# PROJET DE FIN D'ETUDE

Effectué au sein de IFMIA TFZ

///TFZ

Présenté par :
FARES Achraf
JBARI Abdelhafid
BAKKALI houdaifa
EL MAMOUN Ahmad
BELAFQIH Mostafa
Najiya ghitab

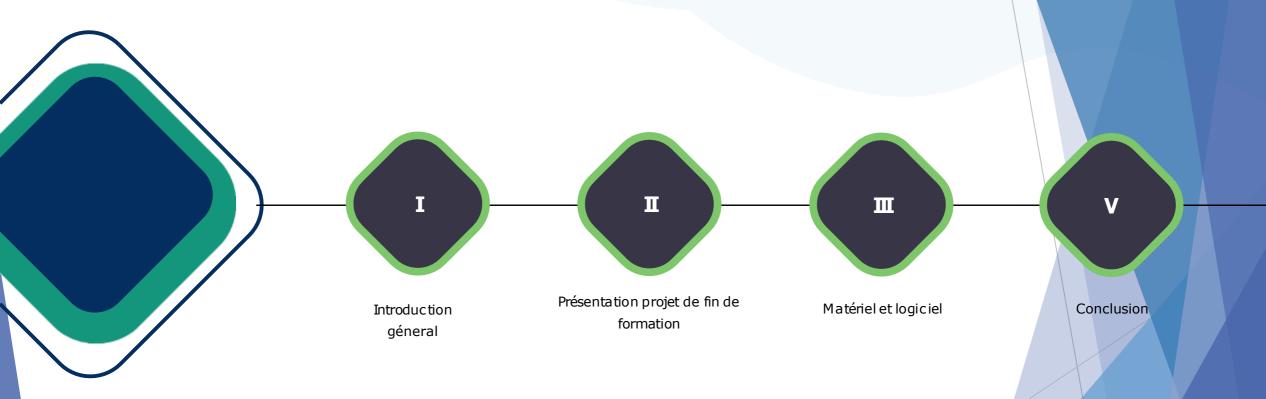
"Année universitaire 2020/2021

Encadré par :

**Mr.AHRICH Zakaria** 

Filière: système industrielle automatise

# PLAN



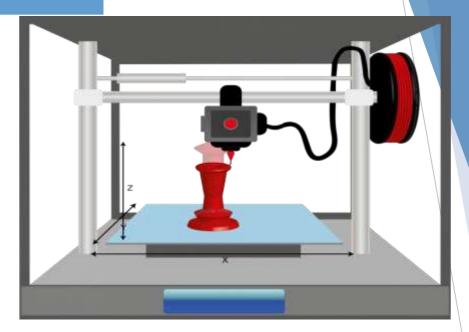
# Introduction générale

Comme chaque designer le sait, transformer une grande idée en un objet concret et pouvoir le tenir dans sa main est quelque chose de magique. Cet idéal est en fait une réalité mondiale pour les designers et ingénieurs exigeants et avertis. Des prototypes à la demande, disponibles en deux heures grâce à une machine d'impression propre.

# Présentation projet de fin de formation

#### Définition du l'impression 3D

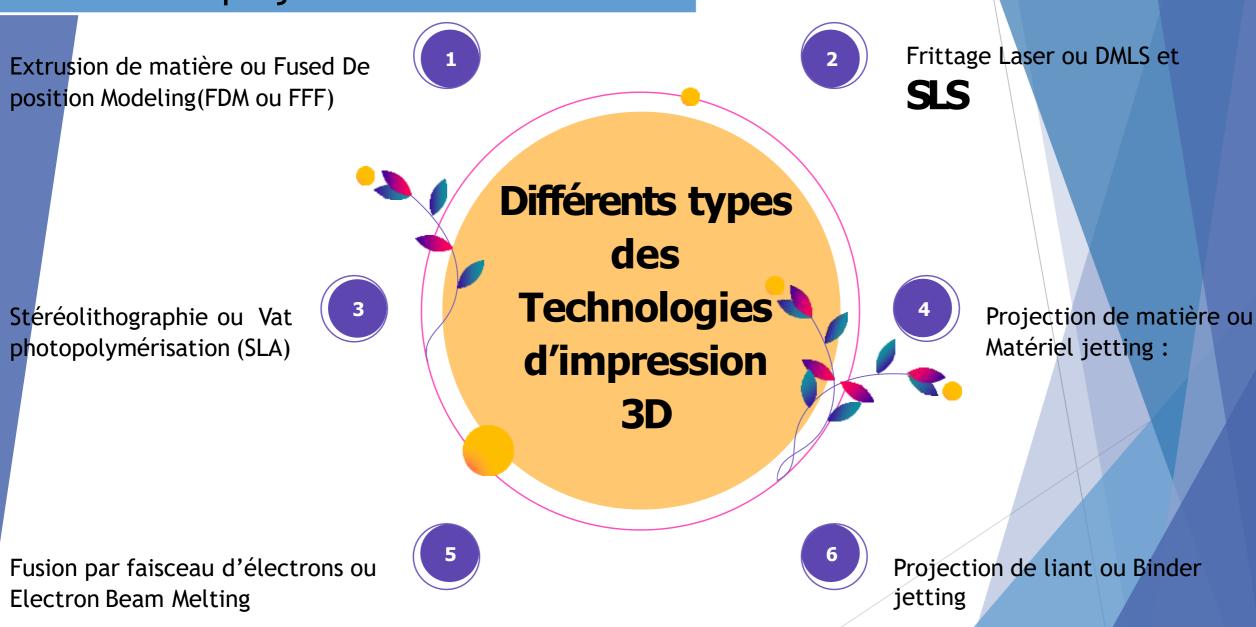
L'impression 3D, est une nouvelle technologie du prototypage rapide et il est facile de fabriquer une pièce avec précision par exemple réalisation d'une pièce de rechange ..., c'est la création d'un objet en trois dimensions à partir d'un modèle numérique. On utilise des matériaux comme : le plastique, le métal, le béton, .etc.



#### ❖ Le procédé d'impression 3D



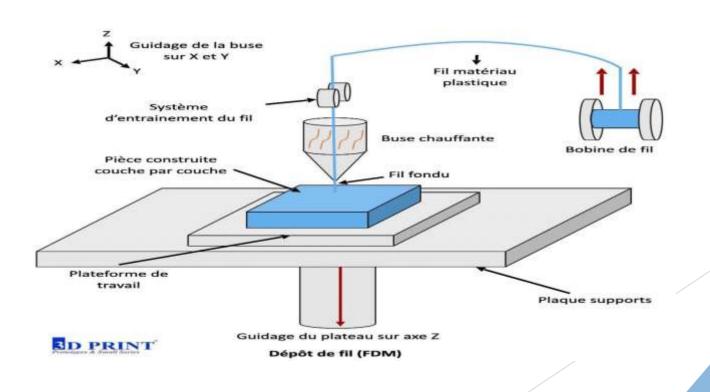
# Présentation projet de fin de formation



# Présentation projet de fin de formation

Fonctionnement de l'impression 3D

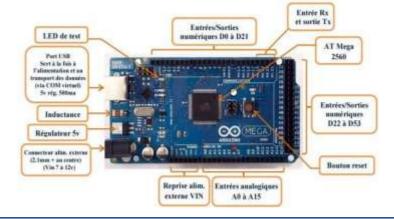
La technologie FDM (Fused Deposition Modeling) consiste à mettre en place une bobine, de fil polymère en général qui en se déroulant est emmenée dans un moteur. Une buse est présente et chauffe la matière. En fonction des polymères, la température varie de 120 à 250 degrés. Une fois que la matière est dans la buse, elle atteint sa température de transition vitreuse. C'est à ce moment-là que la matière est expulsée de la buse et déposée sur un plateau. Ce plateau est, ou non, chauffé.

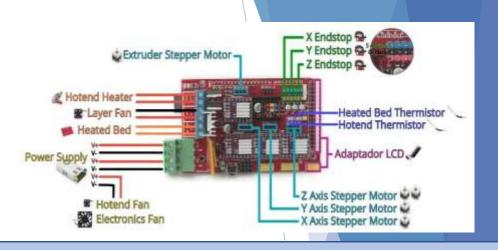


#### Introduction

L'imprimante 3D est une machine réalisant des fonctions mécanique telle qu'un déplacement ou un positionnement, pour cela on 'a besoin d'actionneurs comme les moteurs pas à pas et des technique et moyens pour la transmission des informations tel que la carte programmable Arduino avec des logiciel informatique.







Moteur pas a pas (NEMA17)

la carte arduino (Méga 2560).

Ramps

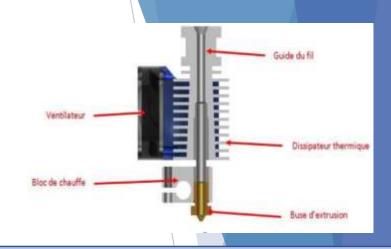
Le moteur pas à pas est un convertisseur électromécanique qui assure la transformation d'un signal électrique impulsionnel en un déplacement mécanique (angulaire ou linaire).

Est un circuit imprimé de prototypage électronique il contient un microcontrôleur qui peut être programmé pour analyser et produire des signaux électriques.

La Ramps (RepRap Arduino Méga Pololu Shield) est une carte conçue pour piloter le circuit de puissance d'une imprimante 3D et pour y connecter les différents senseurs, capteur de fin de course, LCD,7segment... etc.







#### L'alimentation

# une alimentation ATX utilisée pour alimenter un ordinateur de bureau ou alimentation 12 Volts 10A il est suffisantes, selon votre électronique et de 220 à 240W de puissance.

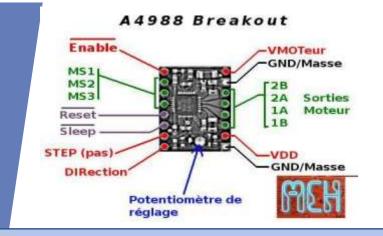
#### Matériaux d'impression

ABS ou L'acrylonitrile butadiène styrène, représenté par la figure est un polymère thermoplastique présentant une bonne tenue aux chocs, relativement rigide, léger et pouvant être moulé.

Température de fusion 240 C° plus ou moins 10 C°

#### **Extrudeuse Chauffer.**

La tête d'impression 3D est la partie d'une imprimante 3D qui permet d'éjecter un matériau sous une forme liquide ou semi-liquide afin de le déposer par couches successives dans le volume d'impression 3D.







# Le driver STEPSTICK A4988.

C'est un contrôleur de moteur pas à pas en micro\_stepping ; leur avantage Contrôle en courant ajustable, à l'aide d'un potentiomètre, Protection en cas de surchauffe, court-circuit, il support la charge entre 8 et 35V

#### Thermistor.

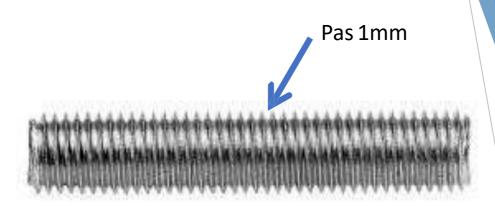
Les thermistances sont des composants dont la résistance diminue lorsque la température augmente. Elles utilisés pour prendre la température du Lit chauffant (entre 80 et 110°C) et l'extrudeur qui atteint 180 à 240°C. Ce type de thermistance peut être utilisé entre les températures de -40°C à +350°C.

#### Glissière télescopique à billes

Une glissière télescopique à billes qui répond parfaitement aux contraintes de l'industrie en générale et des contraintes des industries agro-alimentaire et automobile en particulier.

Ces glissières télescopiques à billes bénéficient d'une manipulation facile ainsi qu'une stabilité et une durabilité élevées.





#### Roulement d'alternateur

En mécanique, un roulement est un dispositif destiné à guider un assemblage en rotation, c'est-à-dire à permettre à une pièce de tourner par rapport à une autre selon un axe de rotation défini.

Un roulement à billes se présente sous la forme de deux bagues coaxiales entre lesquelles sont placées des billes, légèrement lubrifiées, et maintenues espacées par une cage.

#### Tige filetée

Une tige filetée est en mécanique le composant mâle d'un système vis/écrou destiné à l'assemblage de pièces ou à la transformation de mouvement. Son complément, pièce femelle est l'écrou. Cette tige comporte un noyau de section circulaire, avec sur sa périphérie un filetage généré par le balayage d'une section le long d'une hélice. La tige peut être réalisée en métal dans la plupart des cas.

#### Catia V5

CATIA V5 est un logiciel de CAO 3D volumique et surfacique de nouvelle génération. Il fait appel à des opérations élémentaires paramétriques pour générer les différents objets géométriques, contrairement aux logiciels de la génération précédente qui fonctionnaient strictement à partir d'opérations booléennes

Réalisation d'un Pièce en 3 démentions



Démentions

#### Arduino

Le logiciel Arduino est un <u>Environnement de Développement Intégré</u> (IDE) open source et gratuit, téléchargeable sur le <u>site officiel Arduino</u>, les programmes sont écrits en langage C

Edition d'un programme, compiler ce programme, téléverser le programme dans la mémoire de l'Arduino

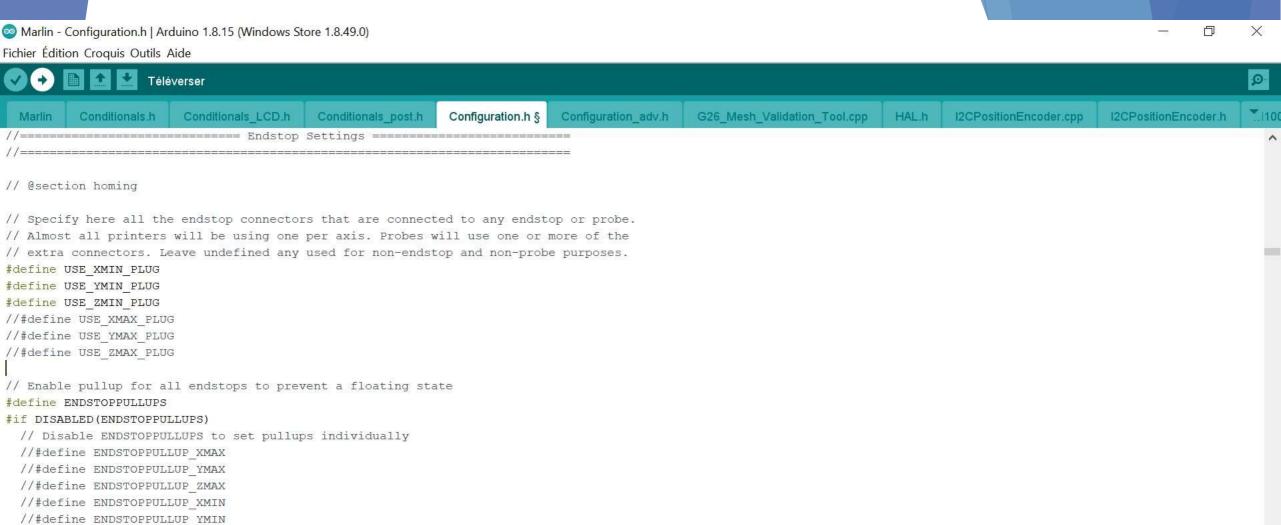


 $\times$ 

Fichier Édition Croquis Outils Aide



X, Y, Z, E0 [, E1[, E2[, E3[, E4]]]]



//#define ENDSTOPPULLUP ZMIN

//#define ENDSTOPPULLUP ZMIN PROBE

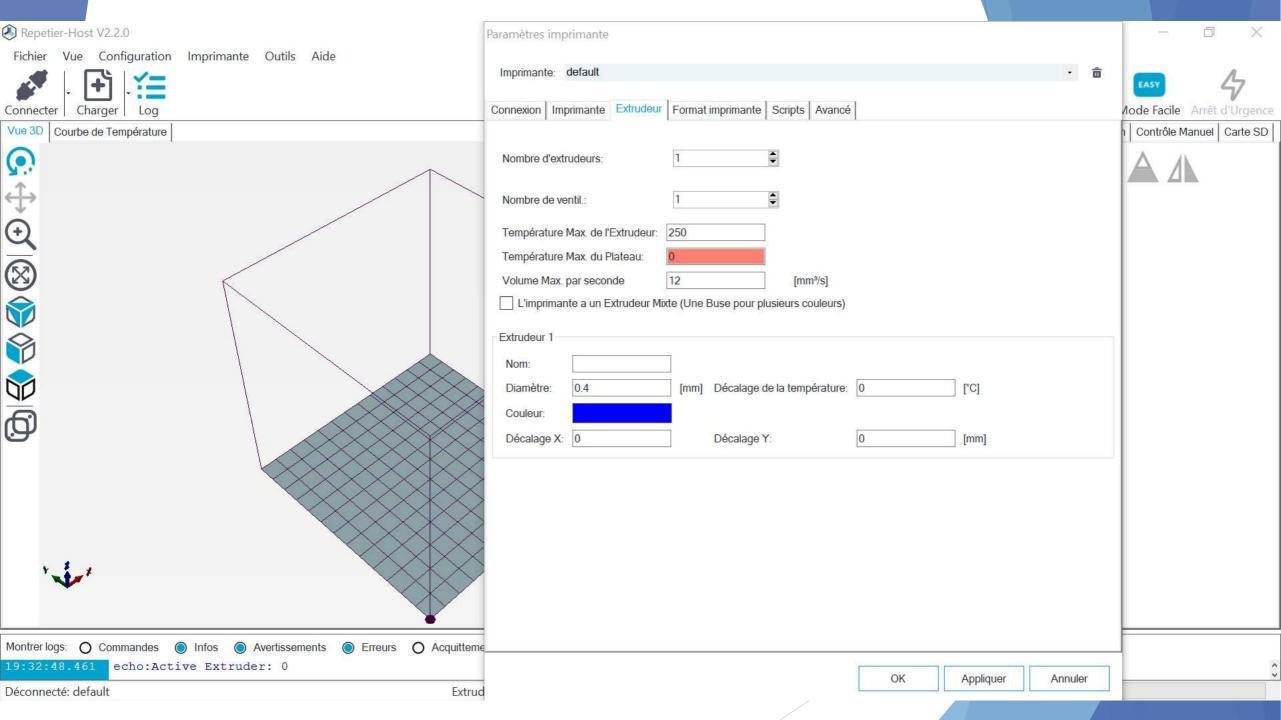
Il existe une multitude de logiciels pour imprimer en 3D, compatibles avec la majorité des imprimantes. Ces logiciels sont la majeure partie du temps en téléchargement libre et gratuit sur Internet. En voici quelques exemples dans ce didacticiel :

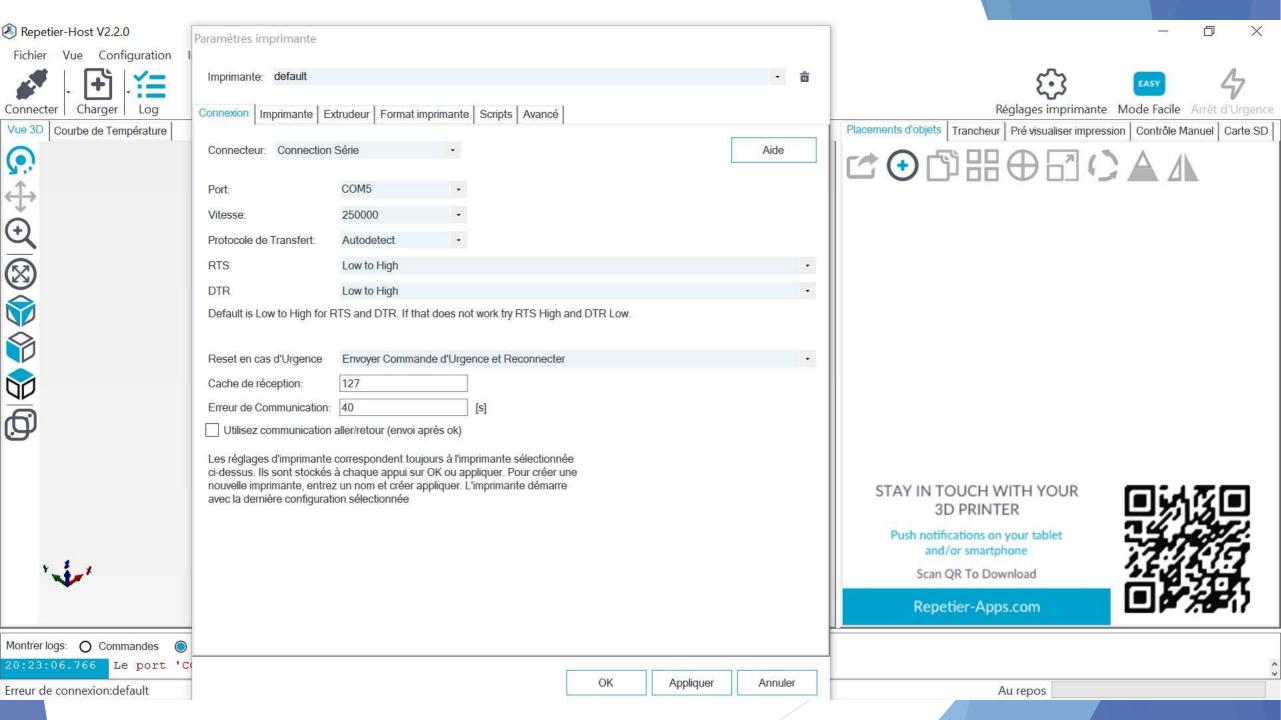
- •Cura
- Repetier
- Markerware

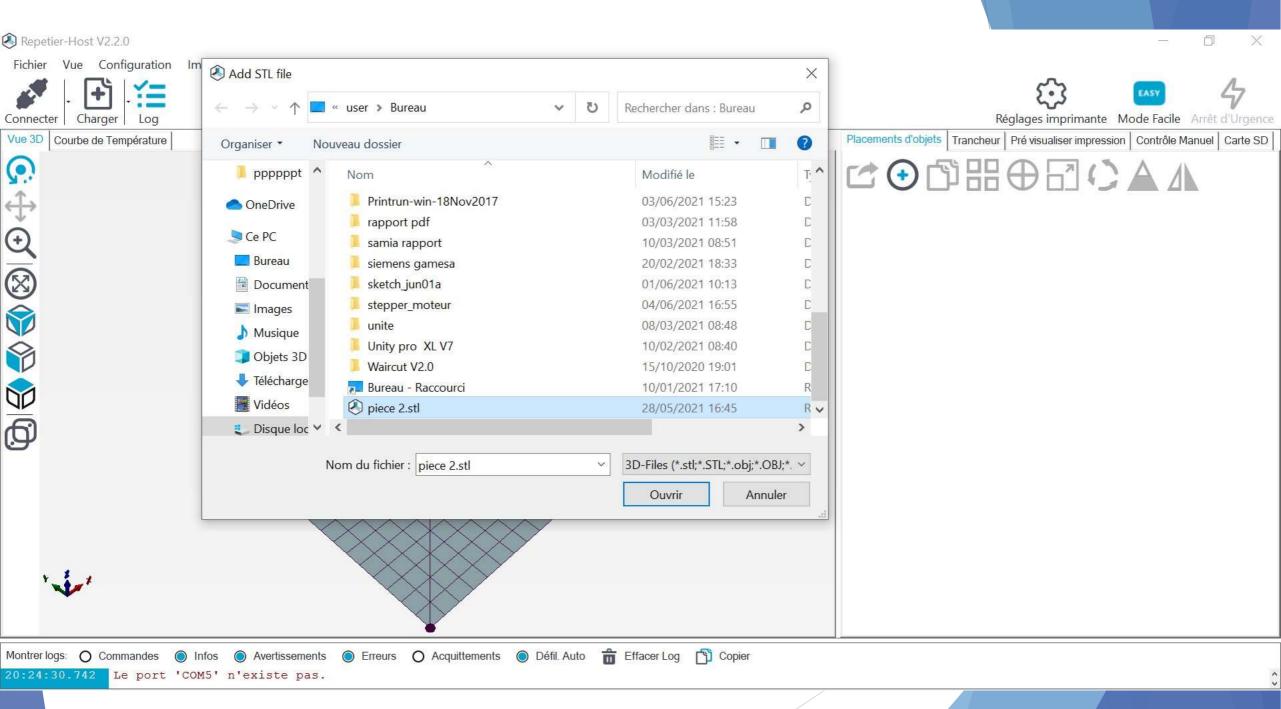
#### Répéter-host

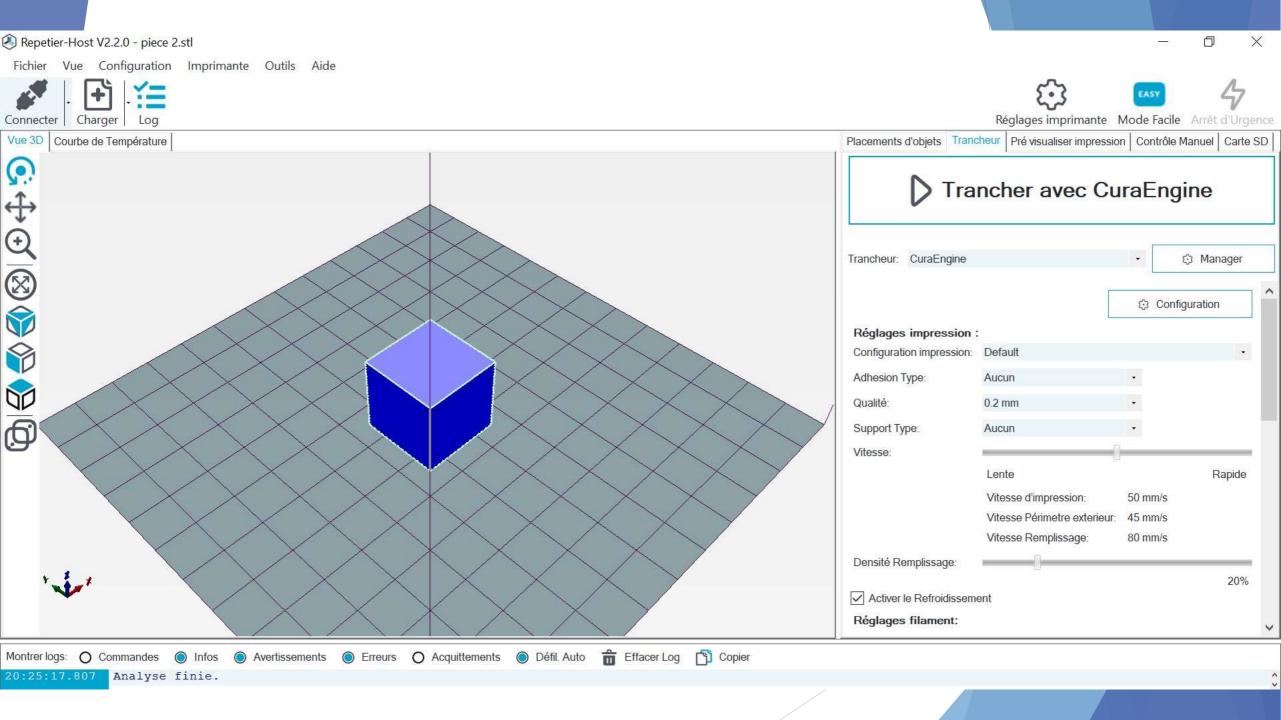
**Répéter-host** est un logiciel/interface simple qui facilite la connexion USB avec l'imprimante 3D, la visualisation de pièces en format .stl et leur laminage en .gcode, grâce aux laminoirs Slic3r.. Ensuite pour l'impression.

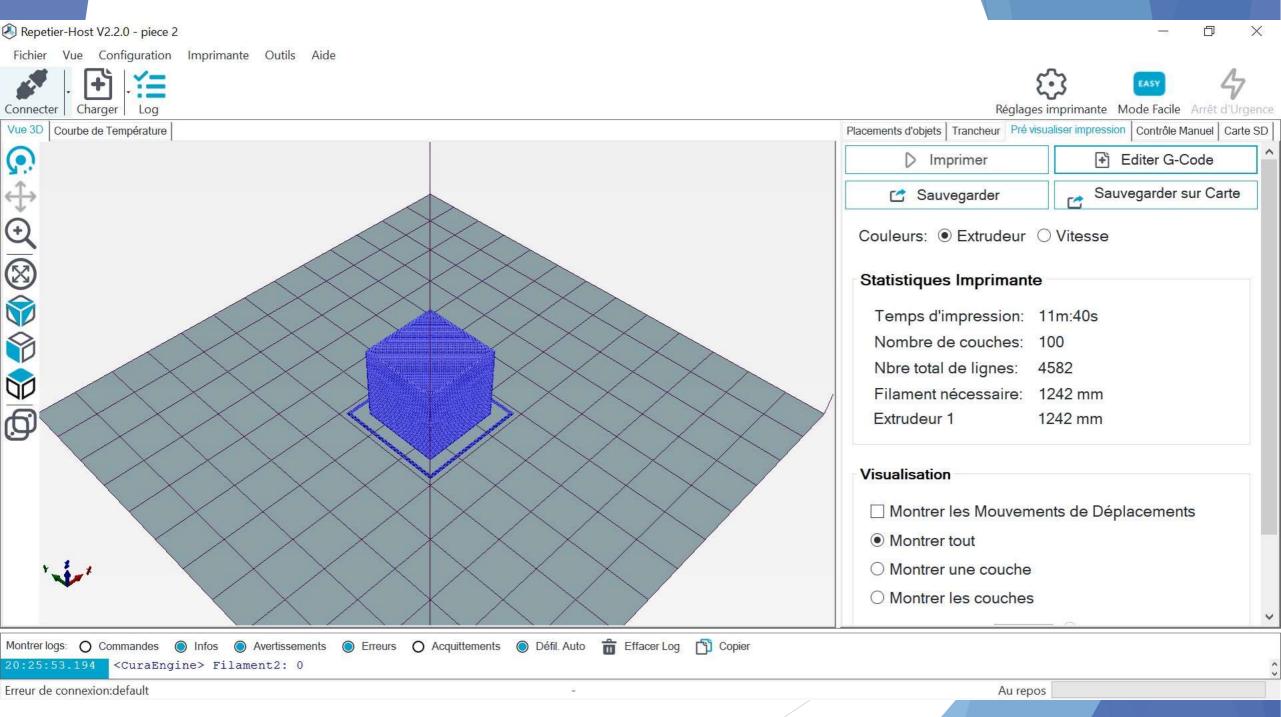


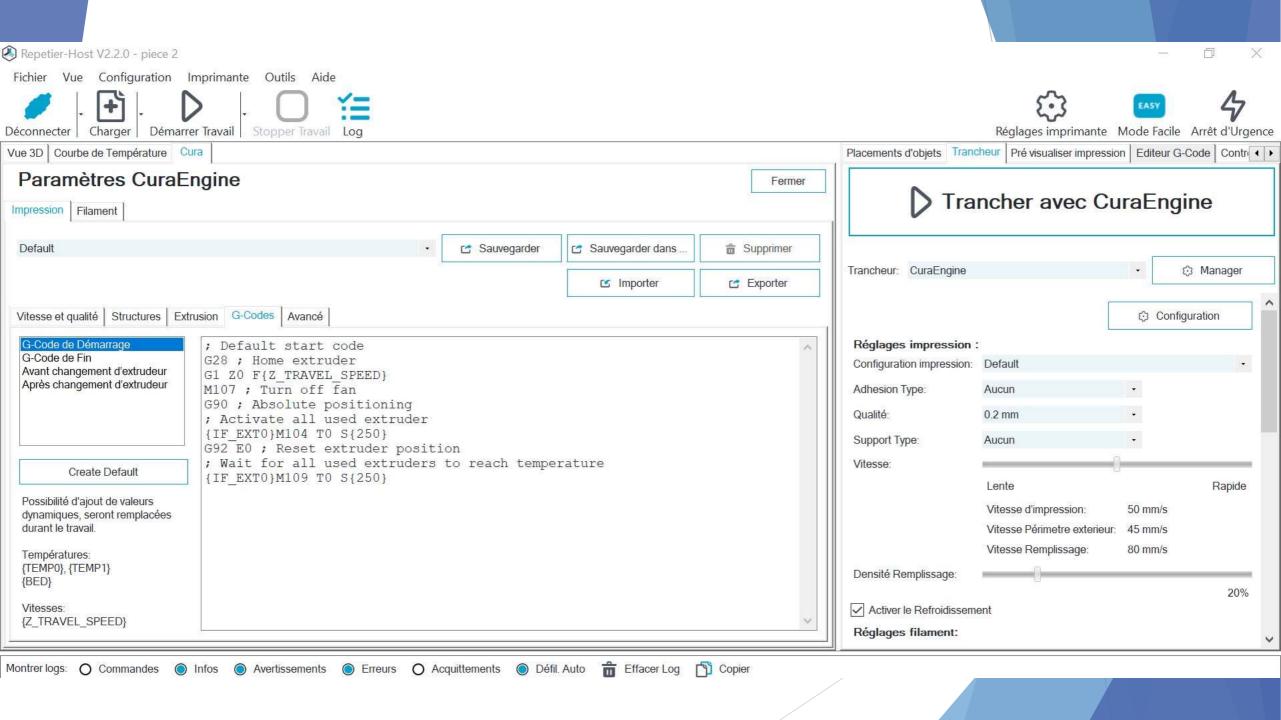












# Partie programmation

# Partie programmation

#### 1. Code G

<u>G-code</u> est un langage de programmation pour les machines CNC, les imprimantes 3D permet de contrôler les moteurs et leur vitesse ce qui indique comment la machine se déplacer.

G-code signifie "code géométrique", et suit certaines variations du modèle alphanumérique :

N:Numéro de ligne Y: Position verticale F: Avance M: Fonctions diverses

G: Mouvement Z: Profondeur S: Vitesse de broche I et J: Centre incrémental

X: Position horizontale R: Rayon d'un arc T: Sélection d'outil d'un arc

Les codes alphanumériques sont utilisés pour la programmation, car ils constituent un moyen simple de :

- Définir le mouvement et la fonction (G ##)
- 2. Déclarer une position (X ## Y ## Z ##)
- 3. Définir une valeur (F ## et / ou S ##)
- 4. Sélectionnez un élément (T ##)
- 5. Allumer et éteindre quelque chose (M ##), tel que le liquide de refroidissement, les broches, le mouvement d'indexation, les verrouillages d'axe, etc.

#### Mouvement de la machine

Tout ce qu'une machine peut faire est basé sur trois types de mouvement de base :

Déplacement rapide Déplacement d'alimentation Mouvement circulaire

#### Codes divers

La ligne d'un programme peut également inclure des codes M, qui sont généralement des codes qui indiquent à une machine comment exécuter une action.

- M00: arrêt du programme
- M01: Arrêt de programme optionnel
- M02: Fin du programme
- M03: Broche dans le sens des aiguilles d'une mont
- M04: Broche dans le sens antihoraire
- M05: Arrêt de la broche

G00	Déplacement rapide
G01	Interpolation linéaire
G02	Interpolation circulaire (sens horaire, anti-trigo)
G03	Interpolation circulaire (sens anti-horaire, trigo)
G04	Arrêt programme et ouverture carter (pour nettoyer) (temporisation - suivi de l'argument F ou X en secondes)
G10/G11	Écriture de données / Effacement de données (suivi de l'argument Lsuivant le type de données à écrire)
G17	Sélection du plan X-Y
G18	Sélection du plan X-Z
G19	Sélection du plan Y-Z

```
1; Generated with Cura SteamEngine 15.01
 2; Default start code
 3G28 ; Home extruder
 4 G1 Z0 F100
 5M107; Turn off fan
 6G90 ; Absolute positioning
 7; Activate all used extruder
 8 M104 TO S{250}
 9G92 E0; Reset extruder position
10; Wait for all used extruders to reach tempe
11 M109 TO S{250}
12; Layer count: 25
13; LAYER: 0
14 M107
15 GO F192000 X26.800 Y26.800 Z0.300
16:TYPE:SKIRT
17 G1 F1800 X73.200 Y26.800 E2.31491
18 G1 X73.200 Y73.200 E4.62981
19 G1 X26.800 Y73.200 E6.94472
20 G1 X26.800 Y26.800 E9.25962
21 G1 F2400 E5.25962
22 GO F192000 X30.600 Y30.600
23; TYPE: WALL-INNER
24 G1 F2400 E9.25962
25 G1 F1800 X69.400 Y30.600 E11.19536
26 G1 X69.400 Y69.400 E13.13110
27 G1 X30.600 Y69.400 E15.06684
28 G1 X30.600 Y30.600 E17.00258
29 G0 F192000 X30.200 Y30.200
30 : TYPE: WALL-OUTER
31 G1 F1800 X69.800 Y30.200 E18.97823
32 G1 X69.800 Y69.800 E20.95389
33 G1 X30.200 Y69.800 E22.92954
```

```
34 G1 X30.200 Y30.200 E24.90519
35 G0 F192000 X30.739 Y31.022
36; TYPE: SKIN
37 G1 F1800 X68.976 Y69.258 E27.60298
38 G0 F192000 X69.259 Y68.976
39 G1 F1800 X31.022 Y30.740 E30.30077
40 G0 F192000 X31.588 Y30.740
41 G1 F1800 X69.259 Y68.411 E32.95866
42 G0 F192000 X69.259 Y67.845
43 G1 F1800 X32.154 Y30.740 E35.57662
44 G0 F192000 X32.719 Y30.740
45 G1 F1800 X69.259 Y67.279 E38.15468
46 G0 F192000 X69.259 Y66.714
47 G1 F1800 X33.285 Y30.740 E40.69284
48 G0 F192000 X33.851 Y30.740
49 G1 F1800 X69.259 Y66.148 E43.19107
50 G0 F192000 X69.259 Y65.582
51 G1 F1800 X34.417 Y30.740 E45.64936
52 G0 F192000 X34.982 Y30.740
53 G1 F1800 X69.259 Y65.017 E48.06779
54 G0 F192000 X69.259 Y64.451
55 G1 F1800 X35.548 Y30.740 E50.44628
56 G0 F192000 X36.114 Y30.740
57 G1 F1800 X69.259 Y63.885 E52.78484
58 G0 F192000 X69.259 Y63.319
59 G1 F1800 X36.679 Y30.740 E55.08350
60 G0 F192000 X37.245 Y30.740
61 G1 F1800 X69.259 Y62.754 E57.34226
62 G0 F192000 X69.259 Y62.188
63 G1 F1800 X37.811 Y30.740 E59.56108
64 G0 F192000 X38.376 Y30.740
65 G1 F1800 X69.259 Y61.622 E61.74001
66 GO F192000 X69.259 Y61.057
67 G1 F1800 X38.942 Y30.740 E63.87904
```

# Principale tache de réalisation de l'impriment 3D réaliser

# Réalisation

Pour réaliser une impriment 3D vous avez besoins des plusieurs tache, parmi ces tache on a:

- Faire des calcules pour préparer le cadre (en bois ou bien on aluminium).
- Faire des calcules pour le Choisir les matérielles nécessaire et la quantité de chaque composent .
- Choix de la meilleur guidage en translation Glissière télescopique à billes
- et en rotation Roulement d'alternateur
- Monter les composent dans le cadre de l'impriment
- Écrire le programme pour contrôler les moteur, fin de cours, Extrudeuse Chauffer...
- La synchronisation de pas de la vis avec le tours de moteur.
- Désiniser la pièce convenable dans un logiciel de conception assister par ordinateur et le enregistre en fichier STL.
- Convertie le fichier STL en code G pour l'envoyer a Arduino logiciel
- Démarrer la machine.



