



LYCÉE LA MARTINIÈRE MONPLAISIR LYON  
SCIENCES INDUSTRIELLES POUR L'INGÉNIEUR  
CLASSE PRÉPARATOIRE M.P.S.I.  
ANNÉE 2017 - 2018

C5 : ANALYSE DES PERFORMANCES CINÉMATIQUES DES SYSTÈMES COMPOSÉS DE CHAINES DE SOLIDES

## C5-2 - Transmission de puissance : détermination des lois d'entrée-sortie

27 février 2018

### Table des matières

<b>I</b>	<b>Transmission de puissance</b>	<b>2</b>
1	Réducteur de vitesse . . . . .	2
2	Cas des transmissions par engrenages . . . . .	4
<b>II</b>	<b>Réalisation technologique</b>	<b>8</b>
1	Géométrie des dentures pour un train d'engrenage simple . . . . .	8
2	Transmission par liens flexibles . . . . .	9
3	Transmission par pignons coniques . . . . .	10
4	Transmission par roue et vis sans fin . . . . .	12
5	Trains épicycloïdaux . . . . .	13

### Compétences

- **Résoudre :** Procéder à la mise en oeuvre d'une démarche de résolution analytique
  - Lois d'entrée-sortie cinématique;
- **Communiquer :** Mettre en oeuvre une communication :
  - Schéma cinématique
- **Expérimenter :** S'approprier le fonctionnement d'un système pluritechnologique : repérer les différents constituants de la chaîne d'énergie.

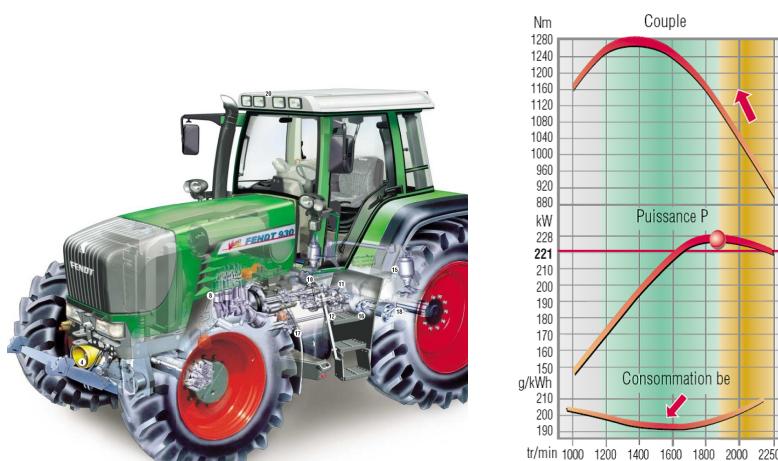
# I. Transmission de puissance

## 1 Réducteur de vitesse



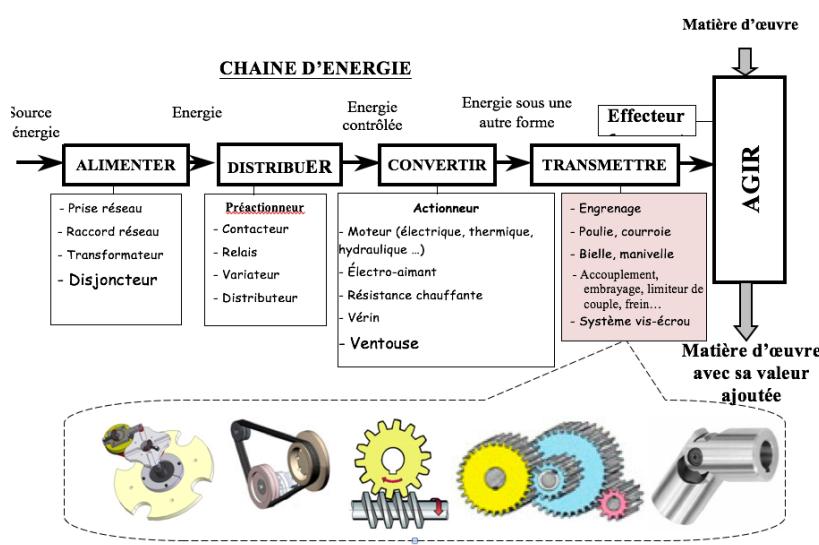
### Exemple 1 : Transmission de puissance d'un tracteur

On s'intéresse ici à la chaîne de transmission de puissance utilisée sur les tracteurs "Fendt 300-900 Vario" dont l'actionneur est un moteur thermique. Les performances de ces moteurs sont identifiées par des courbes caractéristiques (voir figure ci-dessous) dont en particulier la puissance (en kW) et le couple (en N·m) disponibles sur l'arbre de sortie du moteur que l'on note  $C_m$  en fonction de la vitesse de rotation de l'arbre moteur  $\omega_m$  (en radians par seconde) ou plus souvent  $N$  (en tours par minute).



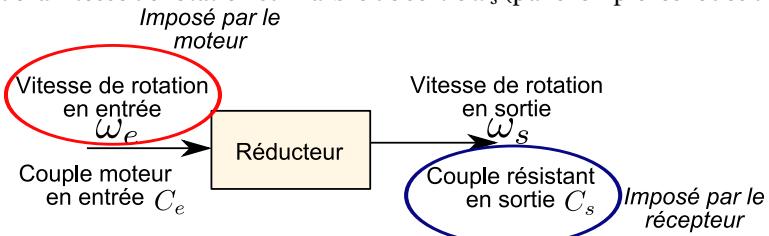
### Remarque 1 :

En transmission de puissance, on désigne par couple le moment (actions mécaniques qui provoquent la rotation d'un solide) par rapport à l'axe de rotation des actions d'un arbre sur une autre pièce qui l'entraîne.



### Définition 1 : Réducteur de vitesse

- Généralement le cahier des charges d'un tracteur impose un régime de fonctionnement donnant une valeur de couple à vaincre (par exemple directement lié à la charge à tracter) sur une certaine plage de vitesse.
- On souhaite donc adapter le **régime moteur** (couple disponible et vitesse à fournir).
- On utilise pour cela un **réducteur de vitesse**. Il permet d'adapter le couple d'entrée (qui est égal au couple moteur  $C_e = C_m$ ) et la vitesse de rotation d'entrée (qui correspond à la vitesse de sortie du moteur  $\omega_e = \omega_m$ ) au couple de sortie  $C_s$  (qui dépend aux actions mécaniques à vaincre) et de la vitesse de rotation sur l'arbre de sortie  $\omega_s$  (par exemple les roues du tracteur).



La taille d'un moteur thermique est directement liée au couple  $C_e$  qu'il peut produire. Généralement on limite le poids et l'encombrement du moteur. Il faut donc multiplier le couple  $C_e$  et donc réduire la vitesse de rotation  $\omega_e$ .

### Définition 2 : Rapport de réduction

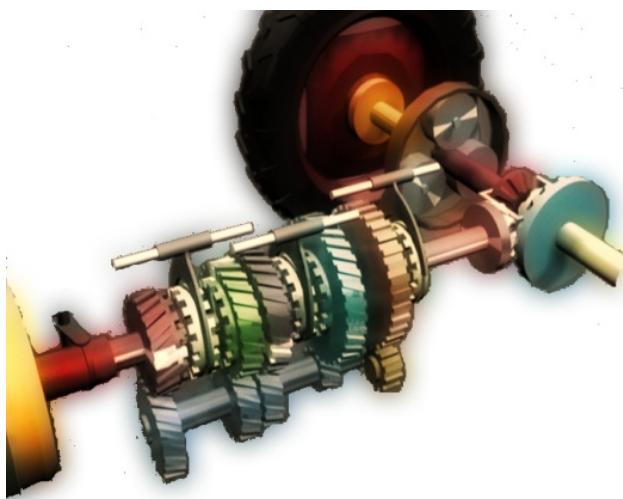
On définit le **rapport de réduction**  $r$  d'un réducteur comme :

$$r = \frac{\omega_{s/0}}{\omega_{e/0}} \quad (1)$$

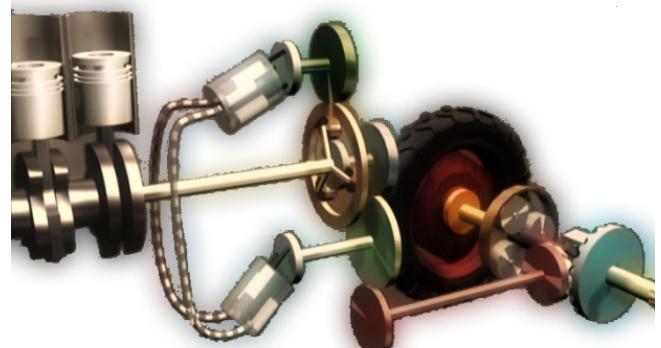
- si  $r > 1$  on parle de **multiplicateur de vitesse** (rare);
- si  $r < 1$  on parle de **réducteur de vitesse** (plus commun).

Pour cette étude, on retient deux technologies de réducteur :

- Réducteur à engrenages (nombre fini de rapports de réduction des vitesses);
- réducteur à train épicycloïdal (variation continu des rapports de vitesses).



Réducteur à engrenage



Réducteur à train épicycloïdal

## 2 Cas des transmissions par engrenages

### Définition 3 : Engrenages

- Les **engrenages** sont constitués de roues dentées engrenant l'une avec l'autre. Chaque roue est en mouvement de rotation autour d'un axe. La transmission entre les roues se fait par obstacle grâce à l'existence d'une zone de contact entre les différentes dents.
- Habituellement, la petite roue est appelée **pignon** (ici  $S_2$ ) alors que la grande **roue** (ici  $S_1$ ).
- Au point de contact (noté I) entre deux roues dentées, il y a **roulement sans glissement** :

$$\vec{V}(I \in S_2/S_1) \quad (2)$$

- Le point de contact décrit une **trajectoire circulaire** dans les référentiels respectivement liés à chaque roue dentée. Ces cercles sont appelés **cercles primitifs** que l'on caractérise par leur diamètre primitif ( $D_i$ ) et leur rayon primitif ( $r_i$ ).
- Pour garantir l'engrènement, les **pas primitifs** des dentures du pignon et de la roue doivent être les mêmes. Il correspond à la longueur de l'arc le long du cercle primitif compris entre deux dents consécutives :

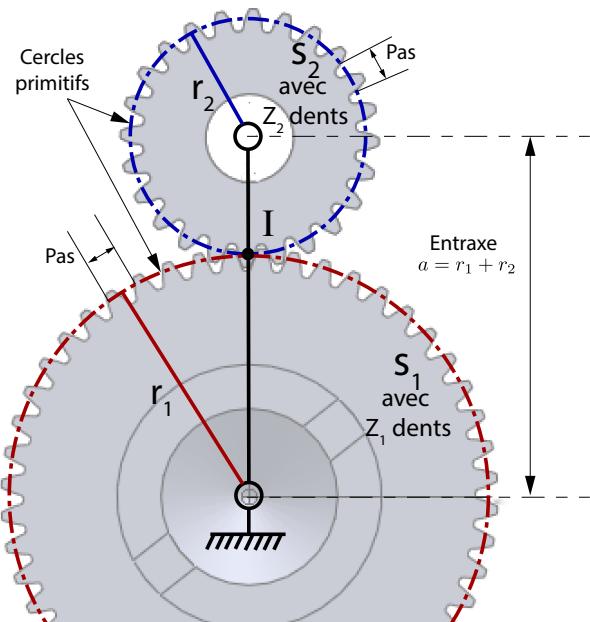
$$pas = \frac{\pi D_1}{Z_1} = \frac{\pi D_2}{Z_2} \quad (3)$$

- On en déduit alors que :

$$\frac{D_1}{D_2} = \frac{Z_1}{Z_2} \quad (4)$$

- Le **module**  $m = \frac{pas}{\pi}$  est une grandeur normalisée pour caractériser l'aptitude à l'engrènement des engrenages. Le pignon et la roue doivent avoir le même module pour fonctionner :

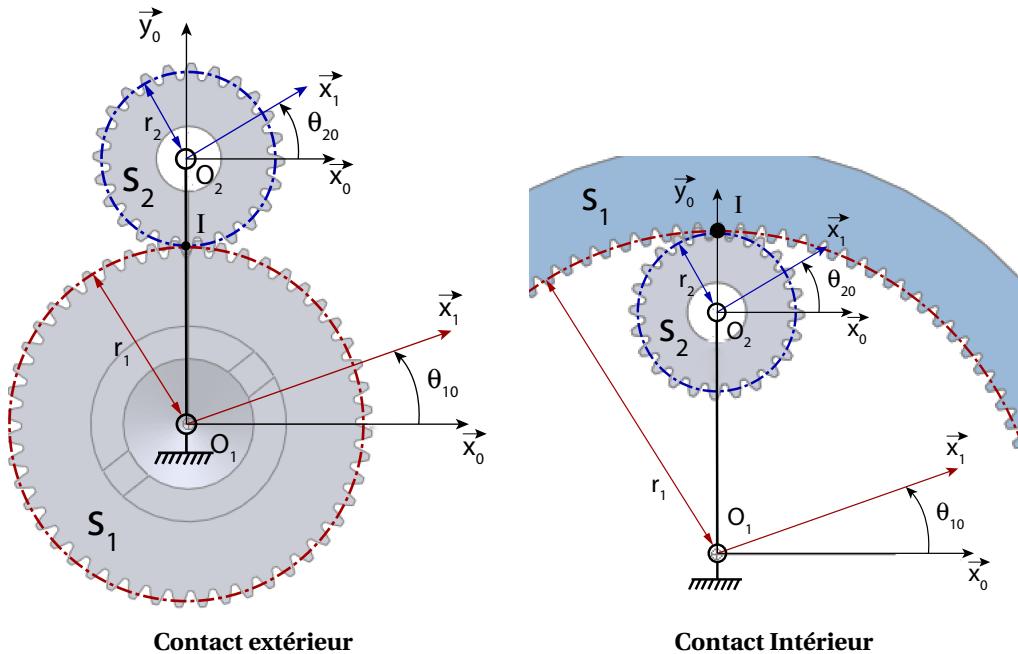
$$D = m Z \quad (5)$$





### Propriété 1 : Rapport de réduction pour un train d'engrenage simple

On considère deux roues dentées  $S_1$  et  $S_2$  en mouvement de rotation par rapport aux axes respectifs  $(O_1, \vec{z}_{0,1})$  et  $(O_2, \vec{z}_{0,2})$  fixes par rapport au bâti  $S_0$ .





### Propriété 1 : Rapport de réduction pour un train d'engrenage simple

- Condition de roulement sans glissement en I

- Décomposition de la vitesse de glissement

- Calcul de  $\vec{V}(I \in S_1/S_0)$  et  $\vec{V}(I \in S_2/S_0)$  :

Contact extérieur

Contact intérieur

- Relation entre  $\dot{\theta}_{10}$ ,  $\dot{\theta}_{20}$ ,  $r_1$  et  $r_2$ .

Contact extérieur

Contact intérieur

D'où :

$$\frac{\dot{\theta}_{10}}{\dot{\theta}_{20}} = -\frac{r_2}{r_1}$$

(6)

D'où :

$$\frac{\dot{\theta}_{10}}{\dot{\theta}_{20}} = +\frac{r_2}{r_1}$$

(7)

**Remarque 2 :**

- Pour que deux roues dentées engrènent, il faut que leur pas de denture et le module ( $m$ ) soient le même. Or le nombre de dents d'une roue  $i$  (noté  $Z_i$ ) est relié par son rayon (noté  $r_i$ ) avec la relation :

$$2 \cdot r_i = m \cdot Z_i$$

On obtient ainsi les rapports de réduction :

**Contact extérieur**

$$\frac{\dot{\theta}_{10}}{\dot{\theta}_{20}} = -\frac{Z_2}{Z_1} \quad (8)$$

**Contact intérieur**

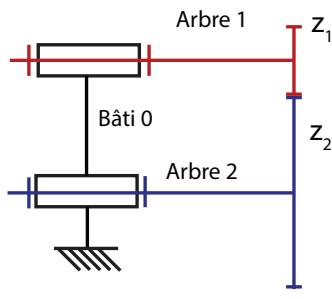
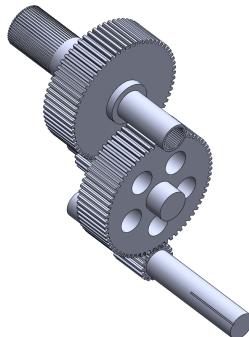
$$\frac{\dot{\theta}_{10}}{\dot{\theta}_{20}} = +\frac{Z_2}{Z_1} \quad (9)$$

- Ces relations ne sont valables que lorsque l'axe de rotation de chaque roue dentée est fixe par rapport au référentiel d'observation (ici  $S_0$ ).
- Dans un problème comportant un ensemble de trains d'engrenages simples, on exprimera chaque relation d'engrènement puis on les combinera entre elles pour obtenir une **relation d'entrée-sortie**.
- Dans le cas d'un **train épicycloïdal**, les axes de rotation ne sont fixes que par rapport au porte-satellite, il faudra donc veiller à choisir comme référentiel d'observation celui lié au **porte-satellite**.

## **II. Réalisation technologique**

## 1 Géométrie des dentures pour un train d'engrenage simple

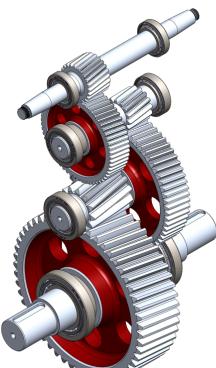
#### **Définition 4 : Engrenages à dentures cylindriques**



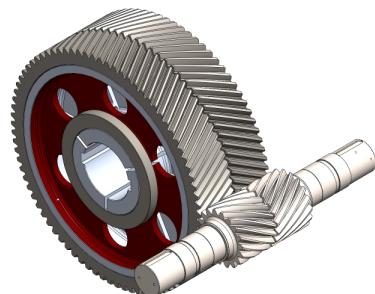
## Schéma cinématique

-  plus simples et économiques;
  -  autorisent un déplacement axial;
  -  plus bruyants.

### Définition 5 : engrenages à dentures hélicoïdales



## **dentures hélicoïdales**



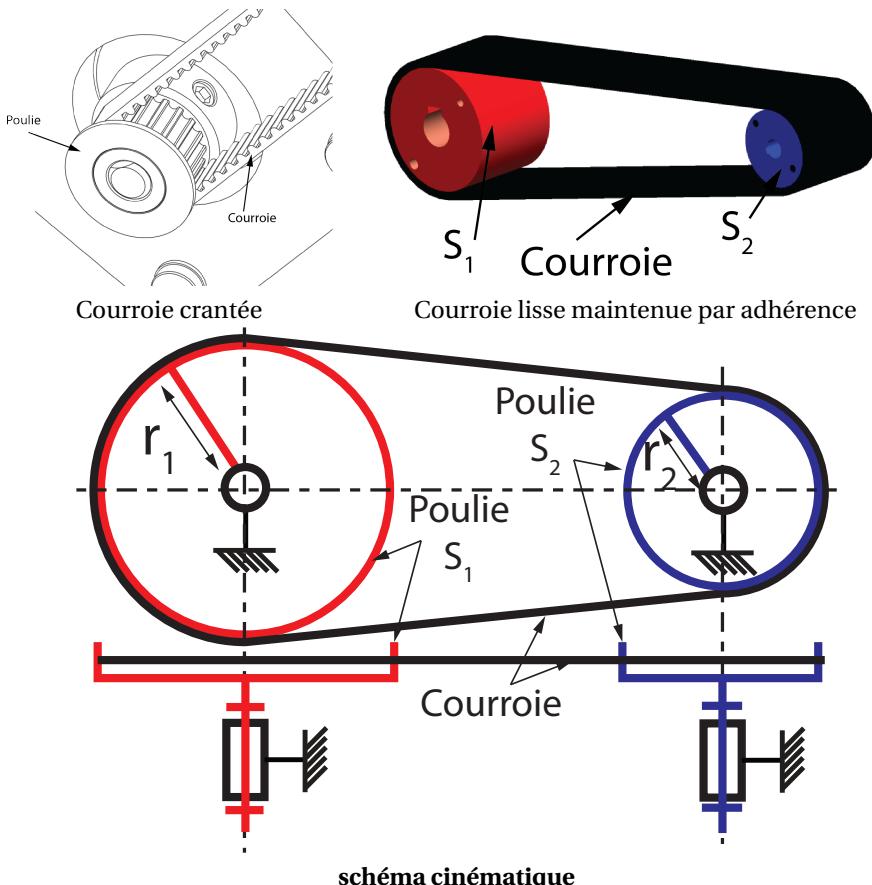
## **dentures Chevron**

- les hélices doivent être de sens opposés;
  - nombre de dents en contact plus important;
  - engrènement plus progressif et continu;
  - engrènement plus silencieux;
  - transmission d'effort plus important;
  - employé seul génère des efforts axiaux à compenser par un jumelage de 2 engrenages à dentures hélicoïdales inversées ou des roues à chevrons.

## 2 Transmission par liens flexibles

### Définition 6 : *Transmission par liens flexibles*

La transmission de mouvement par poulie-courroie se fait par l'intermédiaire de l'adhérence entre la poulie et la courroie ou par obstacle dans le cas des poulies crantées.



Ici il n'y a pas d'inversion du sens de rotation :

$$r = \frac{\omega_{2/0}}{\omega_{1/0}} = \frac{r_1}{r_2} \quad (10)$$

### Remarque 3 :

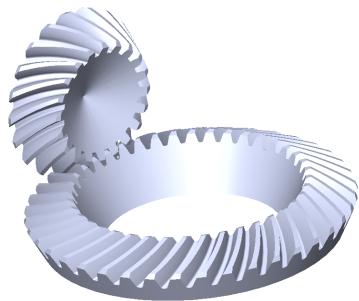
Ces différents moyens permettent de transmettre un mouvement de rotation entre deux **arbres parallèles**. D'autres moyens permettent de transmettre des mouvements entre deux **axes perpendiculaires**.

### 3 Transmission par pignons coniques

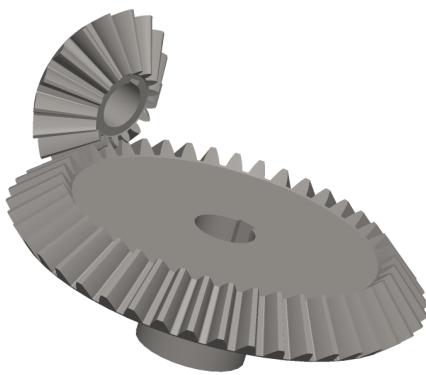


#### Définition 7 : Transmission par des pignons coniques

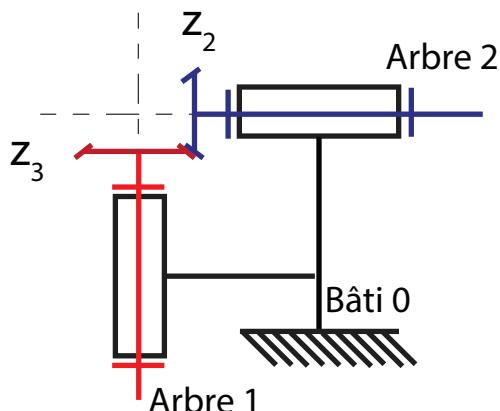
Les **engrenages coniques** à denture hélicoïdale ou droite permettent de transmettre des mouvements entre deux arbres à axes concourants généralement perpendiculaires.



Pignons coniques à dentures hélicoïdales



Pignons coniques à dentures droites



La détermination du rapport de réduction est la même que précédemment et dépend du rapport des nombres de dents :

$$r = \frac{\omega_{2/0}}{\omega_{3/0}} = \frac{Z_3}{Z_2} \quad (11)$$

- 😊 Solution simple d'un point de vue de la conception.
- 😞 les arbres sont en porte à faux;
- 😞 les sommets des cônes doivent coïncider.

**Remarque 4 :**

- Dans tous ces cas on peut calculer les rapports de réduction en faisant le rapport entre les nombres de dents des pignons concernés. Ce qui n'est pas le cas de la transmission par roue et vis sans fin.
- Généralement un réducteur est une combinaison de trains d'engrenages présentés précédemment. Pour obtenir le rapport de réduction global il faut alors combiner les différentes relations obtenues pour chaque train d'engrenage simple. On peut éventuellement utiliser la formule de Willis :

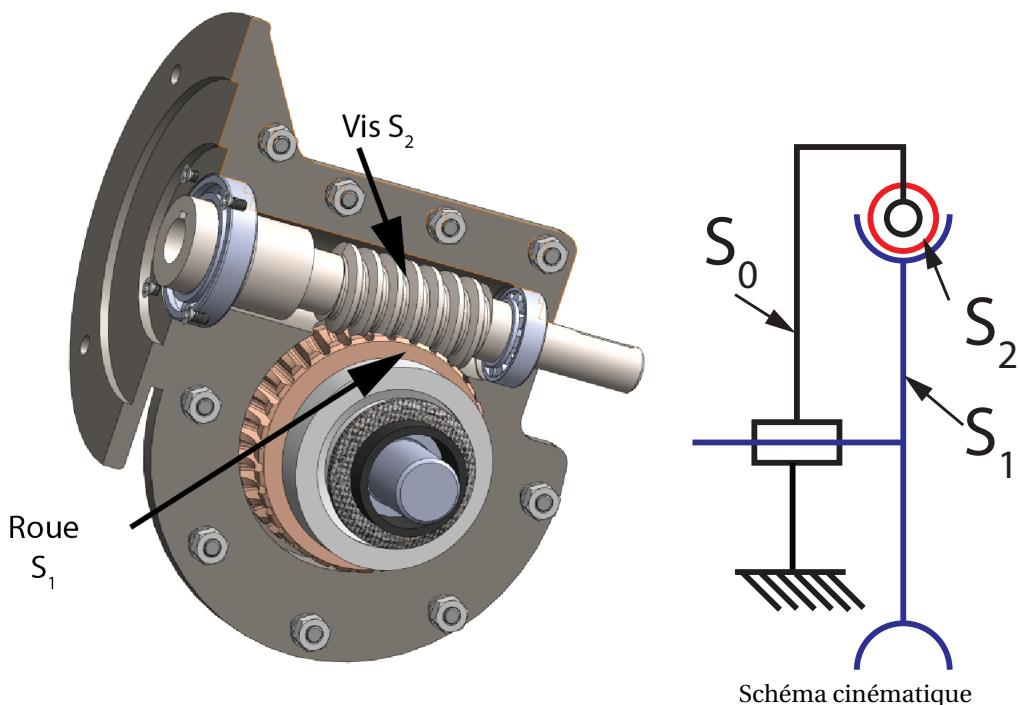
$$r = \frac{\omega_{s/0}}{\omega_{e/0}} = (-1)^n \cdot \frac{\prod Z_{\text{roues menantes}}}{\prod Z_{\text{roues menées}}} \quad (12)$$

## 4 Transmission par roue et vis sans fin



### Définition 8 : Transmission par roue et vis sans fin

Les engrenages à **roue et vis sans fin** transmettent un mouvement entre deux arbres à **axes non concourants**.

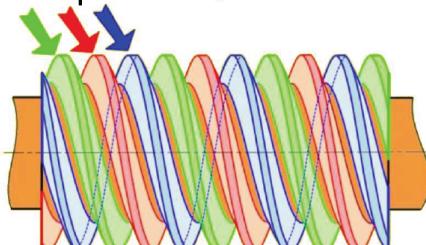


Le rapport de réduction s'écrit ici :

$$r = \frac{\omega_{1/0}}{\omega_{2/0}} = \frac{\omega_{roue/0}}{\omega_{vis/0}} = \frac{Z_{vis}}{Z_{roue}} \quad (13)$$

- $Z_{vis}$  est le nombre de **filets** de vis;
- $Z_{roue}$  est le nombre de **dents** de la roue.

### Exemple d'une vis à 3 filets



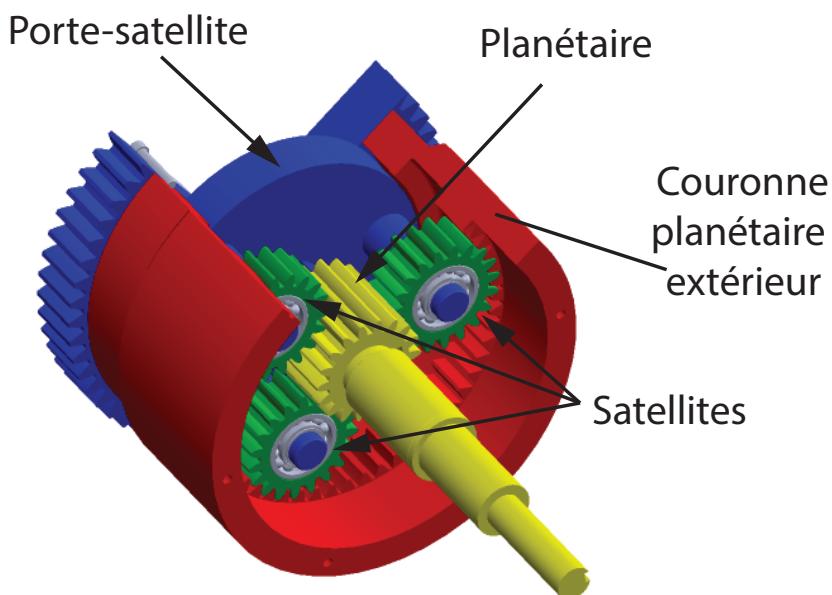
- 😊 Irréversibilité possible : sécurité anti-retour utile quand le récepteur peut devenir moteur (appareil de levage);
- 😊 grand rapport de réduction;
- 😞 engrènement avec beaucoup de glissement et donc beaucoup d'usure et rendement faible;
- 😞 la vis subit un effort axial important.

## 5 Trains épicycloïdaux

### Définition 9 : Train épicycloïdal

Un train épicycloïdal est un réducteur composé de roue denté dont les axes de rotation ne sont pas fixes les uns par rapport aux autres. La figure ci-dessous donne la représentation d'un train épicycloïdal qui est constitué :

- d'un planétaire 1 ;
- de satellites 3 ;
- d'un porte-satellite 4 (solide par rapport auquel tous les axes sont fixes) ;
- d'un planétaire extérieur ou couronne 5.



- Pour étudier cinématiquement ce système on choisira toujours le **référentiel lié au porte satellite 4** comme référentiel d'observation car tous les axes sont fixes par rapport à lui.
- Ce dispositif permet d'obtenir des rapports de **réduction assez élevés** avec un encombrement réduit.
- Si tous les composants du système sont laissés libre en rotation, le dispositif présente **deux mobilités** ce qui laisse beaucoup de possibilités de réglage.

A cartoon illustration of a yellow book with a pink cover. The book has a smiling face with large black eyes and a wide, curved mouth.

### **Exemple 2 : Paramétrage et rapport de réduction d'un train épicycloïdal**

Les liaisons  $L_{1/0}$ ,  $L_{4/0}$ ,  $L_{2/4}$  et  $L_{3/4}$  sont des liaisons pivots d'axe  $\vec{z}$ .

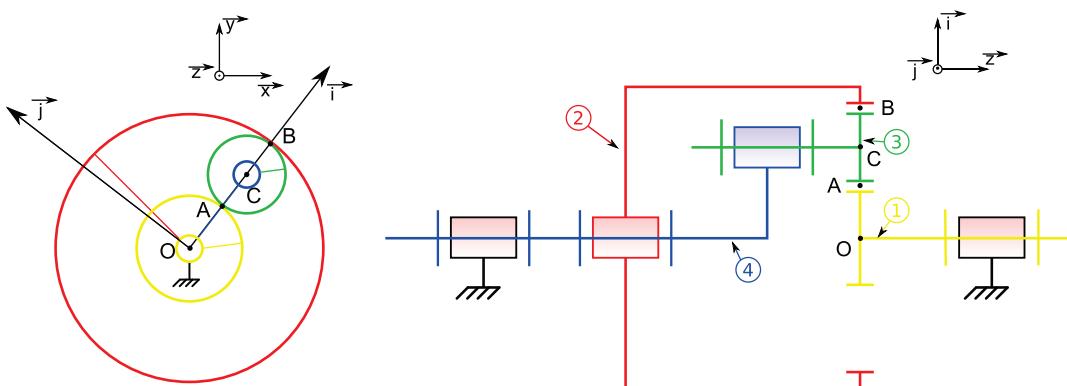
On pose  $\vec{\Omega}(1/0) = \omega_1 \vec{z}$ ,  $\vec{\Omega}(2/0) = \omega_2 \vec{z}$  et  $\vec{\Omega}(4/0) = \omega_4 \vec{z}$ .

Les rotations sont toutes suivant le même axe  $\vec{z}$ , ainsi on note  $\omega_{ij}$  la norme de la rotation relative entre le solide  $i$  et le solide  $j$  suivant  $\vec{z}$

$$\omega_{ij} = \vec{\Omega}(i/0) \cdot \vec{z} - \vec{\Omega}(j/0) \cdot \vec{z}$$

Le satellite 3 de centre  $C$  roule sans glisser en  $A$  sur 1 et en  $B$  sur 2. Soit le repère  $R_i\left(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{z}\right)$  le repère tel que  $\vec{i}$  ait même direction et même sens que  $OC$ .

On appelle  $Z_1$ ,  $Z_2$  et  $Z_3$  les nombres de dents des roues 1, 2 et 3 et  $m$  leur module.



## Questions

1. Donner l'expression de  $\frac{\omega_{34}}{\omega_{14}}$ .
  2. Donner l'expression de  $\frac{\omega_{24}}{\omega_{34}}$ .
  3. Déterminer une relation entre  $\omega_1$ ,  $\omega_2$  et  $\omega_4$ .