



LYCÉE LA MARTINIÈRE MONPLAISIR LYON
SCIENCES INDUSTRIELLES POUR L'INGÉNIEUR
CLASSE PRÉPARATOIRE M.P.S.I.
ANNÉE 2019 - 2020

C1 : PERFORMANCES STATIQUES ET CINÉMATIQUES DES SYSTÈMES COMPOSÉS DE CHAÎNE DE SOLIDES

TD 10 - Cinématique des solides (C4-5)

14 Janvier 2020

Compétences

- **Modéliser**; Proposer un modèle de connaissance et de comportement : Modélisation plane
- **Communiquer**; Rechercher et traiter des informations : Torseur cinématique

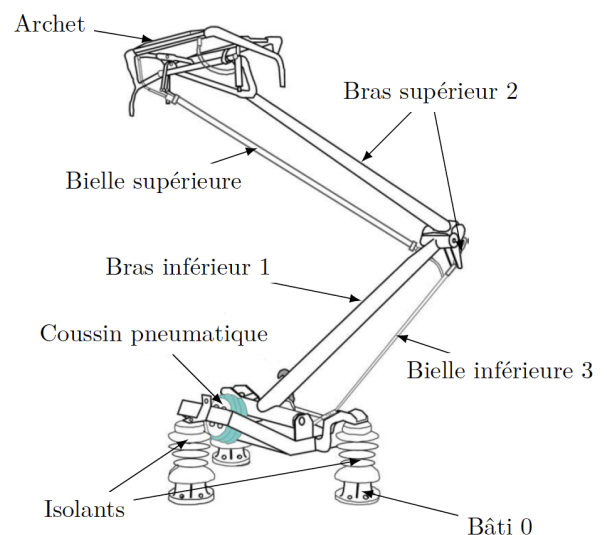
1 Présentation

Le pantographe est un système liant la caténaire (câble électrique), assurant l'alimentation en électricité de la rame (motrice), au circuit électrique du train.

Il est essentiellement constitué d'un archet (figure 1(b)), frottant sur la caténaire, articulé autour de deux bras inférieur et supérieur et de deux bielles. La mise en mouvement du pantographe et la maintien de l'archet sur la caténaire est assurée par un coussin pneumatique et d'une came (non représentée).



(a) Vue d'un pantographe sur une motrice TGV



(b) Description d'un pantographe

FIGURE 1

Ce système a permis de répondre à un ensemble d'exigences rassemblées au sein d'un cahier des charges dont un extrait est fourni figure 2 sous forme d'un diagramme d'exigences.

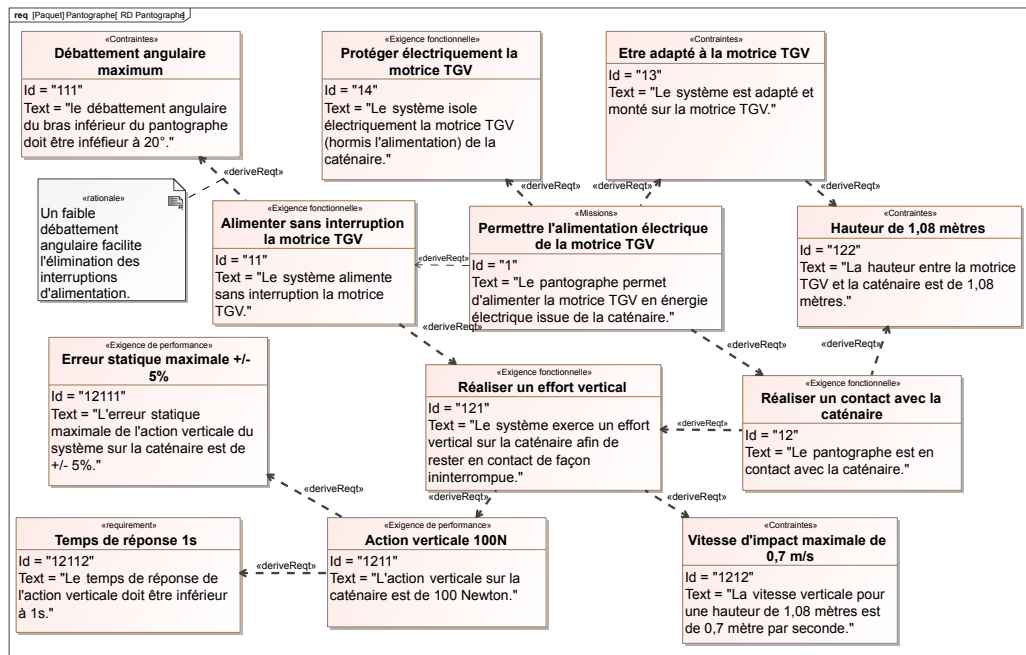


FIGURE 2 – Diagramme d'exigences extrait du cahier des charges du système pantographe

La modélisation et le paramétrage du pantographe sont donnés par la figure 3.

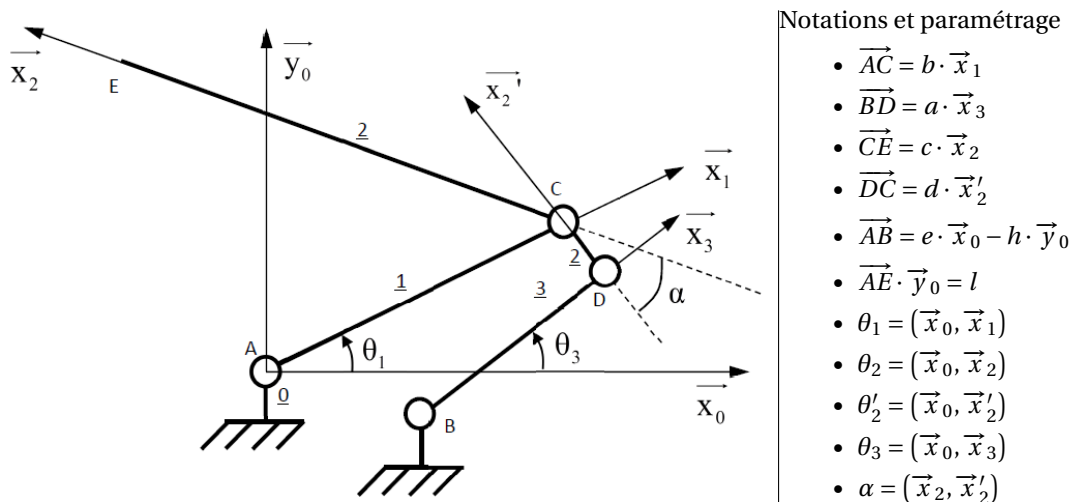


FIGURE 3 – Paramétrage du modèle associé au pantographe

2 Vitesse d'impact du pantographe sur la caténaire

Objectif : Déterminer la vitesse d'impact du pantographe sur la caténaire lors de la phase de montée du pantographe.

La modélisation du système retenue est celle de la figure 3. On se propose ici de déterminer de deux manières différentes la vitesse du point E lié au bras supérieur 2 dans son mouvement par rapport au train 0.

a) Dérivation du vecteur position

Q 1 : Exprimer le vecteur position \overrightarrow{AE} sous sa forme la plus simple.

Q 2 : En déduire le vecteur vitesse $\vec{V}(E \in 2/0)$ en utilisant la formule de dérivation vectorielle.

b) Torseurs cinématique

Q 3 : Déterminer l'expression des torseurs cinématiques $\{V(1/0)\}$ au point A, $\{V(2/1)\}$ au point C, $\{V(3/0)\}$ au point B et $\{V(2/3)\}$ au point D.

Q 4 : En déduire l'expression $\vec{V}(E \in 1/0)$ et $\vec{V}(E \in 2/1)$.

Q 5 : En déduire la vitesse $\vec{V}(E \in 2/0)$.

c) Vitesse d'impact de l'archet sur la caténaire

Q 6 : Déterminer alors l'expression de la vitesse d'impact de l'archet sur la caténaire en fonction des paramètres θ_1 et θ_2 .

L'évolution de la norme de la vitesse d'impact archet/caténaire est donnée sur la 4 en fonction du paramètre angulaire θ_1 pour une vitesse d'entrée $\dot{\theta}_1 = 20^\circ/s$.

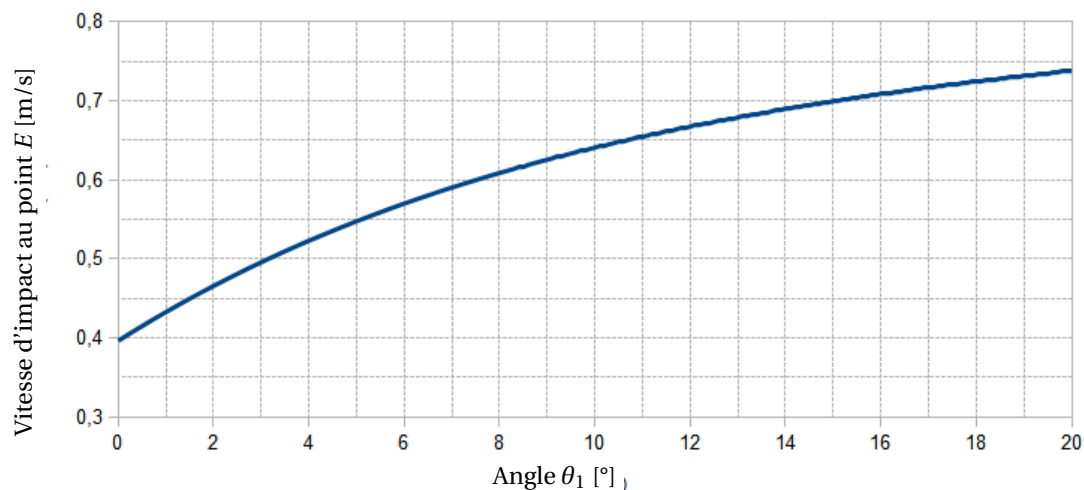


FIGURE 4 – Évolution de la vitesse d'impact archet/caténaire en fonction de θ_1 pour $\dot{\theta}_1 = 20^\circ/s$

Q 7 : L'exigence 1212 est-elle vérifiée? Justifier.