



DOCUMENT TECHNIQUE

Conception des profils de cames

Document 1 - Tome 1

Profil obtenu avec une loi parabolique

Partie 1 : Cas d'un poussoir à galet axe-centré

Département de la Mécanique spécialisée
Filière Ingénierie Aéronautique et Automobile

Date : Décembre 2025



Auteur-QR

Auteur : Koudaya Kossi Boris

Titulaire du Module : Prof. Razouki

Table des matières

Introduction des cames	2
Objectifs	3
Définitions des termes techniques	3
Projet de conception	3
Tracé de la spline de la loi parabolique	3
Composants de base	14
Liaisons du mécanisme	15
Méthode de traçage	16
Construction CATIA	18
Procédure d'obtention	19
Conclusion	22
Annexe	23

Introduction des cames

Les **cames**¹ sont des organes mécaniques essentiels dans la transformation du mouvement. Elles permettent de convertir un mouvement de rotation continu en un mouvement de translation ou d'oscillation selon un profil déterminé. Ce document technique présente la conception spécifique d'un profil de came utilisant une **loi parabolique**² pour le cas particulier d'un **poussoir à galet axe-centré**³.

NB : L'usage de ce document nécessite des connaissances de bases en conception assistée par ordinateur sous CATIA V5.

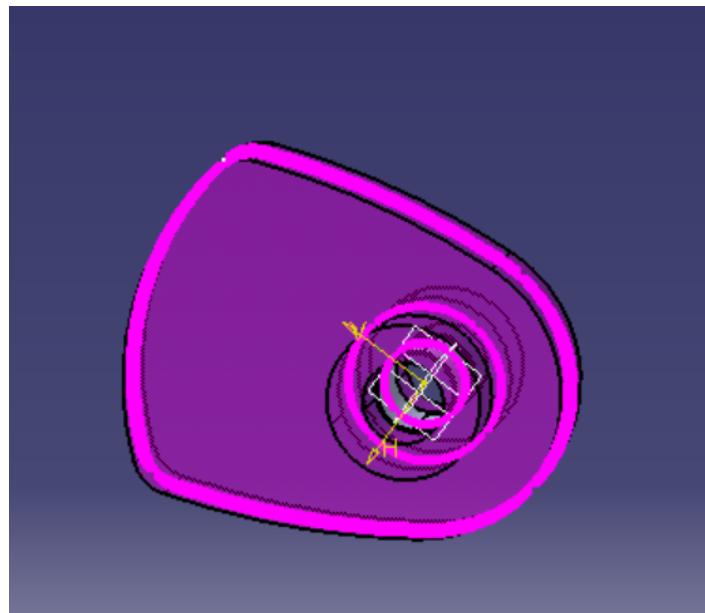


FIGURE 1 – Photo introductive

Caractéristiques principales du système étudié :

- Type de poussoir : **Poussoir à galet axe-centré**
- Loi de mouvement : **Loi parabolique**
- Levée maximale : 0A
- Angles caractéristiques : 0-120° (montée), 120-160° (palier haut), 160-280° (redescente), 280-360° (palier bas)

1. *Terme technique : cames*

2. *Terme technique : loi parabolique*

3. *Terme technique : poussoir à galet axe-centré*

Objectifs

1. Développer une méthodologie de conception pour un profil de came parabolique
2. Implémenter la génération du profil via différents outils (CATIA, Python, Excel)
3. Valider le profil par simulation cinématique
4. Documenter le processus d'itération et d'amélioration
5. Fournir des ressources réutilisables pour des conceptions similaires

Définitions des termes techniques

black !10 Terme	Définition
Came ⁴	Pièce mécanique dont le profil permet de transformer un mouvement rotatif en mouvement linéaire selon une loi déterminée.
Poussoir à galet ⁵	Élément suiveur équipé d'un galet qui roule sur le profil de la came, réduisant ainsi les frottements.
Loi parabolique ⁶	Loi de mouvement où l'accélération est constante, caractérisée par des arcs de parabole.
Spline ⁷	Courbe polynomiale par morceaux utilisée en CAO pour définir des profils complexes.
Courbe roulante ⁸	Liaison spécifique entre le galet et la came, permettant un roulement sans glissement.

Projet de conception

1. Tracé de la spline de la loi parabolique

Méthodes disponibles :

- Macro CATIA V5
- Excel avec connecteur GSD (Generative Shape Design)
- Script Python avec export CSV

4. *Terme technique : Came*

5. *Terme technique : Poussoir à galet*

6. *Terme technique : Loi parabolique*

7. *Terme technique : Spline*

8. *Terme technique : Courbe roulante*

- Manuellement dans l'esquisse CATIA

Description de la loi parabolique : La figure suivante illustre la loi parabolique utilisée :

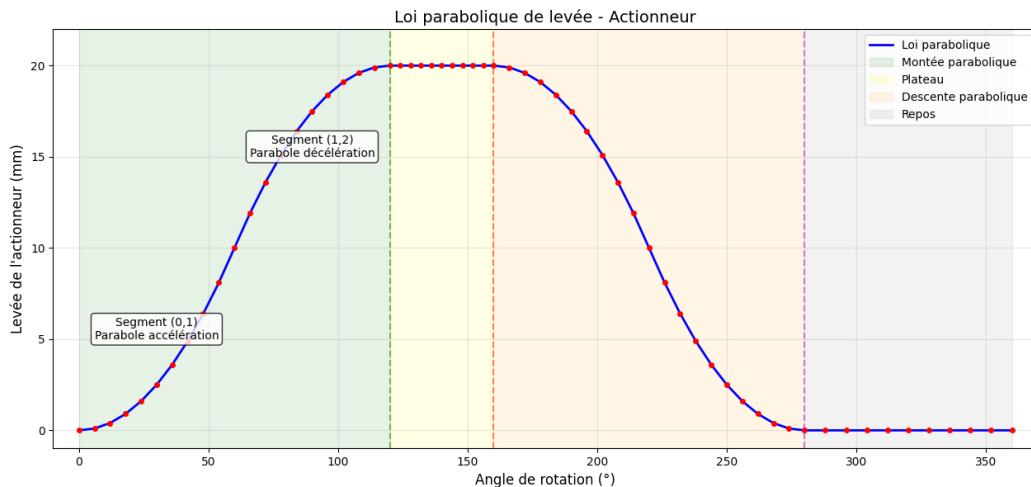


FIGURE 2 – Diagramme de levée - Loi parabolique

Caractéristiques :

- 0A : Levée de l'actionneur
- Levée maximale obtenue à 120°
- Palier maintenu pendant 40° de rotation
- Redescense symétrique de 160° à 280°
- Position basse maintenue de 280° à 360°

La grandeur représente la **levée de l'actionneur**. La levée maximale est atteinte pour un angle de rotation de 120° et se maintient sur une plage angulaire de 40°. La phase de descente, comprise entre 160° et 280°, est, dans cet exemple, **symétrique** de la phase de montée ; cette symétrie n'est toutefois pas une condition obligatoire. L'actionneur est ensuite maintenu en **position basse** entre 280° et 360°.

Les arcs de parabole avec coordonnées (*angle, levee*) sont tracés selon la méthode exposée précédemment. Le premier arc de parabole (0, 1) est inscrit dans le premier rectangle, et la même procédure est appliquée pour les arcs suivants.

Dans le cas étudié, pour la phase de levée comprise entre 0° et 120°, chaque segment *MM'* est subdivisé en un nombre de sous-segments égal à celui utilisé pour le découpage du segment angulaire (0°, 120°), assurant ainsi une correspondance rigoureuse entre la loi angulaire et la loi de levée.

Exemple de feuille excel Macro-GSD-EXCEL-CATIA pour le spline

	A	B	C	D
1	StartLoft			
2	StartCurve			
3	0	0	0	
4	6	0.1	0	
5	12	0.4	0	
6	18	0.9	0	
7	2.40E+01	1.6	0	
8	30	2.5	0	
9	36	3.6	0	
10	42	4.9	0	
11	48	6.4	0	
12	54	8.1	0	
13	6.00E+01	10	0	
14	66	11.9	0	
15	72	13.6	0	
16	78	15.1	0	
17	84	16.4	0	
18	90	17.5	0	
19	96	18.4	0	
20	102	19.1	0	
21	108	19.6	0	
22	114	19.9	0	
23	120	20	0	
24	124	20	0	
25	128	20	0	
26	132	20	0	
27	136	20	0	
28	140	20	0	
29	144	20	0	
30	148	20	0	
31	152	20	0	
32	156	20	0	
33	160	20	0	
34	166	19.9	0	
35	172	19.6	0	
36	178	19.1	0	
37	184	18.4	0	
38	190	17.5	0	
39	196	16.4	0	
40	202	15.1	0	
41	208	13.6	0	
42	214	11.9	0	
43	220	10	0	

FIGURE 3 – GSD-PointSplineLoftFromExcel.xls dans le pack de CATIA V5

Exemple de script Python pour le spline

```

1 """
2 Script Python pour générer les points de la loi parabolique
3 Export en CSV pour utilisation dans CATIA V5
4 """
5 # -*- coding: utf-8 -*-
6 import win32com.client
7 import math
8 import matplotlib.pyplot as plt
9 import numpy as np
10
11 # =====
12 # PARAM TRES DE LA LOI PARABOLIQUE
13 # =====
14 h_max = 20.0 # Levée maximale en mm
15 theta_monte = 120.0 # Angle de montée en degrés
16 theta_plateau = 40.0 # Angle de plateau en degrés
17 theta_descente = 120.0 # Angle de descente en degrés
18 theta_repos = 80.0 # Angle de repos en degrés
19
20 # Vérification
21 if abs(theta_monte + theta_plateau + theta_descente + theta_repos -
360) > 0.1:
22     print("ATTENTION : La somme des angles doit être égale à 360 !")
23
24 # =====
25 # FONCTIONS DE LA LOI PARABOLIQUE
26 # =====
27
28 def loi_parabolique_monte(theta, theta_max, h_max):
29     """Loi parabolique pour la montée (2 paraboles)"""
30     if theta <= theta_max / 2:
31         # Première parabole (accélération) - segment (0,1)
32         return (2 * h_max / theta_max ** 2) * theta ** 2
33     else:
34         # Deuxième parabole (décélération) - segment (1,2)
35         return h_max - (2 * h_max / theta_max ** 2) * (theta_max -
36             theta) ** 2
37
38 def loi_parabolique_descente(theta, theta_max, h_max):
39     """Loi parabolique pour la descente (2 paraboles) - symétrique"""
40     if theta <= theta_max / 2:
41         # Première parabole (accélération négative) - segment
42             (3,4)
43         return h_max - (2 * h_max / theta_max ** 2) * theta ** 2
44     else:

```

```

44     # Deuxième parabole (décalation négative) - segment
45     (4,5)
46     return (2 * h_max / theta_max ** 2) * (theta_max - theta) ** 2
47
48 def generer_points_loi():
49     """Génère les points de la loi parabolique selon votre
50     description"""
51     points = []
52
53     # Nombre de points pour chaque segment
54     nb_pts = 10 # Points par sous-segment
55
56     # 1. Phase de monte parabolique (0      120) - Segments (0,1) et
57     # (1,2)
58     print("\nPHASE DE MONT E (0-120) :")
59     print("Segment (0,1) : Parabole d'accélération")
60     print("Segment (1,2) : Parabole de déceleration")
61
62     for i in range(nb_pts * 2 + 1):
63         theta = i * (theta_monte / (nb_pts * 2))
64         h = loi_parabolique_monte(theta, theta_monte, h_max)
65         points.append((theta, h))
66
67     # 2. Phase de plateau (120      160)
68     print("\nPHASE DE PLATEAU (120-160) :")
69     for i in range(1, nb_pts + 1):
70         theta = theta_monte + i * (theta_plateau / nb_pts)
71         points.append((theta, h_max))
72
73     # 3. Phase de descente parabolique (160      280) - Segments (3,4)
74     # et (4,5)
75     print("\nPHASE DE DESCENTE (160-280) :")
76     print("Segment (3,4) : Parabole d'accélération négative")
77     print("Segment (4,5) : Parabole de déceleration négative")
78
79     for i in range(1, nb_pts * 2 + 1):
80         theta = theta_monte + theta_plateau + i * (theta_descente /
81             (nb_pts * 2))
82         h = loi_parabolique_descente(i * (theta_descente / (nb_pts *
83             2)), theta_descente, h_max)
84         points.append((theta, h))
85
86     # 4. Phase de repos (280      360)
87     print("\nPHASE DE REPOS (280-360) :")
88     for i in range(1, nb_pts + 1):
89         theta = theta_monte + theta_plateau + theta_descente + i * (
90             theta_repos / nb_pts)

```

```

85     points.append((theta, 0))
86
87     return points
88
89
90 # =====
91 # G N R A T I O N D E S P O I N T S
92 # =====
93 points_loi = generate_points_loi()
94
95 # Afficher les coordonnées
96 print("\n" + "=" * 80)
97 print("COORDONNÉES DE LA LOI PARABOLIQUE")
98 print("=" * 80)
99 print("Angle\u00b3(\u00b0)\tLev e (mm)\tX (mm)\t\tY (mm)")
100 print("-" * 80)
101
102 coords_x = []
103 coords_y = []
104
105 for angle_deg, lev_e in points_loi:
106     # Pour afficher comme courbe 2D dans CATIA (X=angle, Y=lev_e)
107     x_catia = angle_deg
108     y_catia = lev_e
109
110     coords_x.append(x_catia)
111     coords_y.append(y_catia)
112
113     print(f"\t{angle_deg:8.2f}\t{lev_e:10.3f}\t{x_catia:10.3f}\t{y_catia:10.3f}")
114
115 print("=" * 80)
116
117 # =====
118 # TRACÉ DANS PYTHON (MATPLOTLIB)
119 # =====
120 print("\nCréation du graphique Python...")
121
122 plt.figure(figsize=(12, 6))
123
124 # Courbe principale
125 plt.plot(coords_x, coords_y, 'b-', linewidth=2, label='Loi parabolique')
126 plt.plot(coords_x, coords_y, 'ro', markersize=4)
127
128 # Ajouter les zones
129 plt.axvspan(0, theta_monte, alpha=0.1, color='green', label='Monte parabolique')

```

```

130 plt.axvspan(theta_monte, theta_monte + theta_plateau, alpha=0.1,
131                 color='yellow', label='Plateau')
132 plt.axvspan(theta_monte + theta_plateau, theta_monte +
133                 theta_plateau + theta_descente, alpha=0.1, color='orange',
134                 label='Descente\u2022parabolique')
135 plt.axvspan(theta_monte + theta_plateau + theta_descente, 360, alpha
136                 =0.1, color='gray', label='Repos')
137
138 # Ajouter les lignes verticales pour les transitions
139 plt.axvline(x=theta_monte, color='g', linestyle='--', alpha=0.5)
140 plt.axvline(x=theta_monte + theta_plateau, color='r', linestyle='--',
141                 alpha=0.5)
142 plt.axvline(x=theta_monte + theta_plateau + theta_descente, color='m',
143                 linestyle='--', alpha=0.5)
144
145 # Ajouter les annotations pour les segments de paraboles
146 plt.text(theta_monte / 4, h_max * 0.25, 'Segment\u2022(0,1)\nParabole\u2022
147     acc l ration',
148         ha='center', bbox=dict(boxstyle="round", pad=0.3, facecolor=
149             "white", alpha=0.8))
150 plt.text(theta_monte * 3 / 4, h_max * 0.75, 'Segment\u2022(1,2)\nParabole
151     \u2022d c l ration',
152         ha='center', bbox=dict(boxstyle="round", pad=0.3, facecolor=
153             "white", alpha=0.8))
154
155 # Configuration du graphique
156 plt.xlabel('Angle\u2022de\u2022rotation\u2022( )', fontsize=12)
157 plt.ylabel('Lev e\u2022de\u2022l'actionneur\u2022(mm)', fontsize=12)
158 plt.title('Loi\u2022parabolique\u2022de\u2022lev e\u2022-\u2022Actionneur', fontsize=14)
159 plt.grid(True, alpha=0.3)
160 plt.legend(loc='upper_right')
161 plt.xlim(-10, 370)
162 plt.ylim(-1, h_max + 2)
163
164 plt.tight_layout()
165 plt.savefig('loi_parabolique_actionneur.png', dpi=150)
166 plt.show()
167
168 print("Graphique\u2022Python\u2022sauvegard \u2022sous\u2022'loi_parabolique_actionneur.
169     png'")
170
171 # =====
172 # TRAC DANS CATIA V5
173 # =====
174 print("\nConnexion\u2022 \u2022CATIA\u2022V5...")
175
176 try:
177     # -----

```

```

168 # Connexion      CATIA
169 #
170 catia = win32com.client.Dispatch("CATIA.Application")
171 catia.Visible = True
172
173 # Cr er un nouveau document Part
174 documents = catia.Documents
175 part_doc = documents.Add("Part")
176 part = part_doc.Part
177
178 # Factory pour cr er les formes
179 hsf = part.HybridShapeFactory
180
181 # Cr er un corps hybride pour organiser les    lments
182 hybrid_bodies = part.HybridBodies
183 hybrid_body = hybrid_bodies.Add()
184 hybrid_body.Name = "Loi_Parabolique_Actionneur"
185
186 #
187 # Cr ation des points dans CATIA
188 #
189 print("Cr ation des points dans CATIA...")
points_catia = []
190
191 for i, (angle_deg, lev e) in enumerate(points_loi):
192     # Cr er un point avec coordonn es (X=angle, Y=lev e , Z=0)
193     pt = hsf.AddNewPointCoord(angle_deg, lev e , 0.0)
194     pt.Name = f"Point_{i+1:03d}"
195     hybrid_body.AppendHybridShape(pt)
196     points_catia.append(pt)
197
198     if i % 10 == 0: # Afficher progression
199         print(f"\u25aa Point {i+1}/{len(points_loi)} cr   ")
200
201 #
202 # Cr ation de la spline dans CATIA
203 #
204 print("Cr ation de la spline dans CATIA...")
205 spline = hsf.AddNewSpline()
206 spline.SetSplineType(0) # 0 pour spline par points
207
208 for pt in points_catia:
209     spline.AddPoint(pt)
210
211 spline.Name = "Courbe_Loi_Parabolique"
212 hybrid_body.AppendHybridShape(spline)
213
214 #

```

```

216 # Ajouter des axes et repres
217 # -----
218 # Axe X (angle)
219 pt_origine = hsf.AddNewPointCoord(0, 0, 0)
220 pt_x = hsf.AddNewPointCoord(380, 0, 0)
221 line_x = hsf.AddNewLinePtPt(pt_origine, pt_x)
222 line_x.Name = "Axe_Angle"
223 hybrid_body.AppendHybridShape(pt_origine)
224 hybrid_body.AppendHybridShape(pt_x)
225 hybrid_body.AppendHybridShape(line_x)

226
227 # Axe Y (lev e)
228 pt_y = hsf.AddNewPointCoord(0, h_max + 5, 0)
229 line_y = hsf.AddNewLinePtPt(pt_origine, pt_y)
230 line_y.Name = "Axe_Levee"
231 hybrid_body.AppendHybridShape(pt_y)
232 hybrid_body.AppendHybridShape(line_y)

233
234 # -----
235 # Ajouter du texte pour les zones
236 # -----
237 # Zone mont e
238 pt_text_monte = hsf.AddNewPointCoord(theta_monte / 2, h_max /
2, 0)
239 text_monte = part.MainBody.DrawingTexts.Add("MONT E PARABOLIQUE",
pt_text_monte)

240
241 # Zone plateau
242 pt_text_plateau = hsf.AddNewPointCoord(theta_monte +
theta_plateau / 2, h_max, 0)
243 text_plateau = part.MainBody.DrawingTexts.Add("PLATEAU",
pt_text_plateau)

244
245 # Zone descente
246 pt_text_descente = hsf.AddNewPointCoord(theta_monte +
theta_plateau + theta_descente / 2, h_max / 2, 0)
247 text_descente = part.MainBody.DrawingTexts.Add("DESCENTE PARABOLIQUE",
pt_text_descente)

248
249 # Zone repos
250 pt_text_repos = hsf.AddNewPointCoord(theta_monte + theta_plateau +
theta_descente + theta_repos / 2, 2, 0)
251 text_repos = part.MainBody.DrawingTexts.Add("REPOS", pt_text_repos
)

252
253 # -----
254 # Mise jour et affichage
255 # -----

```

```

256     part.Update()
257
258     # Ajuster la vue
259     viewer = part_doc.GetViewer3D(1)
260     viewer.FitAllIn()
261
262     print("\n" + "=" * 80)
263     print(" TRAC ↴CATIA ↴V5 ↴R USSI !")
264     print("=" * 80)
265     print(f"Document:{part_doc.Name}")
266     print(f"Corps ↴hybride:{hybrid_body.Name}")
267     print(f"Nombre ↴de ↴points:{len(points_catia)}")
268     print(f"Spline:{spline.Name}")
269     print("\n  ments ↴cr    s:")
270     print("  ↴Courbe ↴de ↴la ↴loi ↴parabolique")
271     print("  ↴Axes X ↴(angle) ↴et Y ↴(lev e)")
272     print("  ↴Annotations ↴des ↴zones")
273     print("  ↴Tous ↴les ↴points ↴de ↴discr tisation")
274
275     # -----
276     # Cr er un rapport texte dans CATIA
277     # -----
278     param_tres_text = f"""
279 PARAM TRES ↴DE ↴LA ↴LOI ↴PARABOLIQUE:
280 =====
281 Lev e ↴maximale:{h_max} ↴mm
282 Phase ↴mont e : 0-{theta_mont_e} ↴(parabolique)
283 Phase ↴plateau:{theta_mont_e}-{theta_mont_e+theta_plateau}
284 Phase ↴descente:{theta_mont_e+theta_plateau}-{theta_mont_e+theta_plateau+theta_descente} ↴(parabolique)
285 Phase ↴repos:{theta_mont_e+theta_plateau+theta_descente}-360
286 Nombre ↴de ↴points:{len(points_loi)}
287 Segments ↴paraboliques:
288   ↴(0,1): ↴Acc l ration
289   ↴(1,2): ↴D c l ration
290   ↴(3,4): ↴Acc l ration ↴n gative
291   ↴(4,5): ↴D c l ration ↴n gative
292 """
293
294     pt_param = hsf.AddNewPointCoord(-50, h_max + 10, 0)
295     text_param = part.MainBody.DrawingTexts.Add(param_tres_text,
296                                                 pt_param)
297
298     print("\nParam tres ↴ajout ↴s au ↴document ↴CATIA")
299
300     except Exception as e:
301         print(f"\nERREUR ↴lors ↴de ↴la ↴connexion ↴CATIA:{str(e)}")
302         print("\nAssurez-vous que:")

```

```

302     print("1. CATIA V5 est installé")
303     print("2. CATIA est ouvert")
304     print("3. La bibliothèque win32com est installée (pip install pywin32)")
305
306     # Sauvegarder les points dans un fichier pour import manuel
307     print("\nSauvegarde des points dans un fichier CSV...")
308     with open('points_loi_parabolique.csv', 'w', encoding='utf-8') as f:
309         f.write("Index;Angle(deg);Levee(mm);X;Y\n")
310         for i, (angle_deg, lev_e) in enumerate(points_loi):
311             f.write(f"{i+1};{angle_deg:.2f};{lev_e:.3f};{angle_deg:.3f};{lev_e:.3f}\n")
312
313     print("Points sauvegardés dans 'points_loi_parabolique.csv'")
314
315     # =====
316     # SAUVEGARDE DES DONNÉES
317     # =====
318     print("\n" + "=" * 80)
319     print("SAUVEGARDE DES DONNÉES")
320     print("=" * 80)
321
322     # Sauvegarder dans un fichier texte
323     with open('loi_parabolique_detailed.txt', 'w', encoding='utf-8') as f:
324         f.write("=" * 80 + "\n")
325         f.write("LOI PARABOLIQUE D'ACTIONNEUR - RAPPORT D'TAILL \n")
326         f.write("=" * 80 + "\n\n")
327
328         f.write("PARAM TRES :\n")
329         f.write("-" * 40 + "\n")
330         f.write(f"Levee_maximale(h_max): {h_max} mm\n")
331         f.write(f"Angle_montee: 0-{theta_montee} ({theta_montee}/360 * 100:.1f}% du cycle)\n")
332         f.write(
333             f"Angle_plateau: {theta_montee}-{theta_montee+theta_plateau} ({theta_plateau}/360 * 100:.1f}% du cycle)\n")
334         f.write(
335             f"Angle_descente: {theta_montee+theta_plateau}-{theta_montee+theta_descente} ({theta_descente}/360 * 100:.1f}% du cycle)\n")
336         f.write(
337             f"Angle_repos: {theta_montee+theta_plateau+theta_descente}-360 ({theta_repos}/360 * 100:.1f}% du cycle)\n\n")
338
339         f.write("SEGMENTS PARABOLIQUES:\n")
340         f.write("-" * 40 + "\n")

```

```

341 f .write("MONT E:\n")
342 f .write("uuSegment\u(0,1):_Parabole\u'd'acc l ration\u(0-60 )\n")
343 f .write("uuSegment\u(1,2):_Parabole\u'de c l ration\u(60-120 )\n"
344 " )
345 f .write("DESCENTE:\n")
346 f .write("uuSegment\u(3,4):_Parabole\u'd'acc l ration\u'n gative\u
347 (160-220 )\n")
348 f .write("uuSegment\u(4,5):_Parabole\u'de d c l ration\u'n gative\u
349 (220-280 )\n\n")
350
351
352
353 f .write("POINTS\uDE\uLA\uCOURBE:\n")
354 f .write("-" * 40 + "\n")
355 f .write("Index\tAngle(\t)\tLev e(mm)\tX\tY\n")
356 f .write("-" * 80 + "\n")
357
358 for i, (angle_deg, lev e) in enumerate(points_loi):
359     f .write(f"\{i+1:03d}\t{angle_deg:8.2f}\t{lev e:10.3f}\t{
360         angle_deg:10.3f}\t{lev e:10.3f}\n")
361
362 print("Donn es\u sauvegard es\u dans:")
363 print("uu-ului_parabolique_detailed.txt\u(rapport\ucomplet)")
364 print("uu-ului_parabolique_actionneur.png\u(graphique)")
365 if 'points_loi_parabolique.csv' in locals():
366     print("uu-points_loi_parabolique.csv\u(points\upour\uimport)")
367
368 print("\nR sum :")
369 print(f"    Graphique\uPython cr et\uaffich ")
370 print(f"    Courbe\u trac e\u dans\uCATIA\uV5\u(X=angle,\uY=lev e)")
371 print(f"    \{len(points_loi)}\u points\u g n r s")
372 print(f"    4\u segments\u paraboliques\u conformes\u votre\u description")
373 print(f"    Lev e\u maximale:\u{h_max}\u mm\u atteinte\u \u{theta_monte} "
374 )
375 print("==" * 80)

```

Listing 1 – Génération de spline avec la méthode win23 pour loi parabolique (loi-parabolique.py)

 Télécharger le script complet

2. Les composants de base du produit à simuler

Le mécanisme complet comprend les fichiers CATPart suivants : (Vous pouvez télécharger les différentes pièces sur notre github)

Fichier	Description	Lien Git Hub
suiveur.part	Tige suiveuse avec guide prismatique	suiveur.part
came.part	Profil de came parabolique	came.part
galet.part	Galet du poussoir	galet.part
S0.part	Bâti fixe de référence	S0.part

TABLE 1 – Fichiers CATPart du mécanisme

Visualisation des composants :

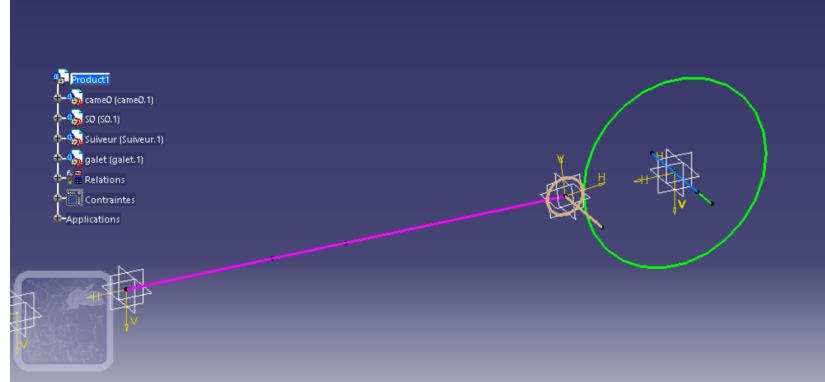


FIGURE 4 – Vue en mode filaire des composants principaux

3. Les liaisons du mécanisme

les liaisons à définir sur Catia V5 :

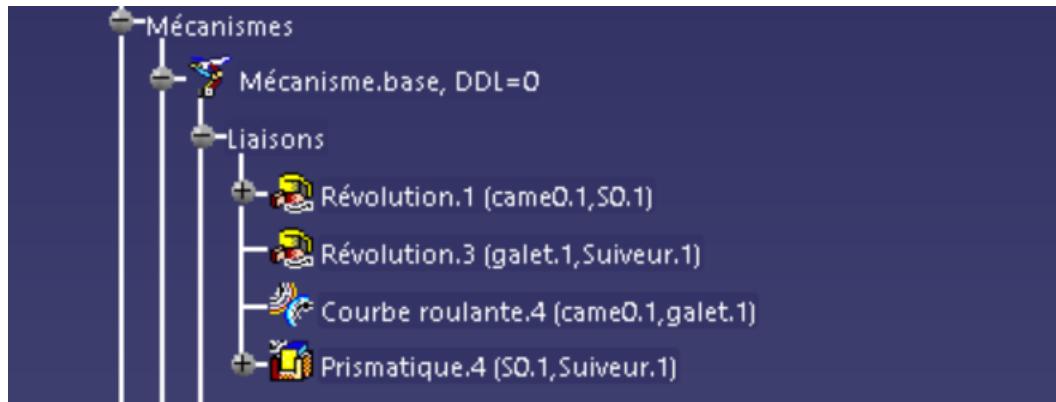


FIGURE 5 – Atelier-kinematics

1. **Révolution** entre **came**⁹ et **S0**¹⁰ (centre de rotation)
2. **Révolution** entre **galet**¹¹ et **tige suiveuse**¹²

9. *Terme technique : came*

10. *Terme technique : S0*

11. *Terme technique : galet*

12. *Terme technique : tige suiveuse*

3. **Prismatique** entre **S0**¹³ et **tige suiveuse**¹⁴
4. **Courbe roulante** entre **poussoir**¹⁵ et **galet**¹⁶ (liaison principale critique)
5. **Fixe** pour **S0**¹⁷ (bâti)

4. Méthode de traçage du profil de la came

Profil de la came

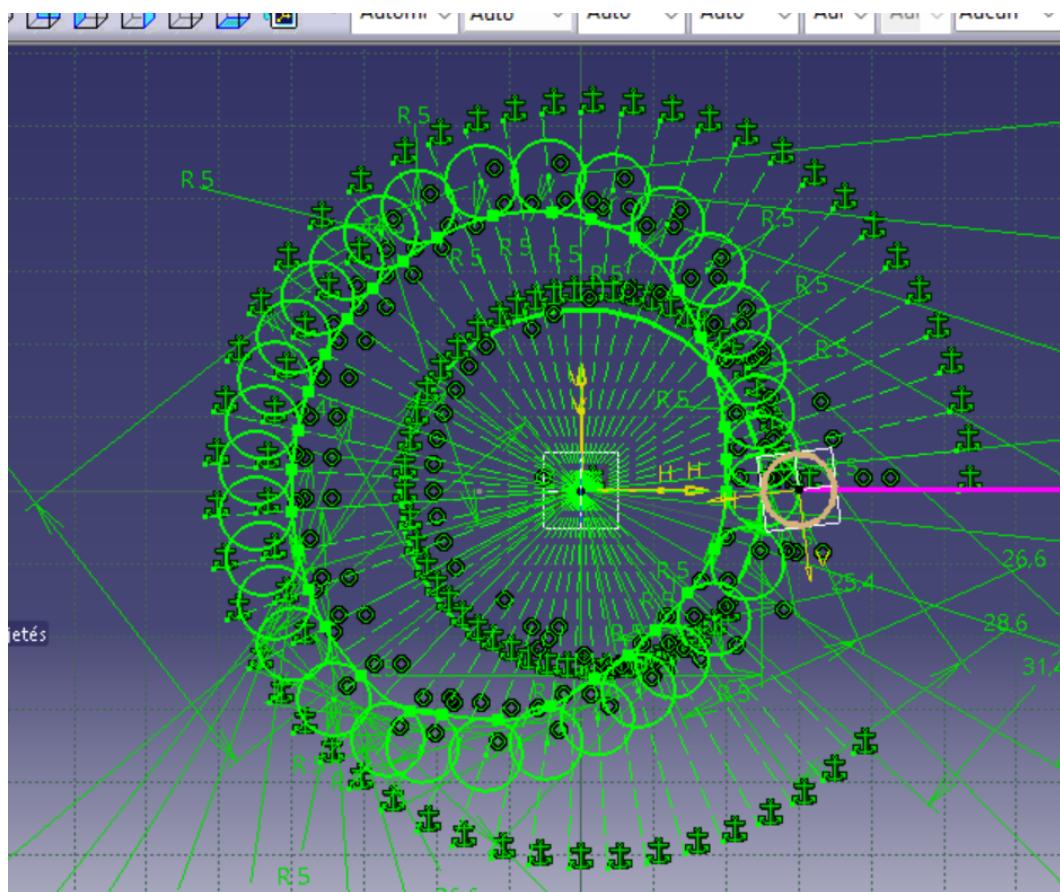


FIGURE 6 – Sketch du profil parabolique

1. Tracer le cercle de base :

- Centre : centre de rotation de la came
- Rayon : distance minimale centre-came → point de contact avec le poussoir

2. Diviser le cercle de base en secteurs angulaires correspondant au diagramme de levée

- 13. *Terme technique : S0*
- 14. *Terme technique : tige suiveuse*
- 15. *Terme technique : poussoir*
- 16. *Terme technique : galet*
- 17. *Terme technique : S0*

3. Mesurer la hauteur de levée sur le diagramme et la reporter à l'extérieur du cercle de base
4. Tracer la courbe enveloppe des points de contact avec corrections selon :
 - Type de poussoir : sabot, plateau tangent, galet
 - Position de l'axe : centré ou excentré

Méthode des arcs de parabole : Les arcs de parabole sont tracés comme suit : La construction du profil de la came sous **CATIA** repose sur la loi de levée décrite précédemment et peut être réalisée selon plusieurs méthodes, en fonction du niveau de maîtrise et des habitudes du concepteur. Elle peut faire appel à différents outils avancés du logiciel, tels que la **diversification optimisée**, les **Power Copy**, les opérations de **rotation**, les **miroirs**, ainsi que la création d'**esquisses entièrement projetées**, ensuite isolées et rigoureusement définies par des **contraintes géométriques**. Des opérations de **translation** peuvent également être utilisées pour ajuster le positionnement des éléments.

Dans le cas étudié, le profil final de la came est obtenu par la **combinaison cohérente de l'ensemble de ces outils**, permettant d'aboutir à une géométrie conforme à la loi parabolique imposée. Pour la phase de levée (0, 120°), diviser MM' en sous-segments égaux au nombre de divisions angulaires.

Le tracé d'une came consiste à déterminer, dans un premier temps, son **profil théorique** à partir du **diagramme espace-temps**, en s'appuyant sur un **cercle minimal**. À partir de ce profil théorique, on obtient ensuite le **profil pratique** de la came en traçant une série de **cercles concentriques** de rayon égal à celui du galet, puis en déterminant la **courbe enveloppe** tangente à ces cercles. Afin de simplifier l'analyse géométrique, on adopte généralement l'hypothèse selon laquelle la **came est considérée fixe**, tandis que le **suiveur** est supposé tourner en **sens inverse** du sens réel de rotation de la came.

La méthode générale de tracé se décompose en plusieurs étapes fondamentales. Elle débute par la définition des données géométriques et cinématiques, telles que le **diamètre du galet**, le **rayon minimal de la came** (correspondant à la levée nulle), le **sens de rotation**, ainsi que le **diagramme espace-temps** représentant l'évolution de la levée. On procède ensuite au tracé du **cercle minimal**, qui est divisé en un nombre de secteurs angulaires égaux, identiques à ceux du diagramme espace-temps. Les **courses** relevées sur ce diagramme sont alors reportées radialement à partir du cercle minimal afin de déterminer les positions successives du centre du galet.

Pour chaque position obtenue, on trace un cercle de rayon égal à celui du galet. La **courbe enveloppe** de l'ensemble de ces cercles constitue le **profil pratique de la came**. Dans le cas particulier d'une **came à contact direct (poussoir à sabot)**,

le profil pratique est confondu avec la courbe obtenue par le report direct des levées depuis le cercle minimal.

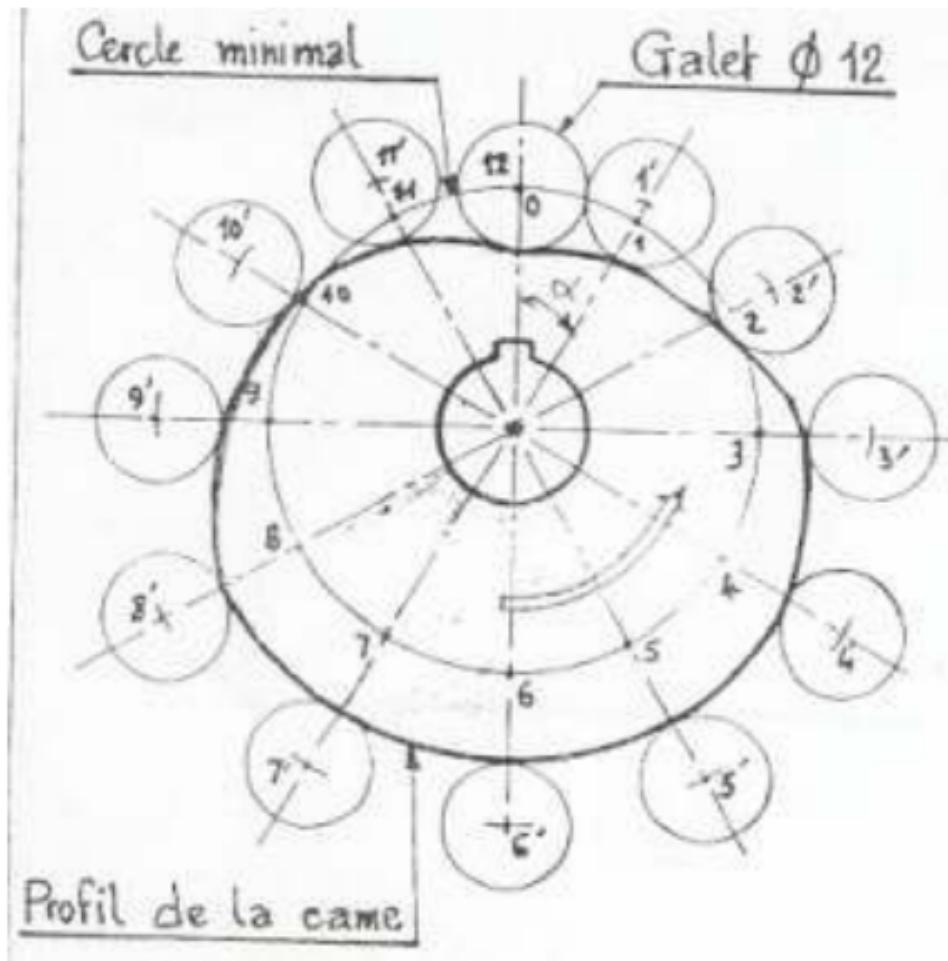


FIGURE 7 – Dessin explicative du tracer

5. Construction du profil sur CATIA

Outils CATIA utilisés :

- **PowerCopy**¹⁸ : Pour réplication de motifs
- **Rotations**¹⁹ et **Miroirs**²⁰ : Pour symétries
- **Esquisse_tout projetée**²¹ : Projection complète
- **Contraintes**²² : Fixation géométrique

18. *Terme technique : PowerCopy*

19. *Terme technique : Rotations*

20. *Terme technique : Miroirs*

21. *Terme technique : Esquisse_tout projetée*

22. *Terme technique : Contraintes*

— **Translations**²³ : Déplacement de profils

Procédure détaillée :

1. Import des points CSV générés par Python ou Macro Excel
2. Création d'une **spline**²⁴ passant par tous les points
3. Projection dans l'esquisse de la came
4. Application des rotations nécessaires pour fermer le profil
5. Vérification de la continuité tangente (G1) et courbure (G2)

6. Procédure d'obtention du profil parfait

Premier mécanisme de test

1. Création d'un mécanisme de base avec profil circulaire
2. Commande de la liaison prismatique avec la loi parabolique importée
3. Comparaison avec commande simple de révolution

Résultat initial : Le système n'évolue pas correctement comparé à la commande simple de révolution. Cause identifiée : profil mal construit suivant la loi parabolique.

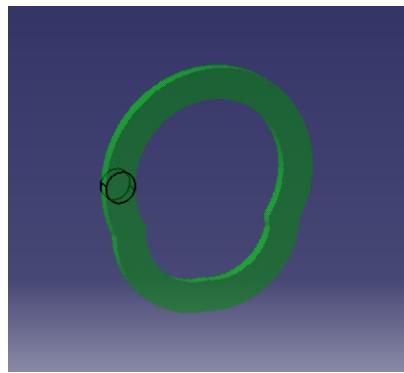


FIGURE 8 – Image montrant un exemple d'enveloppe généré par l'outil de balayage

23. *Terme technique : Translations*

24. *Terme technique : spline*



FIGURE 9 – outil de balayage

Amélioration par balayage d'enveloppe

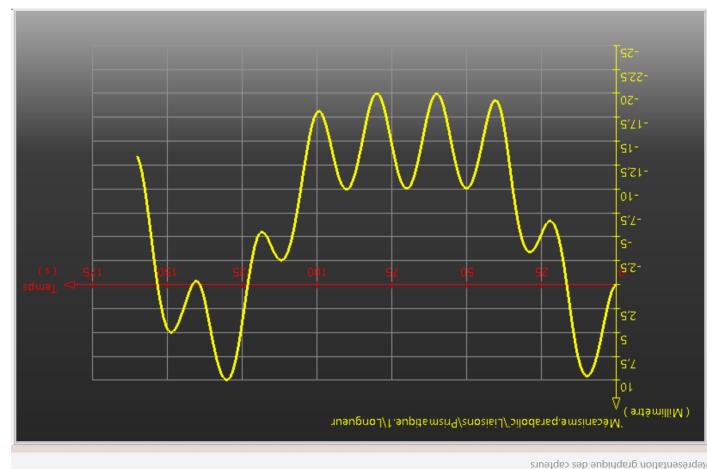


FIGURE 10 – Essai A - Courbe obtenue (défauts visibles)

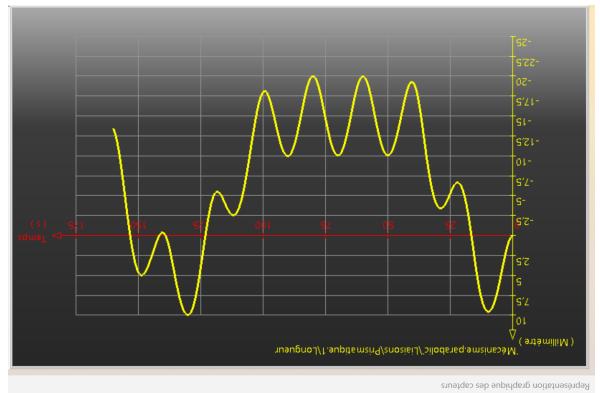
- Génération du volume balayé par le pousoir (enveloppe)
- Visualisation des interférences et zones problématiques
- Correction itérative du profil

Itérations successives :

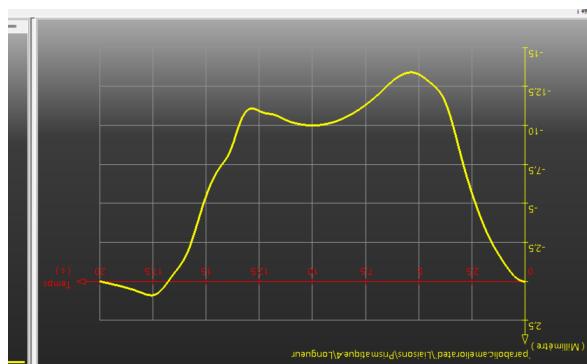
Dans une phase d'amélioration du profil, des **balayages de volume**, appelés **enveloppes**, sont générés afin de visualiser le volume effectivement balayé par le poussoir au cours du mouvement. Cette analyse permet d'identifier les zones du profil de la came présentant des écarts ou des défauts de tracé. Les portions concernées du profil sont alors revues et corrigées, donnant lieu à des améliorations successives de la conception. Après chaque modification, le **graphique de levée obtenu** est de nouveau visualisé et comparé à la **courbe théorique de référence**. Les résultats sont analysés à travers plusieurs essais successifs (**Essai A**, **Essai B**, **Essai C**), mettant en évidence une convergence progressive du comportement réel du mécanisme vers le comportement attendu. Cette démarche itérative est poursuivie jusqu'à l'obtention d'un profil de came présentant une conformité quasi parfaite avec la loi de levée imposée.

Essai	État	Observations
A	Échec	Profil incorrect, discontinuités dans le mouvement
B	Amélioration	Transitions améliorées mais encore des défauts
C	Presque parfait	Graphique s'approche de la forme idéale
Final	Validé	Forme conforme à la loi parabolique

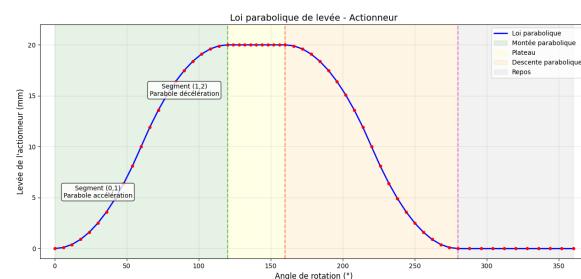
TABLE 2 – Itérations d'amélioration du profil



Essai B - Amélioration



Essai C - Proche du but



La forme attendue

FIGURE 11 – Évolution du profil à travers les itérations

Conclusion

La conception d'un profil de came avec loi parabolique pour un poussoir à galet axe-centré nécessite une approche méthodique et itérative. Les points clés de réussite sont :

- **Précision du tracé** : Utilisation d'outils numériques (Macro GSD-Excel-Catia,Python, CATIA) pour générer les points exacts
- **Vérification itérative** : Comparaison constante entre le mouvement théorique et simulé

- **Enveloppe de balayage** : Outil essentiel pour visualiser les défauts du profil
- **Validation cinématique** : Test complet du mécanisme dans son environnement de simulation

Le profil final obtenu garantit une transition douce entre les phases de mouvement et minimise les chocs dynamiques, conformément aux exigences de la loi parabolique.

Annexe

Ressources complémentaires

- Veuillez contacter l'adresse indiquée ci-dessous pour obtenir les autres documents complets, notamment le **Tome II**, le **Tome III**, et les volumes suivants.
- Bibliothèque de lois de mouvement (parabolique, sinusoïdale, modifiée)
- Scripts Python avancés avec interface graphique
- Macros CATIA pour automatisation complète

Paramètres recommandés pour ce projet

- Rayon de base : 25 mm
- Levée maximale (0A) : 20 mm
- Diamètre du galet : 5X2 mm
- Excentrement : 0 mm (axe-centré) : [ce problème à résoudre avec outil translation]

Contacts et informations

- **Auteur** : Koudaya Kossi Boris
- Mon Manager sur (+212) 719-737036
- **Email institutionnel** : kossiboris_koudaya@um5.ac.ma
- **GitHub** :  [Référentiel complet](#)
- **Version du document** : 1.0 (Décembre 2025)
- **Mots-clés** : Came, profil parabolique, poussoir galet, CATIA, Python, simulation