) à réducteur variable de type rotatif de gain k . Ce dernier, transforme l'angle de rotation α en un signal électrique e_s , qui sera transmis à un amplificateur différentiel pour être comparé à un signal de référence e_d produit par un potentiomètre gradué en degrés. Ce signal est proportionnel à l'angle désiré α_d (c.à.d $e_d = k \cdot \alpha_d$). Le signal d'erreur e entre les signaux e_d et e_s , est ensuite amplifié en puissance par un gain A pour pouvoir commander le moteur qui actionnera le mouvement de l'antenne.

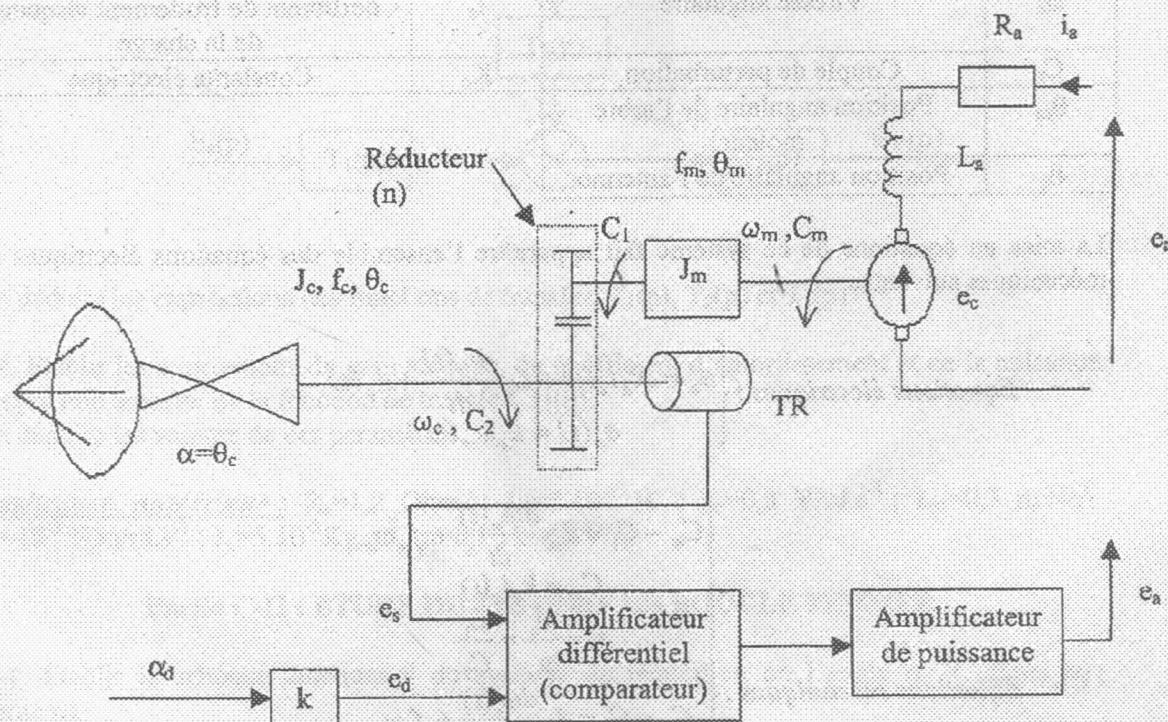


Figure 2 : Schéma technologique du système de réglage.

Liste des variables		Liste des paramètres	
e_a	Tension d'alimentation	R_a	Résistance de l'induit
i_a	Courant absorbé par le moteur	L_a	Inductance de l'induit
e_c	Force contre électromotrice	K_m	Constante du couple
C_m	Couple moteur	J_m	Moment d'inertie de la partie tournante sur l'arbre du moteur
ω_m	Vitesse angulaire de l'arbre moteur	f_m	Coefficient de frottement visqueux entre les paliers et l'arbre du moteur
C_1	Couple transmis à l'entrée de l'étage de réduction	n	Rapport de réduction du réducteur
C_2	Couple à la sortie du réducteur	J_c	Moment d'inertie de la charge
ω_c	Vitesse angulaire	f_c	Coefficient de frottement visqueux de la charge
C_r	Couple de perturbation	K_e	Constante électrique
θ_m	Position angulaire de l'arbre moteur		
θ_c	Position angulaire de l'antenne		

La mise en équations de ce système fait apparaître l'ensemble des équations électriques et mécaniques suivantes :

- *Équations électriques :*
$$\begin{cases} e_a = R_a i_a(t) + L_a \frac{di_a(t)}{dt} + e_c(t) \\ e_c(t) = K_e \omega_m(t) \end{cases}$$

- *Équations mécaniques :*
$$\begin{cases} C_m - C_1 = J_m \frac{d\omega_m(t)}{dt} + f_m \omega_m \\ C_m = k_m i_a(t) \\ n = \frac{\omega_c}{\omega_m} = \frac{C_1}{C_2} \\ C_2 - C_1 = J_c \frac{d\omega_c(t)}{dt} + f_c \omega_c \\ \frac{d\theta_m(t)}{dt} = \omega_m \\ \frac{d\theta_c(t)}{dt} = \omega_c \end{cases}$$

Partie C-I : MODELISATION DU MOTEUR

I-1. Montrer que les équations mécaniques peuvent se mettre sous la forme suivante :

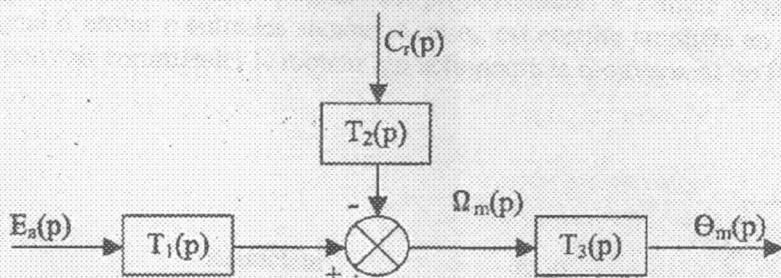
$$C_m - nC_r = J_c \frac{d\omega_m(t)}{dt} + f_c \omega_m(t)$$

avec $J_e = J_m + n^2 J_c$: moment d'inertie équivalent ramené sur l'arbre du moteur,
et $f_e = f_m + n^2 f_c$: coefficient de frottement visqueux équivalent ramené sur l'arbre du moteur.

I-2. En appliquant la transformée de Laplace aux équations électriques et mécaniques et en considérant que les conditions initiales sont nulles, établir le schéma fonctionnel de ce système.

Il faut prendre comme grandeur d'entrée la tension d'alimentation e_a , grandeur de sortie la position angulaire θ_m et grandeur de perturbation le couple C_r .

I-3. Montrer que le schéma fonctionnel peut être mis sous la forme suivante :



En déduire les expressions des fonctions de transfert $T_1(p)$, $T_2(p)$ et $T_3(p)$.

I-4. Etablir les expressions du gain statique, du coefficient d'amortissement et de la pulsation propre non amortie de la fonction de transfert $T_1(p)$.

En déduire les valeurs de ces paramètres.

Application numérique : $R_a=1,2 \text{ Ohm}$; $L_a=3.10^{-3} \text{ H}$; $k_e=0,3 \text{ V/rd.s}^{-1}$; $k_m=0,3 \text{ m.N/A}$
 $f_e=10^{-3} \text{ N.m/rd.s}^{-1}$; $J_e=5.10^{-3} \text{ Kg.m}^2$; $n=0,1$; $k=0,1 \text{ V/rd}$

Partie C-II : ETUDE DU SYSTEME EN BOUCLE FERMEE

II-1. Etablir le schéma fonctionnel du système de régulation de l'angle α (entrée α_d ; sortie α).

Dans ce qui suit on considère que le couple résistant est nul

II-2. Déterminer les valeurs de A qui assurent la stabilité du système en boucle fermée.

II-3. Dans la suite, on néglige l'inductance de l'induit du moteur :

3.a/ Déterminer la valeur de A pour avoir un dépassement du système en boucle fermée égal à 9%.

3.a/ Pour cette dernière valeur de A et une entrée $\alpha_d(p) = 0,3/p^2$, déterminer l'erreur ($\epsilon = \alpha_d - \alpha$) en régime permanent. En déduire les valeurs d'équilibre des grandeurs physiques en présence.