

TD 1 : Suspension de l'AddBike – Sujet

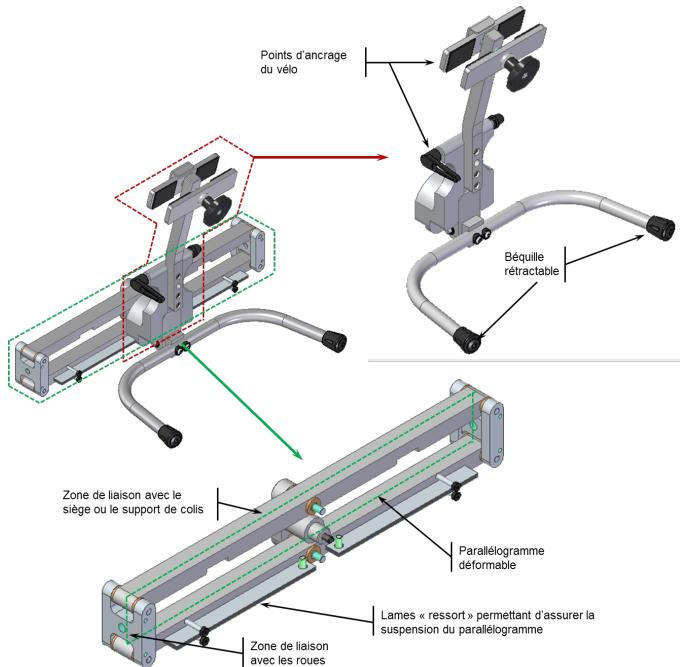
Agrégation Sciences Industrielles de l'Ingénieur – 2018.

B2-16

Présentation

L'Add-Bike est un système pouvant s'adapter à tous types de vélo et doit permettre de transporter des marchandises (colis ou courses du quotidien) ou des enfants.

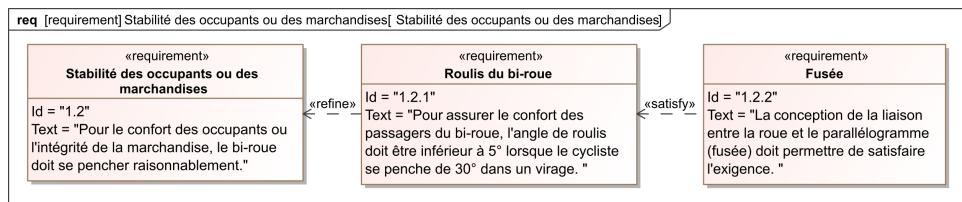
Il est équipé d'un système de suspension permettant de limiter le mouvement de roulis dans les virages.



Exigence 1.2 : Stabilité des occupants et des marchandises

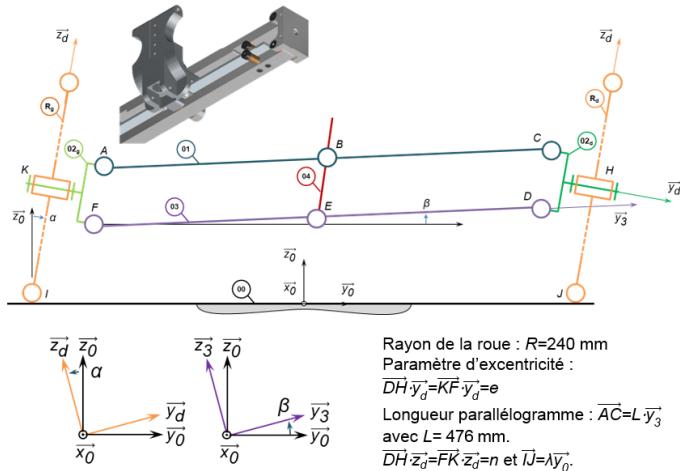
Objectif

Pour assurer la stabilité des occupants du bi-roue, il est nécessaire de déterminer les conditions géométriques permettant de limiter l'angle de roulis (exigence 1.2.1). Ainsi, cet angle roulis ne doit pas dépasser $\beta = 5^\circ$ lorsque le cycliste penche le mât vertical de $\alpha = 30^\circ$.



Pour pouvoir tourner, le cycliste penche le mât vertical 04 par l'intermédiaire du guidon, ce qui conduit à la déformation du parallélogramme *ACDF* donné dans la figure suivante et à la rotation des roues autour de l'axe horizontal longitudinal

\vec{x}_0 . Lors de la déformation du parallélogramme, les bielles 01 et 03 ne restent pas parfaitement horizontales ; le passager assis dans le siège lié à la bielle 03, subit donc du roulis, c'est-à-dire un pivotement autour de l'axe horizontal longitudinal \vec{x}_0 .



L'angle β correspond à l'angle de roulis des bielles 01 et 03.

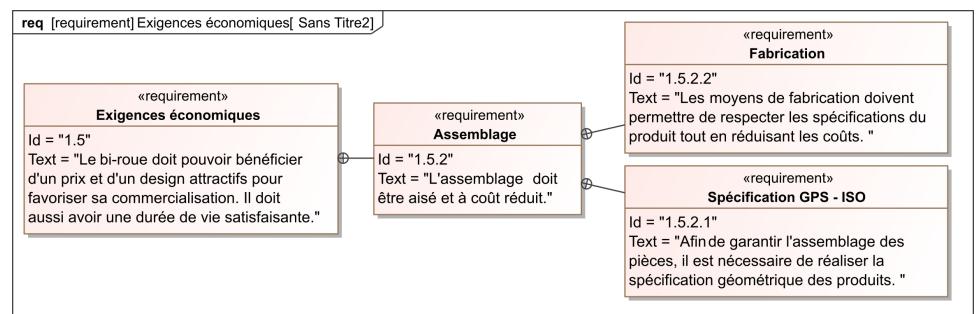
Question 1 En réalisant une fermeture géométrique, déterminer la relation liant l'angle β et l'excentricité e des fusées 02g et 02d.

Question 2 En déduire une valeur de l'excentricité e permettant de valider l'exigence 1.2.1.

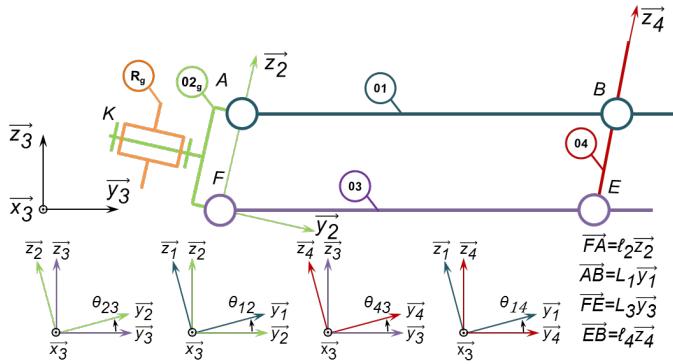
Exigence 1.5 : Exigences économiques – Assemblage

Objectif

Afin de pouvoir vendre son produit à un prix attractif, la start-up doit pouvoir fabriquer et assembler son produit à un coût satisfaisant. Une maîtrise des coûts passe par la maîtrise des spécifications garantissant l'assemblage du système et par des coûts de fabrication réduits. Les objectifs sont ici de : spécifier des conditions géométriques sur les dimensions de la bielle inférieure (03) à partir des conditions de fonctionnement.



Question 3 Après avoir fait un graphe de structure et sans tenir compte des roues et de leurs liaisons au sol, donner le degré d'hyperstatisme du modèle cinématique suivant.



Question 4 Donner les torseurs cinématiques $\{\mathcal{V}(2/3)\}, \{\mathcal{V}(1/2)\}, \{\mathcal{V}(4/3)\}, \{\mathcal{V}(1/4)\}$.

Question 5 En utilisant une fermeture de chaîne cinématique, donner le système d'équations liant les différentes variables.

Question 6 En déduire les conditions géométriques à imposer sur la bielle (03) afin de satisfaire l'assemblage du mécanisme.

Synthèse

Question 7 Conclure sur les méthodes qui ont permis de répondre aux exigences 1.4 et 1.5.

TD 1 : Suspension de l'AddBike – Corrigé

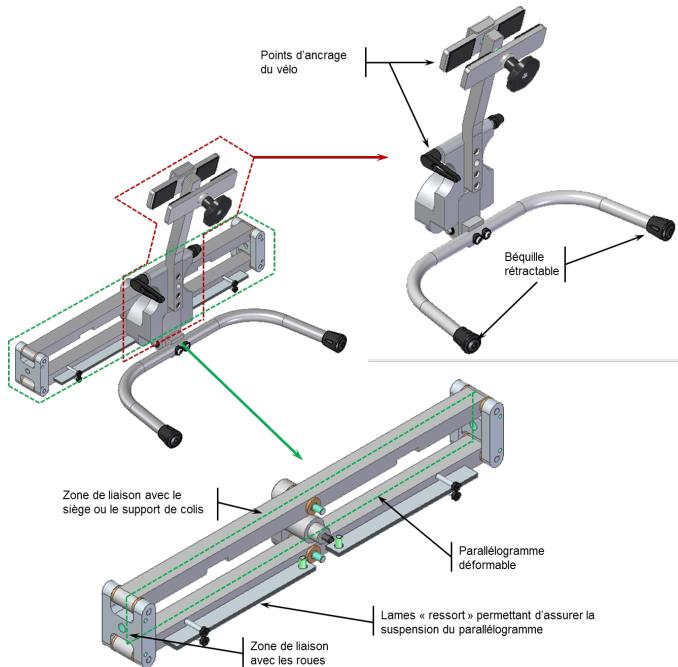
Agrégation Sciences Industrielles de l'Ingénieur – 2018.

B2-16

Présentation

L'Add-Bike est un système pouvant s'adapter à tous types de vélo et doit permettre de transporter des marchandises (colis ou courses du quotidien) ou des enfants.

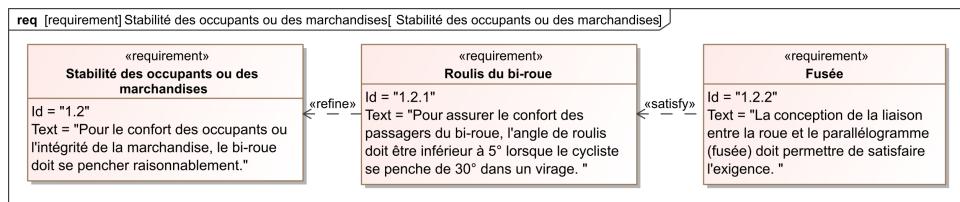
Il est équipé d'un système de suspension permettant de limiter le mouvement de roulis dans les virages.



Exigence 1.2 : Stabilité des occupants et des marchandises

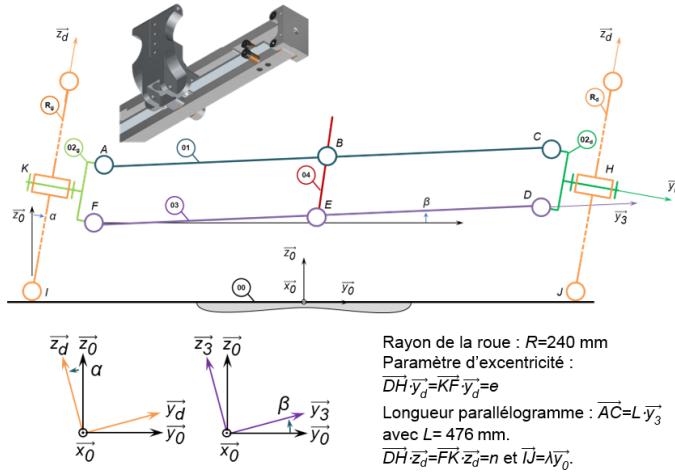
Objectif

Pour assurer la stabilité des occupants du bi-roue, il est nécessaire de déterminer les conditions géométriques permettant de limiter l'angle de roulis (exigence 1.2.1). Ainsi, cet angle roulis ne doit pas dépasser $\beta = 5^\circ$ lorsque le cycliste penche le mât vertical de $\alpha = 30^\circ$.



Pour pouvoir tourner, le cycliste penche le mât vertical 04 par l'intermédiaire du guidon, ce qui conduit à la déformation du parallélogramme ACDF donné dans la figure suivante et à la rotation des roues autour de l'axe horizontal longitudinal

\vec{x}_0 . Lors de la déformation du parallélogramme, les bielles 01 et 03 ne restent pas parfaitement horizontales ; le passager assis dans le siège lié à la bielle 03, subit donc du roulis, c'est-à-dire un pivotement autour de l'axe horizontal longitudinal \vec{x}_0 .



L'angle β correspond à l'angle de roulis des bielles 01 et 03.

Question 1 En réalisant une fermeture géométrique, déterminer la relation liant l'angle β et l'excentricité e des fusées 02g et 02d.

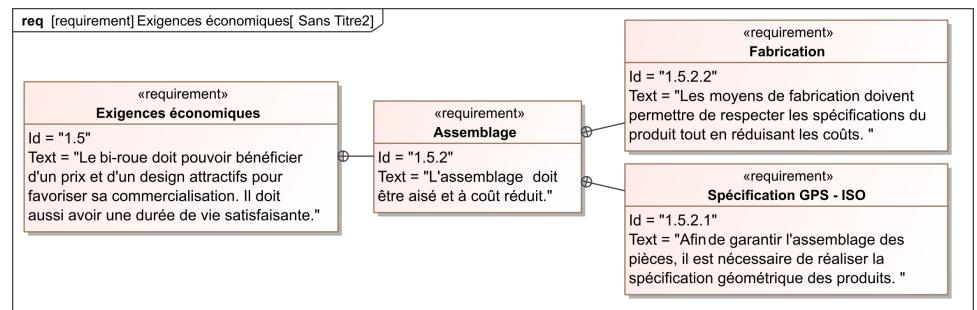
Question 2 En déduire une valeur de l'excentricité e permettant de valider l'exigence 1.2.1.

Correction

Exigence 1.5 : Exigences économiques – Assemblage

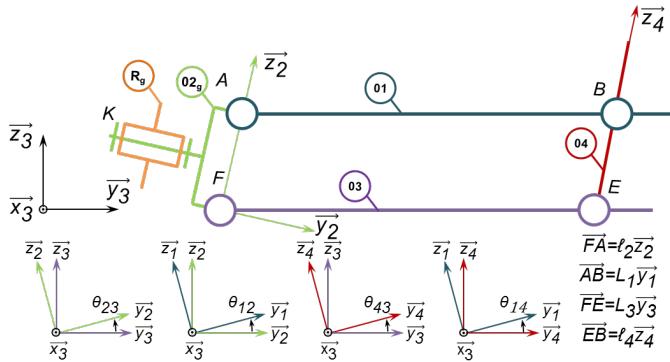
Objectif

Afin de pouvoir vendre son produit à un prix attractif, la start-up doit pouvoir fabriquer et assembler son produit à un coût satisfaisant. Une maîtrise des coûts passe par la maîtrise des spécifications garantissant l'assemblage du système et par des coûts de fabrication réduits. Les objectifs sont ici de : spécifier des conditions géométriques sur les dimensions de la bielle inférieure (03) à partir des conditions de fonctionnement.



Question 3 Après avoir fait un graphe de structure et sans tenir compte des roues et de leurs liaisons au sol, donner le degré d'hyperstatisme du modèle cinématique suivant.

Correction



Question 4 Donner les torseurs cinématiques $\{\mathcal{V}(2/3)\}, \{\mathcal{V}(1/2)\}, \{\mathcal{V}(4/3)\}, \{\mathcal{V}(1/4)\}$.

Correction

Question 5 En utilisant une fermeture de chaîne cinématique, donner le système d'équations liant les différentes variables.

Correction

Question 6 En déduire les conditions géométriques à imposer sur la bielle (03) afin de satisfaire l'assemblage du mécanisme.

Correction

Synthèse

Question 7 Conclure sur les méthodes qui ont permis de répondre aux exigences 1.4 et 1.5.

Correction

TD 2 : Micromanipulateur compact pour la chirurgie endoscopique (MC²E) – Sujet

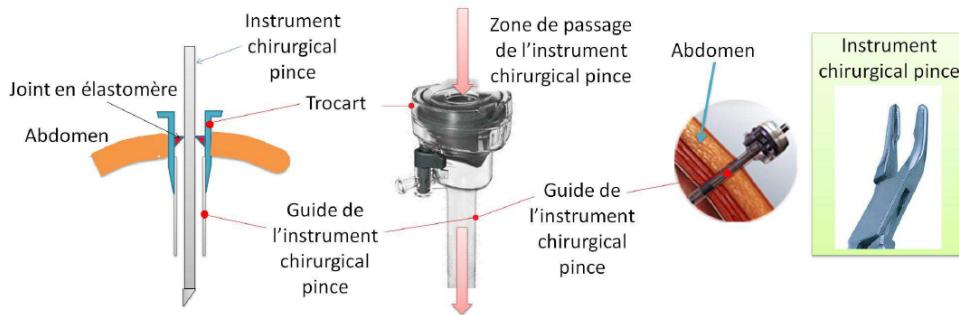
Concours Commun Mines Ponts – 2016.

Mise en situation

Le robot MC²E est utilisé par des chirurgiens en tant que troisième main lors de l'ablation de la vésicule biliaire. La cinématique du robot permet de garantir que le point d'insertion des outils chirurgicaux soit fixe dans le référentiel du patient.

Le robot est constitué de 3 axes de rotations permettant de mettre en position une pince. La pince est animée d'un mouvement de translation permettant de tirer la vésicule pendant que le chirurgien la détache du foie.

On appelle trocart la pièce qui fait l'interface avec l'abdomen du patient et qui va guider l'ensemble des instruments.



La figure au verso donne un extrait du cahier des charges.

Travail demandé

On s'intéresse à la phase de vie pendant laquelle la pince est introduite dans le trocart au travers d'un guide (étanche). Une phase de calibration du robot démarre ensuite.

Objectif

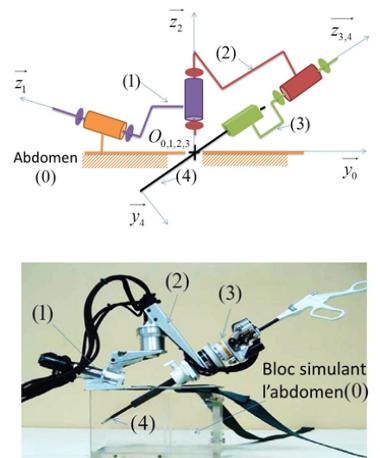
- ▶ Modéliser la liaison entre l'abdomen et la pince (4) en analysant la chaîne ouverte de solides du robot.
- ▶ Analyser les conséquences de la fermeture de la chaîne par la liaison peau-trocart.

Dans cette phase, la pince du MC²E est dans l'abdomen du patient, via le trocart. On souhaite étudier ici quelques aspects de la géométrie et de la cinématique du robot liés notamment à la nécessité que le point d'incision $O_0 = O_{0,1,2,3}$ soit un point fixe.

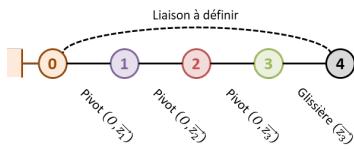
Le torseur cinématique du solide (i) par rapport au solide (j), réduit en P, sera noté :

$$\{\mathcal{V}(i/j)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{\Omega(i/j)} \\ V(P, i/j) \end{array} \right\}_P = \left\{ \begin{array}{ll} \omega_{xij} & V_{xij} \\ \omega_{yij} & V_{yij} \\ \omega_{zij} & V_{zij} \end{array} \right\}_{P, \vec{x}_k, \vec{y}_k, \vec{z}_k}.$$

Hypothèses



- L'abdomen (0) est supposé fixe.
- La pince (4) est déjà introduite dans l'abdomen (0) du patient.
- Il n'y a pas encore de contact avec l'organe.



On donne le graphe des liaisons du mécanisme ainsi modélisé.

La liaison entre la pince (4) et l'abdomen (0) n'est pas définie ici car elle est complexe : elle est notamment imposée par la forme du trocart, que l'on suppose lié à l'abdomen du patient. On va dans un premier temps considérer la chaîne ouverte de solides allant de (0) à (4) par l'intermédiaire des trois liaisons pivot et de la liaison glissière.

Question 1 On considère la chaîne ouverte de solides (0+1+2+3+4). Par la méthode de votre choix, définir le torseur cinématique de la liaison équivalente 4/0 noté $\{V^{eq}(4/0)\}$. En déduire la mobilité cinématique m_c de cette chaîne de solides.

On envisage deux modélisations pour la liaison entre la pince (4) et la peau de l'abdomen par l'intermédiaire du trocart :

- modélisation 1 : liaison sphère-cylindre en O_0 d'axe (O_0, \vec{z}_3) ;
- modélisation 2 : liaison libre : pas de liaison entre le bâti et la pince.

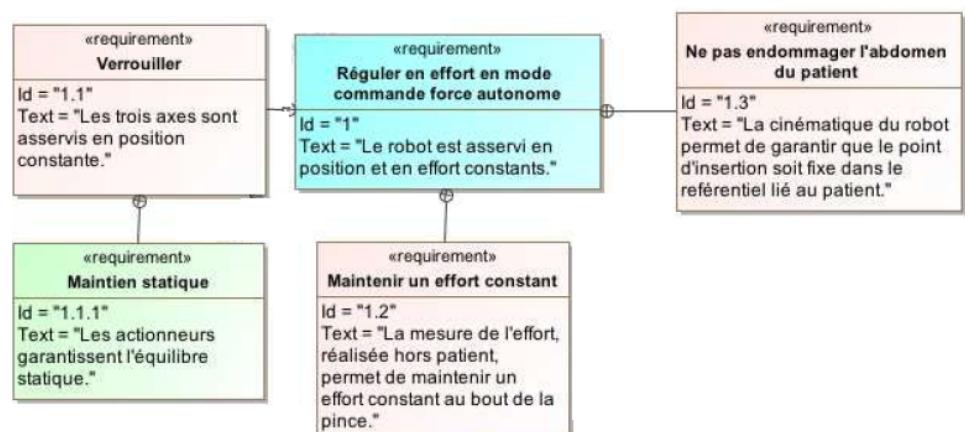
Question 2 Dans le cadre des deux modélisations retenues, quels sont alors le degré d'hyperstatisme et la mobilité cinématique de la chaîne fermée. Compléter le tableau du document réponse concernant les implications du modèle retenu sur le robot et les interactions patient / robot. Quelle modélisation vous paraît la plus proche de la réalité ? Argumenter votre réponse.

	Liaison linéaire annulaire	Liaison libre
$m_c =$		
$h =$		
Efforts au point d'insertion*		
Facilité de montage?*		
Rigidité du robot*		

* : Remplir par oui ou non

Retour sur le cahier des charges

Question 3 Quelle exigence le mécanisme utilisé permet-il de satisfaire ? Expliquer en 2 lignes comment cette exigence est satisfaite.



TD 2 :

Micromanipulateur compact pour la chirurgie endoscopique (MC²E) – Corrigé

Concours Commun Mines Ponts – 2016.

B2-16

Mise en situation

Travail demandé

Question 1 On considère la chaîne ouverte de solides (0+1+2+3+4). Par la méthode de votre choix, définir le torseur cinématique de la liaison équivalente 4/0 noté $\{\mathcal{V}^{\text{eq}}(4/0)\}$. En déduire la mobilité cinématique m_c de cette chaîne de solides.

Correction

Les 4 solides étant en série, on a $\{\mathcal{V}^{\text{eq}}(4/0)\} = \{\mathcal{V}(4/3)\} + \{\mathcal{V}(3/2)\} + \{\mathcal{V}(2/1)\} + \{\mathcal{V}(1/0)\}$. O étant le point de concours de chacun des axes, les torseurs des liaisons pivots sont tous de

la forme : $\{\mathcal{V}(i/i-1)\} = \begin{Bmatrix} \dot{\theta}_i \vec{z}_i \\ 0 \end{Bmatrix}_O$. De plus, $\{\mathcal{V}(4/3)\} = \begin{Bmatrix} \vec{0} \\ \lambda \vec{z}_3 \end{Bmatrix}_O$.

Au final, $\{\mathcal{V}^{\text{eq}}(4/0)\} = \begin{Bmatrix} \dot{\theta}_1 \vec{z}_1 + \dot{\theta}_2 \vec{z}_2 + \dot{\theta}_3 \vec{z}_3 \\ \lambda \vec{z}_3 \end{Bmatrix}_O$.

Il s'agit d'une liaison sphère-cylindre(linéaire annulaire) d'axe (O, \vec{z}_3) . En conséquences $m_c = 4$.



Question 2 Dans le cadre des deux modélisations retenues, quels sont alors le degré d'hyperstatisme et la mobilité cinématique de la chaîne fermée. Compléter le tableau du document réponse concernant les implications du modèle retenu sur le robot et les interactions patient / robot. Quelle modélisation vous paraît la plus proche de la réalité ? Argumenter votre réponse.

Correction

	Liaison linéaire annulaire	Liaison libre
$m_c =$	4	4
$h =$	$m - I_c + E_c = 4 - (4 + 4) + 6 = 2$	0 (Chaîne ouverte)
$h =$	$m - E_s + I_s = 4 - 24 + 22 = 2$	0 (Chaîne ouverte)
Efforts au point d'insertion*	Oui (à cause de l'hyperstatisme)	Non
Facilité de montage?*	Non (à cause de l'hyperstatisme)	Oui
Rigidité du robot*	Oui...	Oui...

* : Remplir par oui ou non

Les réponses données dans le tableau sont qualitative et critiquable... L'hyperstatisme impose des contraintes dans la fabrication l'assemblage du robot qui peuvent se traduire par des efforts à «vaincre» lors de l'assemblage ou de la mise en position du robot.

Un système hyperstatique est réputé plus rigide qu'un système isostatique. Cependant, lorsqu'un système est isostatique, sans jeu et avec des frottements, on peut aussi le considérer comme étant rigide...

Retour sur le cahier des charges

Question 3 Quelle exigence le mécanisme utilisé permet-il de satisfaire ? Expliquer en 2 lignes comment cette exigence est satisfaite.

Correction

La structure du robot permet de satisfaire l'exigence 1.3 : « Ne pas endommager l'abdomen du patient ». En effet, le fait que les axes des 3 pivots s'intersectent en un point permet d'avoir un seul point d'entrée de la pince dans l'abdomen. Ainsi, on diminue les risques de « blesser » davantage le patient lors de l'opération de la vésicule.

TD 3

Tuyère à ouverture variable – Sujet

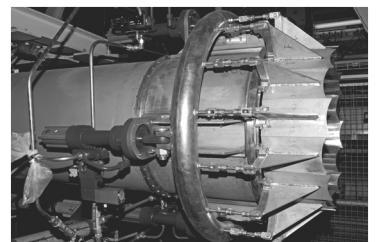
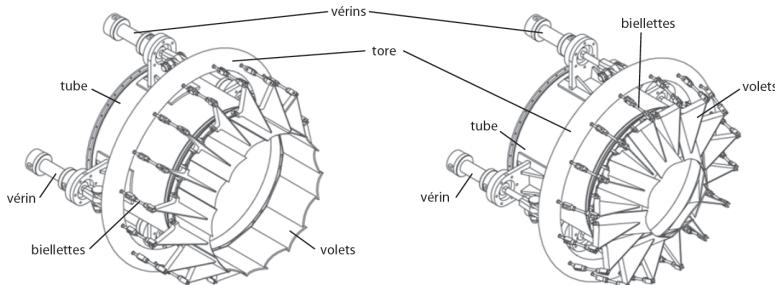
Banque PT – SIA 2011.

Mise en situation

C1-02

C2-04

Dans le but de calibrer un banc d'essai de turboréacteur, les ingénieurs de la DGA (Direction Générale de l'Armement) a conçu une tuyère à ouverture variable afin de se substituer au turboréacteur.



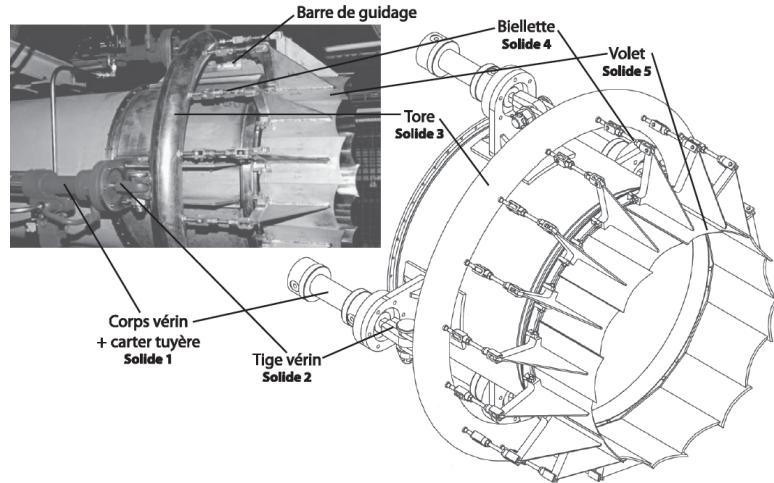
Objectif

L'objectif est de valider le choix de conception de la structure mécanique permettant de transmettre l'énergie mécanique aux volets.

Le mouvement de chacun des volets doit être identique. Pour cela, les exigences suivantes doivent être vérifiées :

- ▶ le mouvement de rotation des volets autour d'un axe orthogonal à l'axe de la veine fluide doit respecter les exigences suivantes :
 - position de l'axe de rotation : orthogonal ;
 - débattement angulaire : $40^\circ \pm 0,5^\circ$;
 - précision angulaire : $0,2^\circ$;
- ▶ commande simultanée des 16 volets :
 - interface unique en liaison glissière par rapport à la tuyère ;
 - nombre d'actionneurs : minimum ;
 - rigidité globale : $\Delta x < 0,2 \text{ mm}$;
 - temps de montée en vitesse : inférieur à 0,1 s.
- ▶ adaptation aux efforts aérodynamiques :
 - résistance : 50% de la limite élastique ;
 - déformation : compatible avec la précision.

La figure suivante présente les éléments de la solution adoptée par le bureau d'étude.



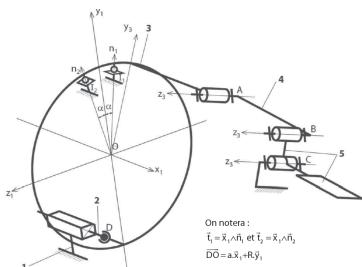
Pour synchroniser la commande des volets, on a adopté une solution consistant à les relier à une pièce unique en forme de tore entourant la tuyère et dont le déplacement assure la commande de tous les volets simultanément. Le tore repose sur deux barres de guidage fixées dans la partie supérieure du carter et parallèles à l'axe de la tuyère. Il est actionné par quatre vérins hydrauliques. On cherche, dans cette partie, à valider le critère d'appréciation sur la rigidité globale de la structure de commande des volets à interface unique.

Les notations adoptées sont les suivantes.

La base orthonormée directe liée au solide i : $\mathcal{B}_i = (\vec{x}_i, \vec{y}_i, \vec{z}_i)$. Le torseur cinématique du mouvement possible par une liaison L_k , d'un solide j par rapport à un solide i (ou par rapport au référentiel \mathcal{R}_i lié à celui-ci) réduit en A , sera noté $\{\mathcal{V}_k\} = \left\{ \begin{array}{l} p_k \vec{x} + q_k \vec{y} + r_k \vec{z} \\ u_k \vec{x} + v_k \vec{y} + w_k \vec{z} \end{array} \right\}_A$ où $(\vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$ est une base orthonormée associée à la liaison L_k .

Le torseur des actions mécaniques transmissibles par la liaison L_k du solide i sur le solide j , réduit en A sera noté $\{\mathcal{F}_k\} = \left\{ \begin{array}{l} X_k \vec{x} + Y_k \vec{y} + Z_k \vec{z} \\ L_k \vec{x} + M_k \vec{y} + N_k \vec{z} \end{array} \right\}_A$ où $(\vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$ est une base orthonormée associée à la liaison L_k .

Étude d'une commande avec un seul actionneur



Objectif

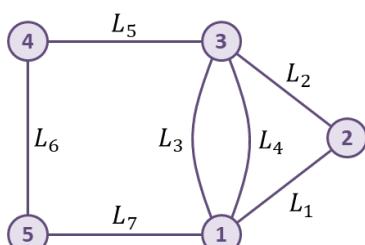
On cherche, dans un premier temps, à estimer la capacité d'une structure composée d'un seul vérin à transmettre le mouvement attendu.

On précise que le solide 2 représente la tige du vérin et que les liaisons en I_1 et I_2 représentent les contacts du tore 3 avec les deux barres sur lesquelles il repose.

Question 1 Compléter le graphe de structure.

Question 2 Le modèle proposé est-il isostatique ?

Question 3 Déterminer la liaison équivalente L_{eq34} aux deux liaisons L_3 et L_4 situées entre le solide 1 et le solide 3. On attend une démonstration par le calcul. On précisera la forme du torseur des actions transmissibles \mathcal{F}_{eq34} .



Question 4 Déterminer la liaison équivalente L_{eq12} aux deux liaisons L_1 et L_2 situées entre le solide 1 et le solide 3. On attend une démonstration par le calcul. On précisera la forme du torseur des actions transmissibles \mathcal{F}_{eq12} .

Question 5 Déterminer la liaison équivalente L_{eq12} aux deux liaisons L_{eq34} et L_{eq12} situées entre le solide 1 et le solide 3. On attend une démonstration par le calcul. On précisera la forme du torseur des actions transmissibles \mathcal{F}_{eq} . Justifier que la commande avec un seul vérin ne satisfait pas le cahier des charges.

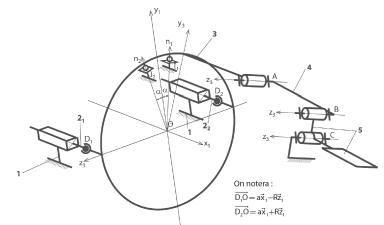
Étude d'une commande avec deux actionneurs

Objectif

On cherche, dans un deuxième temps, à estimer la capacité d'une structure composée de deux vérins à transmettre le mouvement attendu.

Question 6 À partir du graphe de structure (graphe des liaisons) et en vous inspirant des résultats trouvés précédemment déterminer la liaison équivalente L_{eq1} aux liaisons L_{11} , L_{21} et la liaison équivalente L_{eq2} aux liaisons L_{12} et L_{22} entre les solides 1 et 3.

Question 7 Déterminer par la méthode de votre choix, la liaison équivalente L'_{eq1} aux deux liaisons L_{eq34} , L_{eq1} et L_{eq2} situées entre le solide 1 et le solide 3. On précisera la forme du torseur des actions transmissibles \mathcal{F}'_{eq} puis le torseur cinématique cinématique \mathcal{V}'_{eq} . Le cahier des charges est-il vérifié pour une commande avec deux vérins ?



Étude de la structure adoptée par le constructeur

Objectif

On cherche finalement à estimer la capacité de réalisation d'une structure composée des quatre vérins.

Question 8 Pour des raisons d'encombrement des vérins et de capacité à fournir les actions mécaniques de poussée, le bureau d'étude a finalement choisi de commander le tore avec 4 vérins pour obtenir la liaison glissière comme liaison équivalente entre les solides 1 et 3. Quel est, dans ces conditions, le degré d'hyperstatisme du groupe de liaisons initial réalisant la liaison glissière ? Vous expliquerez brièvement, mais clairement votre raisonnement. Que pensez vous de ce résultat sur la capacité de réalisation de cette structure ?

TD 3

Tuyère à ouverture variable – Corrigé

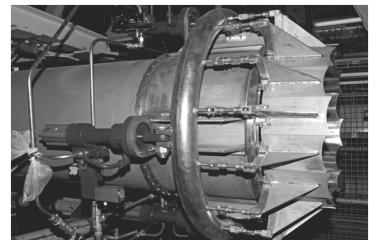
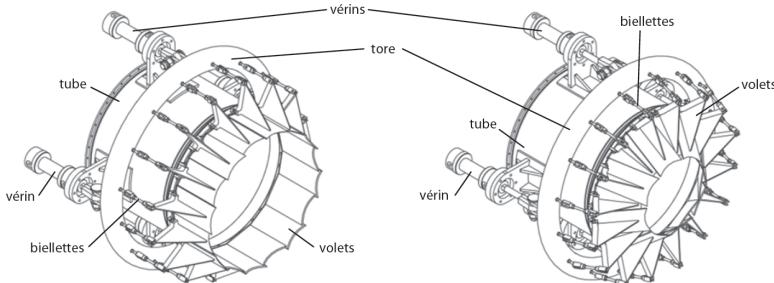
Banque PT – SIA 2011.

Mise en situation

C1-02

C2-04

Dans le but de calibrer un banc d'essai de turboréacteur, les ingénieurs de la DGA (Direction Générale de l'Armement) a conçu une tuyère à ouverture variable afin de se substituer au turboréacteur.



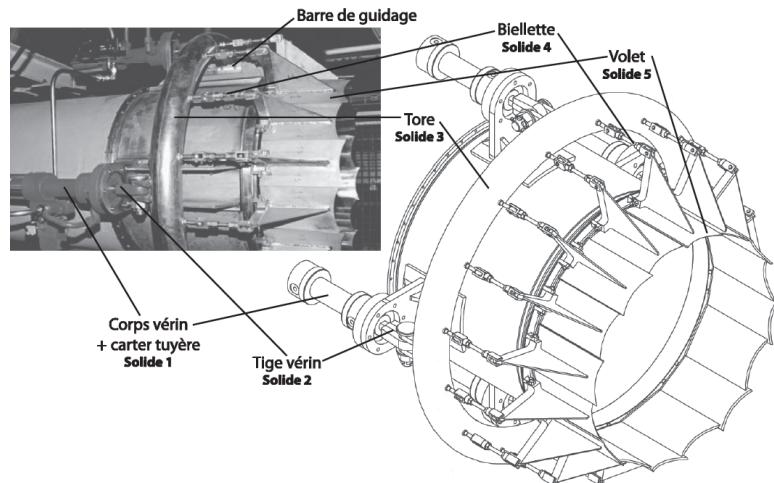
Objectif

L'objectif est de valider le choix de conception de la structure mécanique permettant de transmettre l'énergie mécanique aux volets.

Le mouvement de chacun des volets doit être identique. Pour cela, les exigences suivantes doivent être vérifiées :

- ▶ le mouvement de rotation des volets autour d'un axe orthogonal à l'axe de la veine fluide doit respecter les exigences suivantes :
 - position de l'axe de rotation : orthogonal ;
 - débattement angulaire : $40^\circ \pm 0,5^\circ$;
 - précision angulaire : $0,2^\circ$;
- ▶ commande simultanée des 16 volets :
 - interface unique en liaison glissière par rapport à la tuyère ;
 - nombre d'actionneurs : minimum ;
 - rigidité globale : $\Delta x < 0,2 \text{ mm}$;
 - temps de montée en vitesse : inférieur à 0,1 s.
- ▶ adaptation aux efforts aérodynamiques :
 - résistance : 50% de la limite élastique ;
 - déformation : compatible avec la précision.

La figure suivante présente les éléments de la solution adoptée par le bureau d'étude.



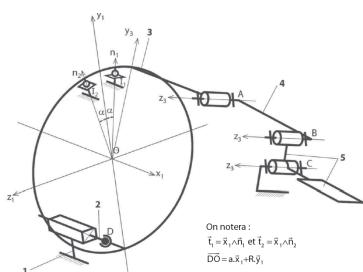
Pour synchroniser la commande des volets, on a adopté une solution consistant à les relier à une pièce unique en forme de tore entourant la tuyère et dont le déplacement assure la commande de tous les volets simultanément. Le tore repose sur deux barres de guidage fixées dans la partie supérieure du carter et parallèles à l'axe de la tuyère. Il est actionné par quatre vérins hydrauliques. On cherche, dans cette partie, à valider le critère d'appréciation sur la rigidité globale de la structure de commande des volets à interface unique.

Les notations adoptées sont les suivantes.

La base orthonormée directe liée au solide i : $\mathcal{B}_i = (\vec{x}_i, \vec{y}_i, \vec{z}_i)$. Le torseur cinématique du mouvement possible par une liaison L_k , d'un solide j par rapport à un solide i (ou par rapport au référentiel \mathcal{R}_i lié à celui-ci) réduit en A , sera noté $\{\mathcal{V}_k\} = \begin{Bmatrix} p_k \vec{x} + q_k \vec{y} + r_k \vec{z} \\ u_k \vec{x} + v_k \vec{y} + w_k \vec{z} \end{Bmatrix}_A$ où $(\vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$ est une base orthonormée associée à la liaison L_k .

Le torseur des actions mécaniques transmissibles par la liaison L_k du solide i sur le solide j , réduit en A sera noté $\{\mathcal{F}_k\} = \begin{Bmatrix} X_k \vec{x} + Y_k \vec{y} + Z_k \vec{z} \\ L_k \vec{x} + M_k \vec{y} + N_k \vec{z} \end{Bmatrix}_A$ où $(\vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$ est une base orthonormée associée à la liaison L_k .

Étude d'une commande avec un seul actionneur



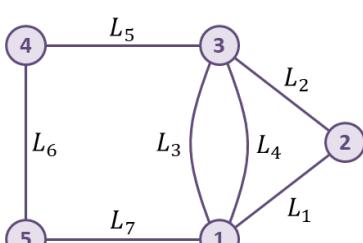
Objectif

On cherche, dans un premier temps, à estimer la capacité d'une structure composée d'un seul vérin à transmettre le mouvement attendu.

On précise que le solide 2 représente la tige du vérin et que les liaisons en I_1 et I_2 représentent les contacts du tore 3 avec les deux barres sur lesquelles il repose.

Question 1 Compléter le graphe de structure.

Correction



Liaison	Caractéristique	Torceur cinématique	Torseur statique
L_1	Glissière de direction \vec{x}_1	$\begin{Bmatrix} 0 & u_1 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}$	$\begin{Bmatrix} 0 & L_1 \\ Y_1 & M_1 \\ Z_1 & N_1 \end{Bmatrix}$
L_2	Rotule de centre D \vec{x}_1	$\begin{Bmatrix} p_2 & 0 \\ q_2 & 0 \\ r_2 & 0 \end{Bmatrix}_D$	$\begin{Bmatrix} X_2 & 0 \\ Y_2 & 0 \\ Z_2 & 0 \end{Bmatrix}_D$
L_3	Sphère–plan de normale (I_1, \vec{n}_1)	$\begin{Bmatrix} p_3 & u_3 \\ q_3 & 0 \\ r_3 & w_3 \end{Bmatrix}_{I_1}$	$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ Y_3 & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}_{I_1}$
L_4	Sphère–plan de normale (I_2, \vec{n}_2)	$\begin{Bmatrix} p_4 & u_4 \\ q_4 & 0 \\ r_4 & w_4 \end{Bmatrix}_{I_2}$	$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ Y_4 & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}_{I_2}$
L_5	Pivot (A, \vec{z}_3)	$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ r_5 & 0 \end{Bmatrix}_A$	$\begin{Bmatrix} X_5 & L_5 \\ Y_5 & M_5 \\ Z_5 & 0 \end{Bmatrix}_A$
L_6	Pivot (B, \vec{z}_3)	$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ r_6 & 0 \end{Bmatrix}_B$	$\begin{Bmatrix} X_6 & L_6 \\ Y_6 & M_6 \\ Z_6 & 0 \end{Bmatrix}_B$
L_7	Pivot (C, \vec{z}_3)	$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ r_7 & 0 \end{Bmatrix}_C$	$\begin{Bmatrix} X_7 & L_7 \\ Y_7 & M_7 \\ Z_7 & 0 \end{Bmatrix}_C$

Question 2 Le modèle proposé est-il isostatique ?

Question 3 Déterminer la liaison équivalente L_{eq34} aux deux liaisons L_3 et L_4 situées entre le solide 1 et le solide 3. On attend une démonstration par le calcul. On précisera la forme du torseur des actions transmissibles \mathcal{F}_{eq34} .

Correction

Les liaisons sont en parallèles, on privilégie donc la méthode statique : $\mathcal{F}_{eq34} = \{\mathcal{T}(3 \rightarrow 1_{L_3})\} + \{\mathcal{T}(3 \rightarrow 1_{L_4})\}$ $\mathcal{F}_{eq34} = \left\{ \begin{array}{c} Y_3 \vec{n}_1 \\ \vec{0} \end{array} \right\}_O + \left\{ \begin{array}{c} Y_4 \vec{n}_2 \\ \vec{0} \end{array} \right\}_O = \left\{ \begin{array}{c} Y_3 \vec{n}_1 + Y_4 \vec{n}_2 \\ \vec{0} \end{array} \right\}_O$. \vec{n}_1 et \vec{n}_2 ne sont pas colinéaires. \vec{x}_1 est orthogonal à \vec{n}_1 et \vec{n}_2 . La liaison est donc une sphère cylindre d'axe (O, \vec{x}_1) .

Question 4 Déterminer la liaison équivalente L_{eq12} aux deux liaisons L_1 et L_2 situées entre le solide 1 et le solide 3. On attend une démonstration par le calcul. On précisera la forme du torseur des actions transmissibles \mathcal{F}_{eq12} .

Correction

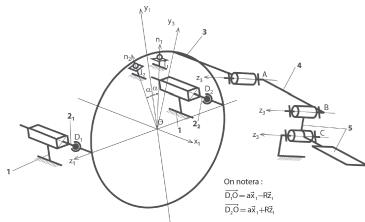
Question 5 Déterminer la liaison équivalente L_{eq12} aux deux liaisons L_{eq34} et L_{eq12} situées entre le solide 1 et le solide 3. On attend une démonstration par le calcul. On précisera la forme du torseur des actions transmissibles \mathcal{F}_{eq} . Justifier que la commande avec un seul vérin ne satisfait pas le cahier des charges.

Correction

Étude d'une commande avec deux actionneurs

Objectif

On cherche, dans un deuxième temps, à estimer la capacité d'une structure composée de deux vérins à transmettre le mouvement attendu.



Question 6 À partir du graphe de structure (graphe des liaisons) et en vous inspirant des résultats trouvés précédemment déterminer la liaison équivalente L_{eq1} aux liaisons L_{11} , L_{21} et la liaison équivalente L_{eq2} aux liaisons L_{12} et L_{22} entre les solides 1 et 3.

Correction

Question 7 Déterminer par la méthode de votre choix, la liaison équivalente L'_{eq1} aux deux liaisons L_{eq34} , L_{eq1} et L_{eq2} situées entre le solide 1 et le solide 3. On précisera la forme du torseur des actions transmissibles \mathcal{F}'_{eq} puis le torseur cinématique cinématique \mathcal{V}'_{eq} . Le cahier des charges est-il vérifié pour une commande avec deux vérins ?

Correction

Étude de la structure adoptée par le constructeur

Objectif

On cherche finalement à estimer la capacité de réalisation d'une structure composée des quatre vérins.

Question 8 Pour des raisons d'encombrement des vérins et de capacité à fournir les actions mécaniques de poussée, le bureau d'étude a finalement choisi de commander le tore avec 4 vérins pour obtenir la liaison glissière comme liaison équivalente entre les solides 1 et 3. Quel est, dans ces conditions, le degré d'hyperstatisme du groupe de liaisons initial réalisant la liaison glissière ? Vous expliquerez brièvement, mais clairement votre raisonnement. Que pensez vous de ce résultat sur la capacité de réalisation de cette structure ?

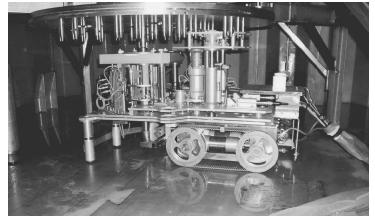
Correction

TD 4 :

Système d'inspection pour tubes de guidage – Sujet

Banque PT – SIA 2009.

B2-16



Objectif

L'objectif est de valider le choix de conception de la structure mécanique permettant de transmettre l'énergie mécanique aux volets.

Les figures suivantes donnent quelques éléments de la solution adoptée par le bureau d'étude. On y trouve notamment l'extrémité de la perche sur laquelle est fixée à la tête d'accrochage. La liaison démontable est réalisée par trois griffes pivotantes qui viennent se loger dans une gorge de la pièce insérée dans le corps de l'outil d'inspection. Le pivotement des griffes est commandé par une tige coulissant dans la perche sur toute sa longueur puisque la commande pneumatique ou manuelle est effectuée en haut de la perche, hors d'eau. On souhaite valider deux des critères d'appréciation :

- ▶ critère 1 : la commande par obstacle dans les deux sens (accrochage et décrochage);
- ▶ critère 2 : la durée de l'accrochage.

Les notations adoptées sont les suivantes.

La base orthonormée directe liée au solide i est notée $\mathcal{B}_i = (\vec{x}_i, \vec{y}_i, \vec{z}_i)$. Le torseur cinématique du mouvement d'un solide j par rapport à un solide i (ou par rapport au référentiel \mathcal{R}_i lié à celui-ci), réduit en A , sera noté $\{\mathcal{V}(j/i)\} = \left\{ \frac{\vec{\Omega}(j/i)}{V(A, j/i)} \right\}_A$

$$= \left\{ \begin{array}{l} p_{ji} \vec{x} + q_{ji} \vec{y} + r_{ji} \vec{z} \\ u_{ji} \vec{x} + v_{ji} \vec{y} + w_{ji} \vec{z} \end{array} \right\}_A.$$

Le torseur des actions mécaniques exercées par un solide i sur un solide j , réduit en A sera noté $\{\{\mathcal{F}(i \rightarrow j)\}\} = \left\{ \frac{\vec{R}(i \rightarrow j)}{M(A, i \rightarrow j)} \right\}_A = \left\{ \begin{array}{l} X_{ij} \vec{x} + Y_{ij} \vec{y} + Z_{ij} \vec{z} \\ L_{ij} \vec{x} + M_{ij} \vec{y} + N_{ij} \vec{z} \end{array} \right\}_A$.

Validation de la transmission du mouvement de commande

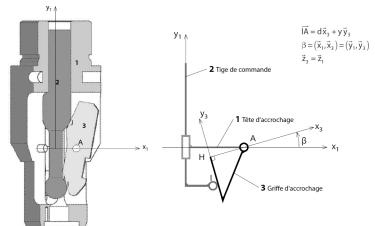
Étude préliminaire d'un modèle simplifié

On adopte dans un premier temps, un modèle simplifié, pour une seule griffe, défini par le schéma cinématique donné dans la figure suivante.

Question 1 En considérant que le modèle est spatial, donner le graphe de structure (graphe des liaisons) associé au schéma cinématique proposé en précisant les éléments géométriques caractéristiques de chaque liaison puis la forme de leur torseur cinématique $\{\mathcal{V}(j/i)\}$, c'est-à-dire l'expression des éléments de réduction en fonction des paramètres $p_{ij}, q_{ij}, r_{ij}, u_{ij}, v_{ij}$ et w_{ij} dans la base locale de la liaison.

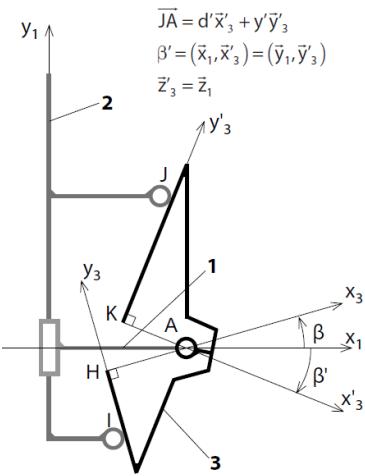
Question 2 Établir le système de six équations, en projection dans la base \mathcal{B}_3 liée au solide 3, traduisant la fermeture cinématique du mécanisme, en fonction des paramètres cinématiques introduits à la question précédente et des paramètres géométriques définis sur la figure précédente.

Question 3 Évaluer le rang du système d'équations obtenu et en déduire le degré de mobilité du mécanisme. On supposera que le paramètre cinématique d'entrée w_{21} est connu et que l'angle β est différent de zéro. Si on fait l'hypothèse que les liaisons sont parfaites, ce modèle est-il hyperstatique ?



Étude du modèle associé à la commande d'une griffe

Afin d'obtenir une commande par obstacle dans les deux sens de commande, le modèle est complété par une seconde liaison sphère-plan, telle que le schéma cinématique devienne celui de la figure suivante.



Objectif

On cherche ici à montrer qu'il est impossible d'obtenir ce double contact avec la géométrie actuelle.

Question 4 En vous appuyant sur les résultats précédents et en supposant que les angles β et β' sont différents de zéro, donner la valeur du degré de mobilité de ce modèle puis son degré d'hyperstatisme. Que concluez-vous de ces résultats ? On notera $\{V(3/2)\}$ le torseur cinématique de la liaison sphère-plan de centre J dont on précisera la normale.

Question 5 En supposant que les normales, à préciser, aux liaisons sphère-plan, de centres I et J , sont concourantes au point que l'on notera I_{32} , déterminer, en utilisant l'équivalence statique, la liaison équivalente entre les solides 3 et 2 au point I_{32} .

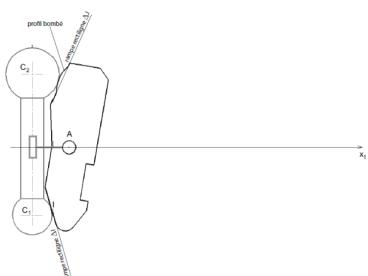
Question 6 Compléter le schéma cinématique avec la liaison équivalente.

Question 7 Calculer le degré de mobilité du mécanisme ainsi modélisé et comparer cette valeur à celle trouvée à la question 4, en supposant les valeurs de a et b quelconques, définies par $\vec{AI}_{32} = a\vec{x}_1 + b\vec{y}_1$.

Question 8 Indiquer à quelle condition sur a et/ou b , le degré de mobilité serait égal à 1. Commentez ce résultat en regard de l'objectif énoncé plus haut.

Les valeurs de a et b étant des fonctions du temps, on constate que la condition trouvée ne peut être réalisée à chaque instant du mouvement d'accrochage, en conservant, sur la pièce 3, deux rampes rectilignes pour les contacts ponctuels en I et J .

Une simulation informatique du mécanisme montre que si on décide de conserver la rampe rectiligne uniquement au contact en I , il est nécessaire d'avoir un profil bombé, donné sur la figure suivante, pour le contact en J .



Question 9 Expliquer et effectuer, le tracé permettant de trouver exactement la position du point de contact J , entre la surface sphérique de la tige de commande et le profil bombé de la griffe, obtenu dans la position représentée.

Question 10 Le bureau d'étude a finalement décidé de conserver les deux rampes rectilignes repérées ΔI et ΔJ sur la figure. Quelle conséquence a ce choix sur le fonctionnement du mécanisme d'accrochage ? Peut-on valider le critère étudié de la FT 2.1.1 ?

Validation de la transmission de l'effort de commande

On souhaite vérifier que le mouvement de commande de la griffe est toujours possible. Pour cela, on se place dans la configuration du modèle simplifié donné figure 5 de l'Annexe 4. On suppose que seule la liaison sphère-plan de centre I n'est pas parfaite avec un coefficient de frottement au contact f de 0,2. On suppose négligeable le poids de la griffe 3 devant les actions mécaniques transmises. On précise que $d = 10 \text{ mm}$ et que y varie entre 20 et 32 mm.

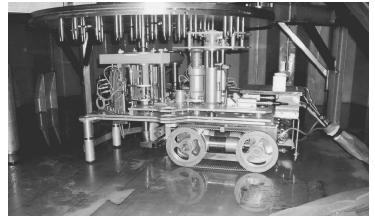
Question 11 Préciser, en justifiant votre réponse, si un phénomène d'arc-boutement peut se produire au cours du mouvement de la griffe ? Peut-on valider la solution proposée ?

TD 4 :

Système d'inspection pour tubes de guidage – Corrigé

Banque PT – SIA 2009.

B2-16



Objectif

L'objectif est de valider le choix de conception de la structure mécanique permettant de transmettre l'énergie mécanique aux volets.

Les figures suivantes donnent quelques éléments de la solution adoptée par le bureau d'étude. On y trouve notamment l'extrémité de la perche sur laquelle est fixée à la tête d'accrochage. La liaison démontable est réalisée par trois griffes pivotantes qui viennent se loger dans une gorge de la pièce insérée dans le corps de l'outil d'inspection. Le pivotement des griffes est commandé par une tige coulissant dans la perche sur toute sa longueur puisque la commande pneumatique ou manuelle est effectuée en haut de la perche, hors d'eau. On souhaite valider deux critères d'appréciation :

- ▶ critère 1 : la commande par obstacle dans les deux sens (accrochage et décrochage) ;
- ▶ critère 2 : la durée de l'accrochage.

Les notations adoptées sont les suivantes.

La base orthonormée directe liée au solide i est notée $\mathcal{B}_i = (\vec{x}_i, \vec{y}_i, \vec{z}_i)$. Le torseur cinématique du mouvement d'un solide j par rapport à un solide i (ou par rapport au référentiel \mathcal{B}_i lié à celui-ci), réduit en A , sera noté $\{\mathcal{V}(j/i)\} = \left\{ \frac{\overrightarrow{\Omega(j/i)}}{V(A, j/i)} \right\}_A$

$$= \left\{ \begin{array}{l} p_{ji} \vec{x} + q_{ji} \vec{y} + r_{ji} \vec{z} \\ u_{ji} \vec{x} + v_{ji} \vec{y} + w_{ji} \vec{z} \end{array} \right\}_A.$$

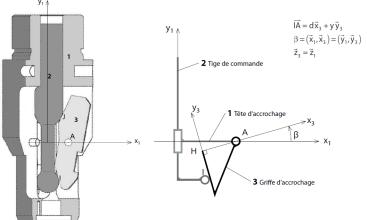
Le torseur des actions mécaniques exercées par un solide i sur un solide j , réduit en A sera noté $\{\{\mathcal{F}(i \rightarrow j)\}\} = \left\{ \frac{\overrightarrow{R(i \rightarrow j)}}{\mathcal{M}(A, i \rightarrow j)} \right\}_A = \left\{ \begin{array}{l} X_{ij} \vec{x} + Y_{ij} \vec{y} + Z_{ij} \vec{z} \\ L_{ij} \vec{x} + M_{ij} \vec{y} + N_{ij} \vec{z} \end{array} \right\}_A$.

Validation de la transmission du mouvement de commande

Étude préliminaire d'un modèle simplifié

On adopte dans un premier temps, un modèle simplifié, pour une seule griffe, défini par le schéma cinématique donné dans la figure suivante.

Question 1 En considérant que le modèle est spatial, donner le graphe de structure (graphe des liaisons) associé au schéma cinématique proposé en précisant les éléments géométriques caractéristiques de chaque liaison puis la forme de leur torseur cinématique $\{\mathcal{V}(j/i)\}$, c'est-à-dire l'expression des éléments de réduction en fonction des paramètres $p_{ij}, q_{ij}, r_{ij}, u_{ij}, v_{ij}$ et w_{ij} dans la base locale de la liaison.



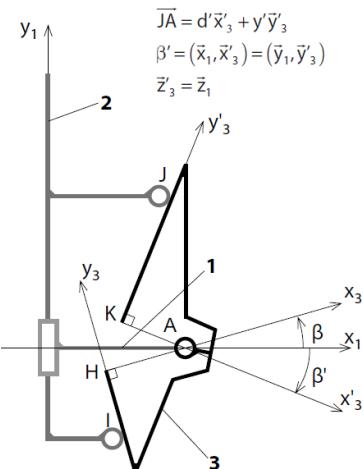
Correction

Question 2 Établir le système de six équations, en projection dans la base \mathcal{B}_3 liée au solide 3, traduisant la fermeture cinématique du mécanisme, en fonction des paramètres cinématiques introduits à la question précédente et des paramètres géométriques définis sur la figure précédente.

Correction

Question 3 Évaluer le rang du système d'équations obtenu et en déduire le degré de mobilité du mécanisme. On supposera que le paramètre cinématique d'entrée w_{21} est connu et que l'angle β est différent de zéro. Si on fait l'hypothèse que les liaisons sont parfaites, ce modèle est-il hyperstatique ?

Correction



Objectif

On cherche ici à montrer qu'il est impossible d'obtenir ce double contact avec la géométrie actuelle.

Question 4 En vous appuyant sur les résultats précédents et en supposant que les angles β et β' sont différents de zéro, donner la valeur du degré de mobilité de ce modèle puis son degré d'hyperstatisme. Que concluez-vous de ces résultats ? On notera $\{\mathcal{V}(3/2)\}$ le torseur cinématique de la liaison sphère-plan de centre J dont on précisera la normale.

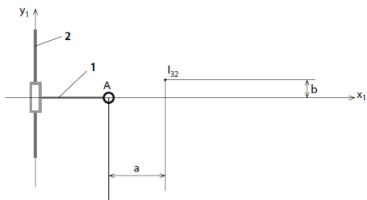
Correction

Question 5 En supposant que les normales, à préciser, aux liaisons sphère-plan, de centres I et J , sont concourantes au point que l'on notera I_{32} , déterminer, en utilisant l'équivalence statique, la liaison équivalente entre les solides 3 et 2 au point I_{32} .

Correction

Question 6 Compléter le schéma cinématique avec la liaison équivalente.

Correction



Question 7 Calculer le degré de mobilité du mécanisme ainsi modélisé et comparer cette valeur à celle trouvée à la question 4, en supposant les valeurs de a et b quelconques, définies par $\vec{AI}_{32} = a\vec{x}_1 + b\vec{y}_1$.

Correction

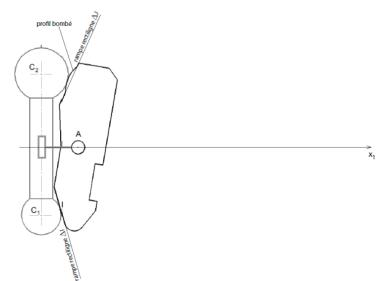
Question 8 Indiquer à quelle condition sur a et/ou b , le degré de mobilité serait égal à 1. Commentez ce résultat en regard de l'objectif énoncé plus haut.

Correction

Les valeurs de a et b étant des fonctions du temps, on constate que la condition trouvée ne peut être réalisée à chaque instant du mouvement d'accrochage, en conservant, sur la pièce 3, deux rampes rectilignes pour les contacts ponctuels en I et J .

Une simulation informatique du mécanisme montre que si on décide de conserver la rampe rectiligne uniquement au contact en I , il est nécessaire d'avoir un profil bombé, donné sur la figure suivante, pour le contact en J .

Question 9 Expliquer et effectuer, le tracé permettant de trouver exactement la position du point de contact J , entre la surface sphérique de la tige de commande et le profil bombé de la griffe, obtenu dans la position représentée.

Correction

Question 10 Le bureau d'étude a finalement décidé de conserver les deux rampes rectilignes repérées ΔI et ΔJ sur la figure. Quelle conséquence a ce choix sur le fonctionnement du mécanisme d'accrochage ? Peut-on valider le critère étudié de la FT 2.1.1 ?

Correction

Validation de la transmission de l'effort de commande

On souhaite vérifier que le mouvement de commande de la griffe est toujours possible. Pour cela, on se place dans la configuration du modèle simplifié donné figure 5 de l'Annexe 4. On suppose que seule la liaison sphère-plan de centre I n'est pas parfaite avec un coefficient de frottement au contact f de 0,2. On suppose négligeable le poids de la griffe 3 devant les actions mécaniques transmises. On précise que $d = 10 \text{ mm}$ et que y varie entre 20 et 32 mm.

Question 11 Préciser, en justifiant votre réponse, si un phénomène d'arc-boutement peut se produire au cours du mouvement de la griffe ? Peut-on valider la solution proposée ?

Correction

TD 5 : Robovolc – Sujet

X ENS – PSI 2017.

B2-16

Mise en situation

Objectif

Dans cette sous-partie, on établit un modèle statique du châssis de ROBOVOLC.

La mobilité sur terrain accidenté est obtenue, en plus de par la motorisation indépendante des roues, par l'utilisation d'un châssis articulé. Celui-ci a une structure tubulaire avec des articulations passives (non actionnées) permettant à ROBOVOLC de s'adapter à toute surface non plane. Une illustration des cinq mouvements indépendants permis par les articulations est donnée sur la [Figure 1.3](#).

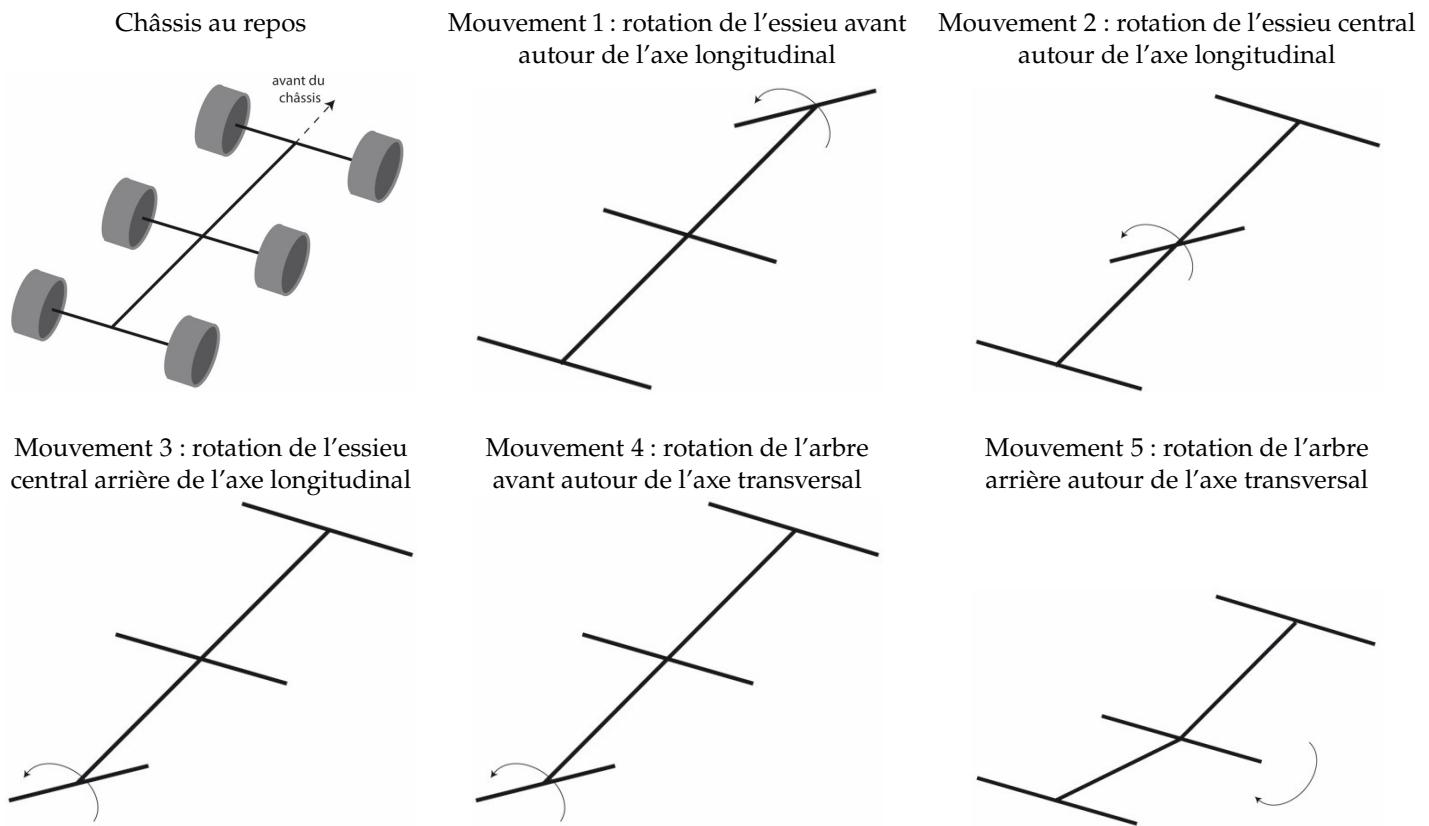


FIGURE 1.1 – Illustration des mouvements de déformation du châssis

Le châssis est composé de cinq parties orientables les unes par rapport aux autres ([Figure 1.4](#)) :

- ▶ l'essieu avant, noté EAV, reliant les roues avant 1 et 2 ;
- ▶ l'essieu central, noté EC, reliant les roues centrales 3 et 4 ;
- ▶ l'essieu arrière, noté EAR, reliant les roues arrière 5 et 6 ;
- ▶ l'arbre avant, noté AAV, connectant les essieux EAV et EC ;
- ▶ l'arbre arrière, noté AAR, connectant les essieux EC et EAR.

On rappelle que l'empattement entre deux essieux successifs est noté a , et que la distance entre deux roues d'un même essieu est notée $2e$. Les différentes parties sont

reliées entre elles par des articulations possédant une raideur en rotation imposée. Par la suite, on supposera cette raideur négligeable devant les autres actions mécaniques mises en jeu. Un schéma cinématique de la plateforme (châssis+roues) est présenté sur la Figure 1.4.

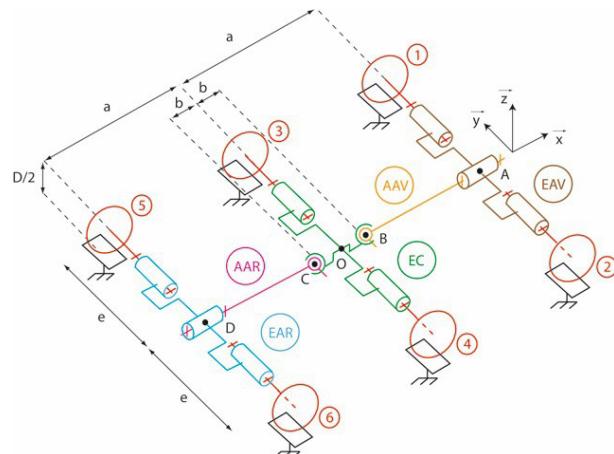


FIGURE 1.2 – Schéma cinématique de la plateforme

Les deux articulations EC-AAV et EC-AAR, situées à une distance longitudinale $\pm b$ de l'essieu EC, autorisent une rotation selon les directions \vec{x} et \vec{y} ; elles sont modélisées par des liaisons rotule à doigt de centres respectifs B et C. Les deux articulations EAV-AAV et EAR-AAR autorisent une rotation selon la direction \vec{x} seulement; elles sont modélisées par des liaisons pivot d'axe (O, \vec{x}) .

D'autre part, les six liaisons essieu-roue sont modélisées par des liaisons pivot d'axe (A, \vec{y}) (roues avant), (O, \vec{y}) (roues centrales) ou (D, \vec{y}) (roues arrière). De plus, le contact de chaque roue i avec le sol est modélisé en première approche par une liaison ponctuelle de normale (P_i, \vec{z}) .

On considère dans les questions 1 et 2 que les liaisons sont parfaites sans frottements.

Question 1 Déterminer le nombre de mobilités du modèle du système.

Question 2 Montrer que le modèle est isostatique. Conclure quant à la capacité du châssis à maintenir les roues au contact du sol en toute circonstance.

Question 3 Proposer un modèle de liaison parfaite pour le contact roue-sol qui permet de tenir compte, dans une étude de statique sans glissement, du frottement longitudinal et transversal. Peut-on calculer toutes les inconnues statiques de liaison dans ce cas ?

TD 5 : Robovolc – Corrigé

X ENS – PSI 2017.

B2-16

Mise en situation

Objectif

Dans cette sous-partie, on établit un modèle statique du châssis de ROBOVOLC.

La mobilité sur terrain accidenté est obtenue, en plus de par la motorisation indépendante des roues, par l'utilisation d'un châssis articulé. Celui-ci a une structure tubulaire avec des articulations passives (non actionnées) permettant à ROBOVOLC de s'adapter à toute surface non plane. Une illustration des cinq mouvements indépendants permis par les articulations est donnée sur la Figure 1.3.

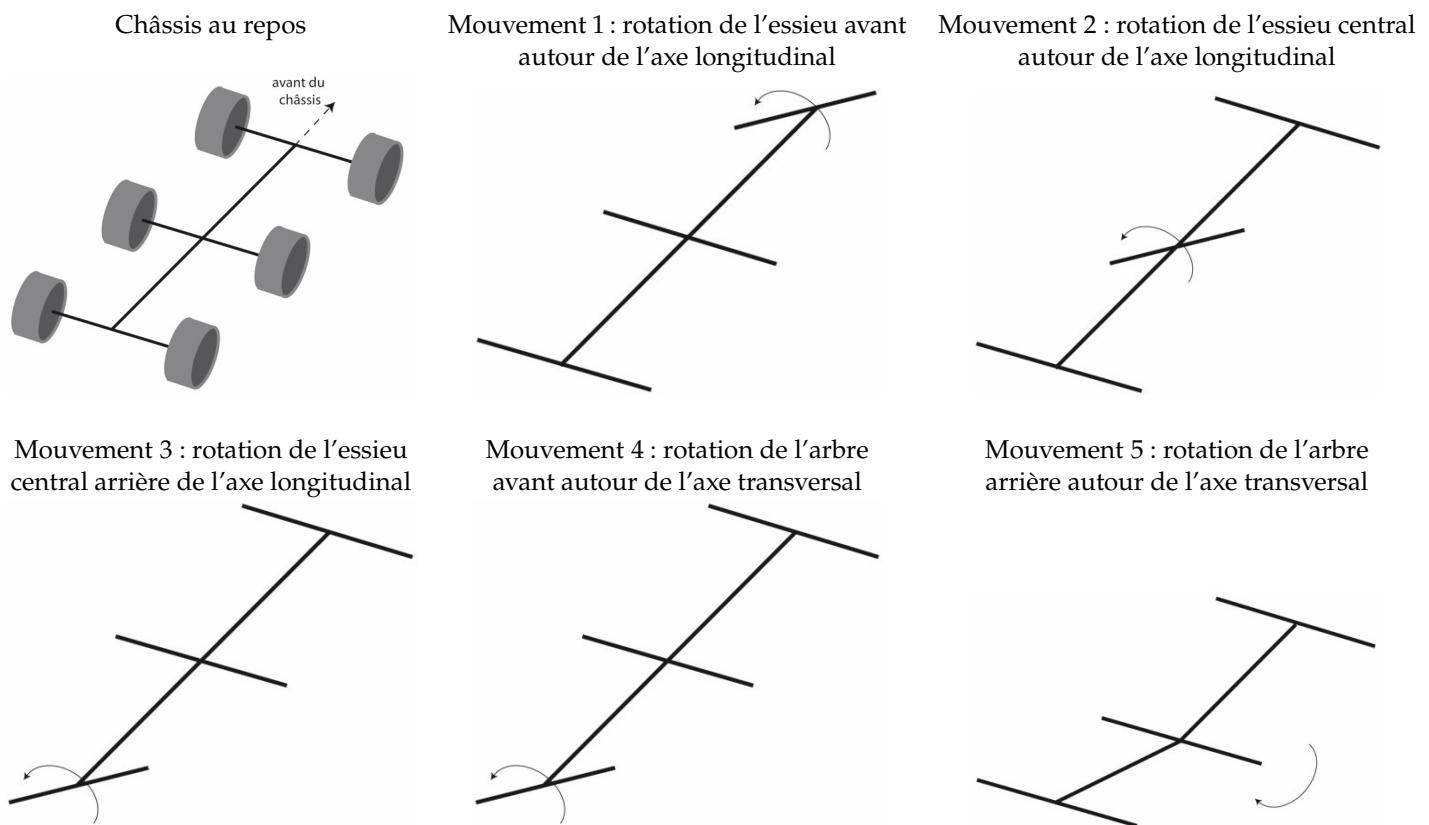


FIGURE 1.3 – Illustration des mouvements de déformation du châssis

Le châssis est composé de cinq parties orientables les unes par rapport aux autres (Figure 1.4) :

- ▶ l'essieu avant, noté EAV, reliant les roues avant 1 et 2;
- ▶ l'essieu central, noté EC, reliant les roues centrales 3 et 4;
- ▶ l'essieu arrière, noté EAR, reliant les roues arrière 5 et 6;
- ▶ l'arbre avant, noté AAV, connectant les essieux EAV et EC;
- ▶ l'arbre arrière, noté AAR, connectant les essieux EC et EAR.

On rappelle que l'empattement entre deux essieux successifs est noté a , et que la distance entre deux roues d'un même essieu est notée $2e$. Les différentes parties sont

reliées entre elles par des articulations possédant une raideur en rotation imposée. Par la suite, on supposera cette raideur négligeable devant les autres actions mécaniques mises en jeu. Un schéma cinématique de la plateforme (châssis+roues) est présenté sur la Figure 1.4.

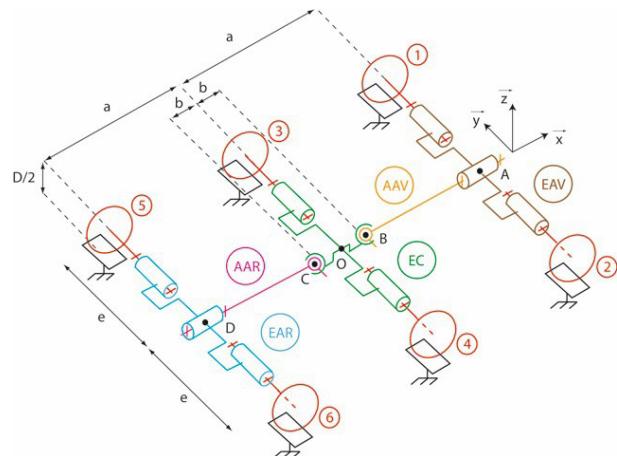


FIGURE 1.4 – Schéma cinématique de la plateforme

Les deux articulations EC-AAV et EC-AAR, situées à une distance longitudinale $\pm b$ de l'essieu EC, autorisent une rotation selon les directions \vec{x} et \vec{y} ; elles sont modélisées par des liaisons rotule à doigt de centres respectifs B et C. Les deux articulations EAV-AAV et EAR-AAR autorisent une rotation selon la direction \vec{x} seulement; elles sont modélisées par des liaisons pivot d'axe (O, \vec{x}) .

D'autre part, les six liaisons essieu-roue sont modélisées par des liaisons pivot d'axe (A, \vec{y}) (roues avant), (O, \vec{y}) (roues centrales) ou (D, \vec{y}) (roues arrière). De plus, le contact de chaque roue i avec le sol est modélisé en première approche par une liaison ponctuelle de normale (P_i, \vec{z}) .

On considère dans les questions 1 et 2 que les liaisons sont parfaites sans frottements.

Question 1 Déterminer le nombre de mobilités du modèle du système.

Question 2 Montrer que le modèle est isostatique. Conclure quant à la capacité du châssis à maintenir les roues au contact du sol en toute circonstance.

Question 3 Proposer un modèle de liaison parfaite pour le contact roue-sol qui permet de tenir compte, dans une étude de statique sans glissement, du frottement longitudinal et transversal. Peut-on calculer toutes les inconnues statiques de liaison dans ce cas ?

Colle 1

Pompe à chaleur à compresseur Scroll – Sujet

XENS – PSI – 2018.

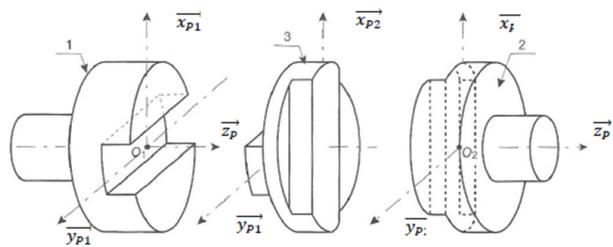
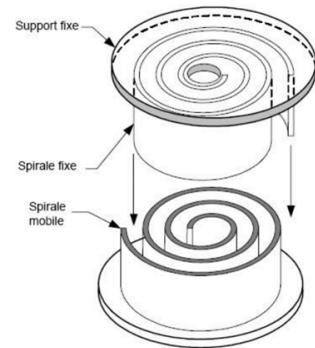
Présentation

Le compresseur Scroll utilise deux spirales de géométrie identique emboîtées l'une dans l'autre. L'une des spirales est fixe tandis que la seconde est mobile et mise en mouvement grâce à un arbre muni d'un excentrique.

Etude préliminaire d'un joint de Oldham

Le joint de Oldham est un accouplement utilisé en général entre 2 axes parallèles mais non-coaxiaux. La figure ci-après en donne les constituants de principe :

- ▶ un arbre d'entrée (noté 1) pouvant tourner autour de l'axe (O_1, \vec{z}_{p1}) par rapport à un bâti;
- ▶ un arbre de sortie (noté 2) pouvant tourner autour de l'axe (O_2, \vec{z}_{p2}) par rapport à un bâti;
- ▶ une pièce intermédiaire appelée en général « noix » ou « croix » (notée 3).



La transmission de la rotation de l'arbre 1 à l'arbre 2 est rendue possible par les caractéristiques des liaisons avec la noix 3 : il est nécessaire d'avoir deux glissières orthogonales au niveau de la noix. Ainsi, on retrouve :

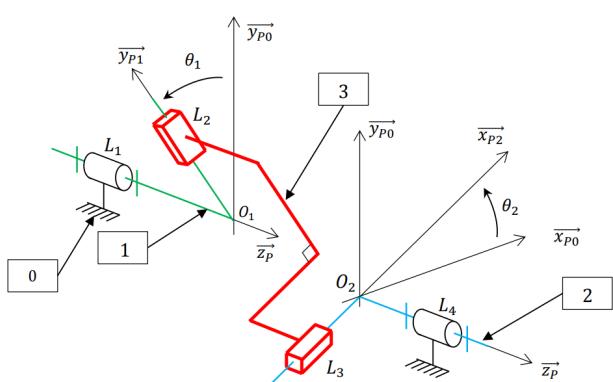
- ▶ une glissière de direction \vec{y}_{p1} entre 1 et 3;
- ▶ une glissière de direction \vec{x}_{p2} entre 3 et 2.

Ces 2 glissières sont par construction constamment orthogonales.

La figure ci-après représente le paramétrage de ce même joint de Oldham avec $B_0 (\vec{x}_{p0}, \vec{y}_{p0}, \vec{z}_{p0})$ la base fixe liée au bâti 0.

Paramétrage :

- ▶ $\vec{O_1 O_2} = -e\vec{x}_{p0} + h\vec{z}_0$;
- ▶ $\vec{L_1 O_1} = l_1 \vec{z}_p$;
- ▶ $\vec{O_1 L_2} = \lambda_2 \vec{y}_{p1}$;
- ▶ $\vec{O_2 L_4} = l_2 \vec{z}_p$
- ▶ $\vec{L_3 O_2} = \lambda_2 \vec{x}_{p2}$.



Les liaisons entre le bâti 0 et les pièces 1 et 2 sont toutes deux des liaisons pivots d'axes respectifs (L_1, \vec{z}_P) et (L_4, \vec{z}_P) .

Question 1 Représenter la figure plane de calcul reliant la base $\mathcal{B}_1 (\vec{x}_{P1}, \vec{y}_{P1}, \vec{z}_{P0})$ à la base \mathcal{B}_0 ainsi que celle reliant la base $\mathcal{B}_2 (\vec{x}_{P2}, \vec{y}_{P2}, \vec{z}_{P0})$ à la base \mathcal{B}_0 . Exprimer \vec{y}_{P1} et \vec{x}_{P2} dans la base \mathcal{B}_0 en fonction respectivement de θ_1 et θ_2 .

Question 2 Étant donnée l'orthogonalité entre \vec{y}_{P1} et \vec{x}_{P2} , montrer que $\sin(\theta_2 - \theta_1) = 0$.

On note $\dot{\theta}_1 = \omega_1$ et $\dot{\theta}_2 = \omega_2$.

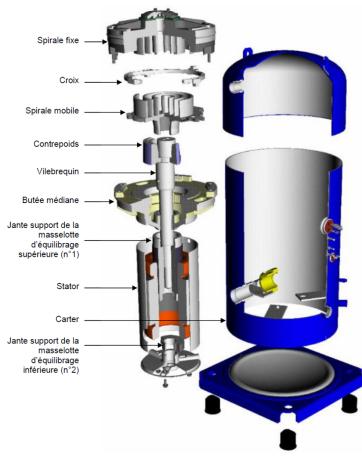
Question 3 Justifier, à partir du résultat précédent, que l'accouplement en rotation par joint de Oldham soit qualifié de « homocinétique en rotation », c'est-à-dire que le rapport de transmission entre la vitesse de rotation de 1 par rapport à 0, ω_1 , et celle de 2 par rapport à 0, ω_2 , est constant dans le temps.

Question 4 Calculer le degré d'hyperstatisme de ce modèle d'accouplement à partir des grandeurs cinématiques.

Afin de baisser l'hyperstatisme de l'accouplement, une version alternative est proposée en remplaçant les liaisons L_2 et L_3 par des liaisons pivot-glissant toujours d'axes respectifs (O_1, \vec{y}_{P1}) et (O_2, \vec{x}_{P2}) .

Question 5 Vérifier, à partir d'une analyse basée sur les grandeurs statiques, que le degré d'hyperstatisme a bien diminué suite à cette modification.

Question 6 Proposer une modification permettant de rendre le système isostatique en conservant sa fonctionnalité.

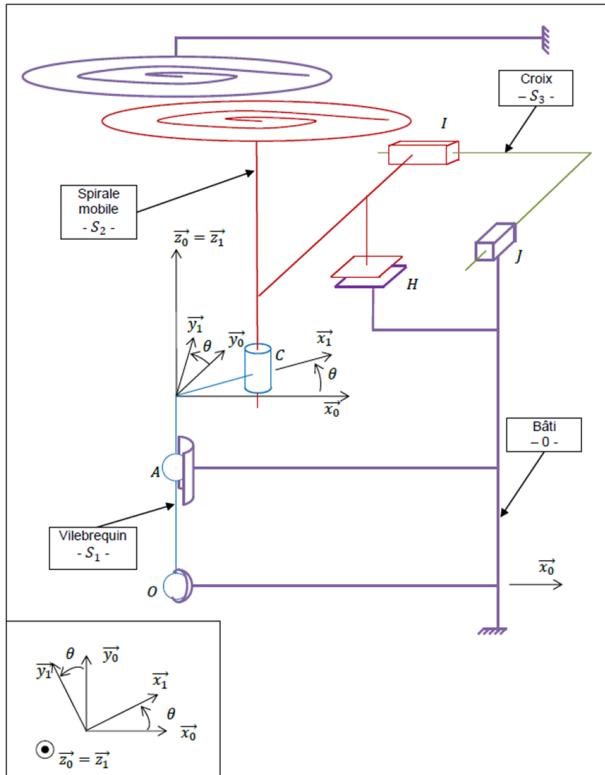


Etude cinématique du compresseur Scroll complet

La vue éclatée présentée sur la figure suivante permet d'identifier les différents composants du compresseur :

- ▶ le bâti fixe composé du carter extérieur, du stator du moteur électrique, de la butée médiane et de la spirale fixe placée en partie haute ;
- ▶ l'axe principal composé d'un vilebrequin, du rotor moteur, du contrepoids et de masselottes d'équilibrage ;
- ▶ la spirale mobile ;
- ▶ la croix.

Le schéma cinématique proposé reprend les éléments précédents en conservant les ensembles cinématiques. Les contacts entre les spirales fixe et mobile sont négligés dans cette modélisation.



Liaisons supposées parfaites :

- entre le vilebrequin S_1 et le bâti 0 :
 - liaison rotule de centre O ;
 - liaison linéaire annulaire de centre A et d'axe $\overrightarrow{A}z_0$;
- entre le vilebrequin S_1 et la spirale mobile S_2 : liaison pivot glissant d'axe $(C, \overrightarrow{z}_0)$;
- entre la spirale mobile S_2 et la croix S_3 : liaison glissière de direction \overrightarrow{x}_0 ;
- entre la croix S_3 et le bâti 0 : liaison glissière de direction \overrightarrow{y}_0 .

Liaison non parfaite :

- entre la spirale mobile S_2 et le bâti 0 :
 - liaison appui-plan avec frottement de normale \overrightarrow{z}_0 .

Question 7 Tracer le graphe des liaisons du système tel que modélisé sur la Figure précédente en faisant apparaître chaque liaison avec ses caractéristiques.

Question 8 Démontrer par le calcul que l'association des liaisons en O et en A entre le vilebrequin et le carter forme une liaison pivot d'axe $(O, \overrightarrow{z}_1)$.

Question 9 Indiquer la valeur de l'indice de mobilité du système dans cette modélisation à partir à partir de l'analyse du schéma cinématique. Proposer une démarche qui, sans utiliser le degré d'hyperstatisme du système, permettrait de retrouver analytiquement cette valeur.

Il est intéressant de remarquer que la croix S_3 réalise un accouplement de type joint de Oldham entre la spirale mobile S_2 et le bâti 0.

Question 10 Justifier alors que la vitesse de rotation de S_2 par rapport à 0 est nulle.

Question 11 Exprimer, dans la base \mathcal{B}_1 , la vitesse instantanée du point C appartenant à S_2 dans son mouvement par rapport à 0. Faire l'application numérique.

Paramétrage :

- $\mathcal{R}_0(O; \overrightarrow{x}_0, \overrightarrow{y}_0, \overrightarrow{z}_0)$ est le repère associé au bâti 0 ;
- $\mathcal{R}_1(O; \overrightarrow{x}_1, \overrightarrow{y}_1, \overrightarrow{z}_1)$ est le repère associé au au vilebrequin 1 :
 - la rotation de S_1 par rapport à 0 est repérée par l'angle $\theta = (\overrightarrow{x}_0, \overrightarrow{x}_1) = (\overrightarrow{y}_0, \overrightarrow{y}_1)$;
 - la vitesse de rotation est notée $\omega = \dot{\theta} = 3600 \text{ tr/min}$.
- $\overrightarrow{OA} = a\overrightarrow{z}_1$ avec $a = 340 \text{ mm}$;
- $\overrightarrow{AC} = R_{\text{orb}}\overrightarrow{x}_1 + d\overrightarrow{z}_1$ avec $R_{\text{orb}} = 8 \text{ mm}$ et $d = 80 \text{ mm}$.

Question 12 Déduire des questions précédentes le type de mouvement de la spirale mobile S_2 dans son déplacement par rapport à 0 ainsi que ses qualificatifs et caractéristiques.

Colle 1

Pompe à chaleur à compresseur Scroll – Corrigé

XENS – PSI – 2018.

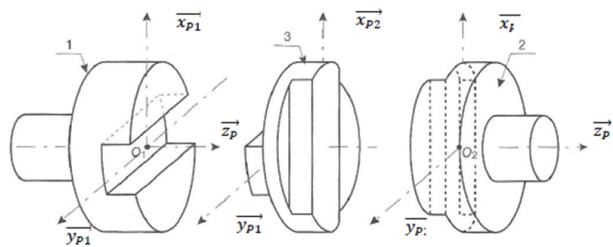
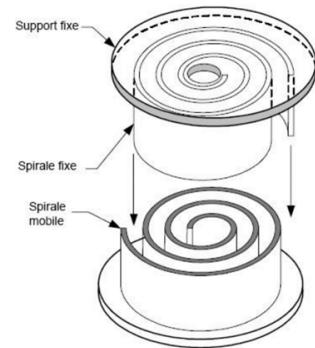
Présentation

Le compresseur Scroll utilise deux spirales de géométrie identique emboîtées l'une dans l'autre. L'une des spirales est fixe tandis que la seconde est mobile et mise en mouvement grâce à un arbre muni d'un excentrique.

Etude préliminaire d'un joint de Oldham

Le joint de Oldham est un accouplement utilisé en général entre 2 axes parallèles mais non-coaxiaux. La figure ci-après en donne les constituants de principe :

- ▶ un arbre d'entrée (noté 1) pouvant tourner autour de l'axe (O_1, \vec{z}_{p1}) par rapport à un bâti;
- ▶ un arbre de sortie (noté 2) pouvant tourner autour de l'axe (O_2, \vec{z}_{p2}) par rapport à un bâti;
- ▶ une pièce intermédiaire appelée en général « noix » ou « croix » (notée 3).



La transmission de la rotation de l'arbre 1 à l'arbre 2 est rendue possible par les caractéristiques des liaisons avec la noix 3 : il est nécessaire d'avoir deux glissières orthogonales au niveau de la noix. Ainsi, on retrouve :

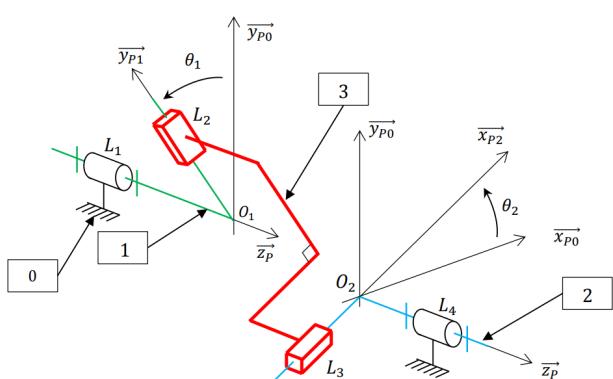
- ▶ une glissière de direction \vec{y}_{p1} entre 1 et 3;
- ▶ une glissière de direction \vec{x}_{p2} entre 3 et 2.

Ces 2 glissières sont par construction constamment orthogonales.

La figure ci-après représente le paramétrage de ce même joint de Oldham avec $B_0 (\vec{x}_{p0}, \vec{y}_{p0}, \vec{z}_{p0})$ la base fixe liée au bâti 0.

Paramétrage :

- ▶ $\vec{O_1 O_2} = -e\vec{x}_{p0} + h\vec{z}_0$;
- ▶ $\vec{L_1 O_1} = l_1 \vec{z}_p$;
- ▶ $\vec{O_1 L_2} = \lambda_2 \vec{y}_{p1}$;
- ▶ $\vec{O_2 L_4} = l_2 \vec{z}_p$
- ▶ $\vec{L_3 O_2} = \lambda_2 \vec{x}_{p2}$.



Les liaisons entre le bâti 0 et les pièces 1 et 2 sont toutes deux des liaisons pivots d'axes respectifs (L_1, \vec{z}_P) et (L_4, \vec{z}_P) .

Question 1 Représenter la figure plane de calcul reliant la base $\mathcal{B}_1 (\vec{x}_{P1}, \vec{y}_{P1}, \vec{z}_{P0})$ à la base \mathcal{B}_0 ainsi que celle reliant la base $\mathcal{B}_2 (\vec{x}_{P2}, \vec{y}_{P2}, \vec{z}_{P0})$ à la base \mathcal{B}_0 . Exprimer \vec{y}_{P1} et \vec{x}_{P2} dans la base \mathcal{B}_0 en fonction respectivement de θ_1 et θ_2 .

Question 2 Étant donnée l'orthogonalité entre \vec{y}_{P1} et \vec{x}_{P2} , montrer que $\sin(\theta_2 - \theta_1) = 0$.

On note $\dot{\theta}_1 = \omega_1$ et $\dot{\theta}_2 = \omega_2$.

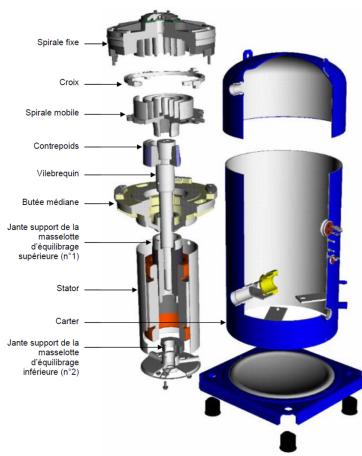
Question 3 Justifier, à partir du résultat précédent, que l'accouplement en rotation par joint de Oldham soit qualifié de « homocinétique en rotation », c'est-à-dire que le rapport de transmission entre la vitesse de rotation de 1 par rapport à 0, ω_1 , et celle de 2 par rapport à 0, ω_2 , est constant dans le temps.

Question 4 Calculer le degré d'hyperstatisme de ce modèle d'accouplement à partir des grandeurs cinématiques.

Afin de baisser l'hyperstatisme de l'accouplement, une version alternative est proposée en remplaçant les liaisons L_2 et L_3 par des liaisons pivot-glissant toujours d'axes respectifs (O_1, \vec{y}_{P1}) et (O_2, \vec{x}_{P2}) .

Question 5 Vérifier, à partir d'une analyse basée sur les grandeurs statiques, que le degré d'hyperstatisme a bien diminué suite à cette modification.

Question 6 Proposer une modification permettant de rendre le système isostatique en conservant sa fonctionnalité.

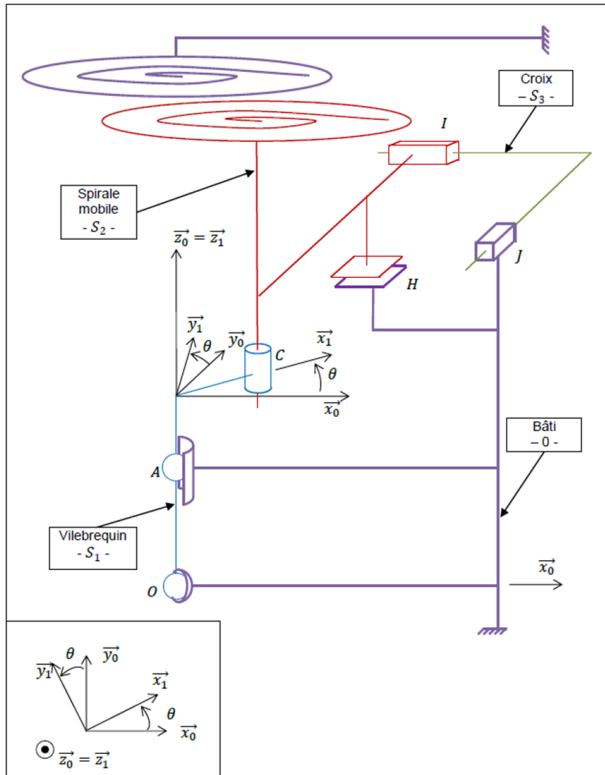


Etude cinématique du compresseur Scroll complet

La vue éclatée présentée sur la figure suivante permet d'identifier les différents composants du compresseur :

- ▶ le bâti fixe composé du carter extérieur, du stator du moteur électrique, de la butée médiane et de la spirale fixe placée en partie haute ;
- ▶ l'axe principal composé d'un vilebrequin, du rotor moteur, du contrepoids et de masselottes d'équilibrage ;
- ▶ la spirale mobile ;
- ▶ la croix.

Le schéma cinématique proposé reprend les éléments précédents en conservant les ensembles cinématiques. Les contacts entre les spirales fixe et mobile sont négligés dans cette modélisation.



Liaisons supposées parfaites :

- entre le vilebrequin S_1 et le bâti 0 :
 - liaison rotule de centre O ;
 - liaison linéaire annulaire de centre A et d'axe $\overrightarrow{A}z_0$;
- entre le vilebrequin S_1 et la spirale mobile S_2 : liaison pivot glissant d'axe $(C, \overrightarrow{z}_0)$;
- entre la spirale mobile S_2 et la croix S_3 : liaison glissière de direction \overrightarrow{x}_0 ;
- entre la croix S_3 et le bâti 0 : liaison glissière de direction \overrightarrow{y}_0 .

Liaison non parfaite :

- entre la spirale mobile S_2 et le bâti 0 :
 - liaison appui-plan avec frottement de normale \overrightarrow{z}_0 .

Question 7 Tracer le graphe des liaisons du système tel que modélisé sur la Figure précédente en faisant apparaître chaque liaison avec ses caractéristiques.

Question 8 Démontrer par le calcul que l'association des liaisons en O et en A entre le vilebrequin et le carter forme une liaison pivot d'axe $(O, \overrightarrow{z}_1)$.

Question 9 Indiquer la valeur de l'indice de mobilité du système dans cette modélisation à partir à partir de l'analyse du schéma cinématique. Proposer une démarche qui, sans utiliser le degré d'hyperstatisme du système, permettrait de retrouver analytiquement cette valeur.

Il est intéressant de remarquer que la croix S_3 réalise un accouplement de type joint de Oldham entre la spirale mobile S_2 et le bâti 0.

Question 10 Justifier alors que la vitesse de rotation de S_2 par rapport à 0 est nulle.

Question 11 Exprimer, dans la base \mathcal{B}_1 , la vitesse instantanée du point C appartenant à S_2 dans son mouvement par rapport à 0. Faire l'application numérique.

Paramétrage :

- $\mathcal{R}_0(O; \overrightarrow{x}_0, \overrightarrow{y}_0, \overrightarrow{z}_0)$ est le repère associé au bâti 0 ;
- $\mathcal{R}_1(O; \overrightarrow{x}_1, \overrightarrow{y}_1, \overrightarrow{z}_1)$ est le repère associé au au vilebrequin 1 :
 - la rotation de S_1 par rapport à 0 est repérée par l'angle $\theta = (\overrightarrow{x}_0, \overrightarrow{x}_1) = (\overrightarrow{y}_0, \overrightarrow{y}_1)$;
 - la vitesse de rotation est notée $\omega = \dot{\theta} = 3600 \text{ tr/min}$.
- $\overrightarrow{OA} = a\overrightarrow{z}_1$ avec $a = 340 \text{ mm}$;
- $\overrightarrow{AC} = R_{\text{orb}}\overrightarrow{x}_1 + d\overrightarrow{z}_1$ avec $R_{\text{orb}} = 8 \text{ mm}$ et $d = 80 \text{ mm}$.

Question 12 Déduire des questions précédentes le type de mouvement de la spirale mobile S_2 dans son déplacement par rapport à 0 ainsi que ses qualificatifs et caractéristiques.

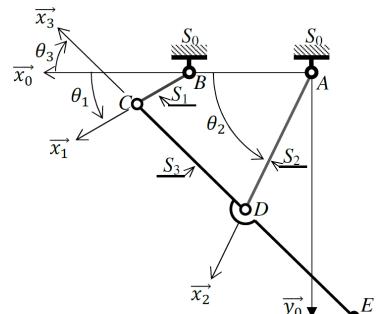
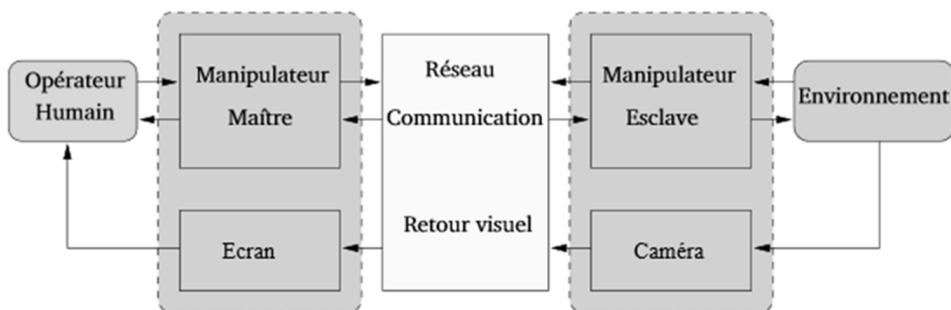
Colle 2

Interface maître et esclave d'un robot – Sujet

CCP PSI 2015.

Mise en situation

La téléopération consiste à mettre en relation deux manipulateurs appelés communément maître et esclave. Le manipulateur maître permet au chirurgien de donner sa consigne de déplacement à l'aide d'un levier de commande tandis que l'esclave l'exécute au contact de l'environnement (l'organe à opérer). Les deux sous-systèmes échangent des informations de déplacement et d'effort au travers d'un ou plusieurs canaux de communication. Un retour visuel est également mis en place en parallèle à ce dispositif.

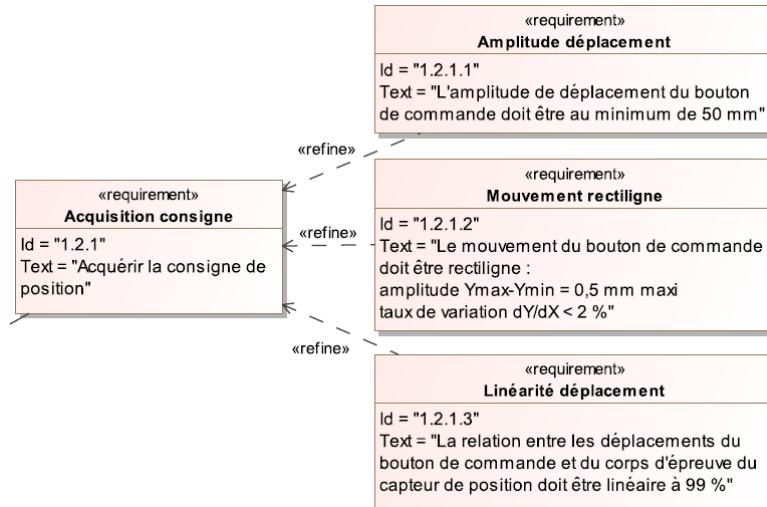


Modélisation de l'interface maître

Ce mécanisme est constitué de 4 barres reliées par des liaisons pivots.

Objectif

Vérifier que les exigences « Amplitude déplacement » (id 1.2.1.1), « Mouvement rectiligne » (id 1.2.1.2), « Linéarité déplacement » (id 1.2.1.3) peuvent être satisfaites par le mécanisme de HOEKEN.

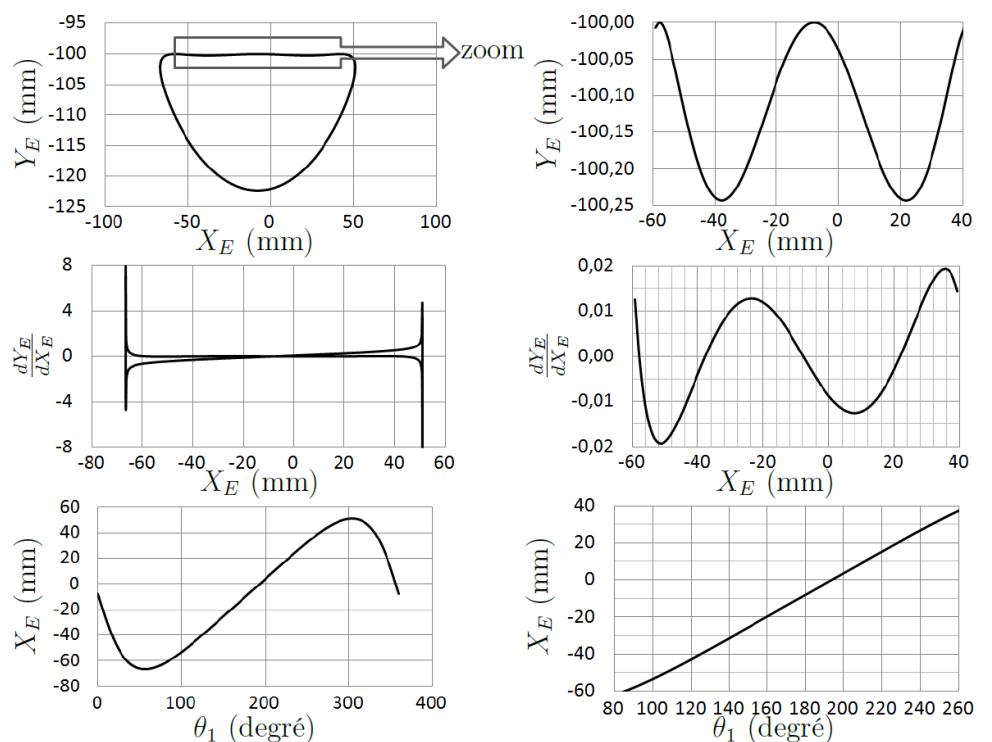


- Solide S_0 , repère $\mathcal{R}_0(A; \vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$, $\overrightarrow{AB} = L_0 \vec{x}_0$ avec $L_0 = 50$ mm.
- Solide S_1 , repère $\mathcal{R}_1(B; \vec{x}_1, \vec{y}_1, \vec{z}_0)$, $\overrightarrow{BC} = L_1 \vec{x}_1$ avec $L_1 = 25$ mm, $\theta_1 = (\vec{x}_0, \vec{x}_1) = (\vec{y}_0, \vec{y}_1)$.
- Solide S_2 , repère $\mathcal{R}_2(A; \vec{x}_2, \vec{y}_2, \vec{z}_0)$, $\overrightarrow{AD} = L_2 \vec{x}_2$ avec $L_2 = 62,5$ mm, $\theta_2 = (\vec{x}_0, \vec{x}_2) = (\vec{y}_0, \vec{y}_2)$.
- Solide S_3 , repère $\mathcal{R}_3(C; \vec{x}_3, \vec{y}_3, \vec{z}_0)$, $\overrightarrow{ED} = \overrightarrow{DC} = L_2 \vec{x}_3$ avec $\theta_3 = (\vec{x}_0, \vec{x}_3) = (\vec{y}_0, \vec{y}_3)$.

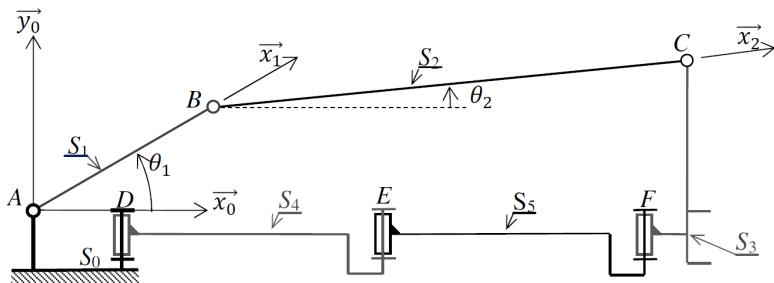
Question 1 Donner une relation algébrique reliant les paramètres L_0, L_1, L_2, θ_1 et θ_3 .

Question 2 De même, exprimer le vecteur position du point E (\overrightarrow{AE}) dans la base du repère \mathcal{R}_0 en fonction de L_0, L_1, L_2, θ_1 et θ_3 .

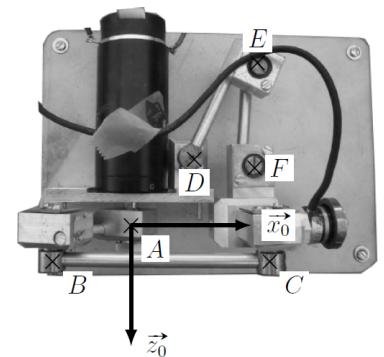
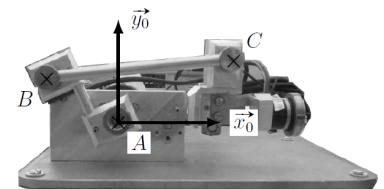
La résolution analytique du système d'équations permettant d'obtenir le déplacement du point E en fonction de l'angle de rotation θ_1 du moteur et des différentes longueurs du mécanisme n'étant pas triviale, seuls les résultats d'une simulation numérique seront analysés.



Modélisation de l'interface esclave



Solide	Repère associé	Paramètres géométriques	Paramètres dynamiques
S_0 (bâti)	$\mathcal{R}_0(A, \vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$		
S_1 (barre $AB +$ rotor moteur)	$\mathcal{R}_1(A, \vec{x}_1, \vec{y}_1, \vec{z}_0)$	$\vec{AB} = L_1 \vec{x}_1$ avec $L_1 = 35$ mm $\theta_1 = (\vec{x}_0, \vec{x}_1) = (\vec{y}_0, \vec{y}_1)$	Inertie équivalente ramenée à l'axe (A, \vec{z}_0) : $I_1 = 5,7 \times 10^{-5} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ Frottement fluide entre rotor et stator : $f_v = 1,6 \times 10^{-3} \text{ N} \cdot \text{m} \cdot \text{s}$ Masse négligée
S_2 (barre BC)	$\mathcal{R}_2(B, \vec{x}_2, \vec{y}_2, \vec{z}_0)$	$\vec{BC} = L_2 \vec{x}_2$ avec $L_2 = 80$ mm $\theta_2 = (\vec{x}_0, \vec{x}_2) = (\vec{y}_0, \vec{y}_2)$	Masse et inertie négligées
S_3 (organe terminal)	$\mathcal{R}_3(C, \vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$	$\vec{AC} = L_3 \cdot \vec{y}_0 + x_s(t) \cdot \vec{x}_0$ avec $L_3 = 25$ mm	Masse : $M_3 = 0,1 \text{ kg}$
S_4 (barre DE)			Masse et inertie négligées
S_5 (barre EF)			Masse et inertie négligées



Objectif

Modéliser le comportement dynamique de l'interface esclave de façon à évaluer son comportement au sein d'une boucle d'asservissement.

On note $\{\mathcal{T}(\text{mot} \rightarrow S_1)\} = \left\{ \begin{array}{l} \vec{0} \\ C_m \vec{z} \end{array} \right\}_{\forall P}$ l'expression, dans la base \mathcal{B}_0 du torseur de l'action mécanique exercée par le moteur sur le solide S_1 et l'accélération de la pesanteur sera représentée par le vecteur $\vec{g} = -g \vec{y}_0$.

Question 3 Tracer le graphe des liaisons du dispositif esclave. Préciser les actions mécaniques extérieures. Donner le degré d'hyperstatisme de la modélisation de ce mécanisme.

Question 4 Proposer une modification simple pour le rendre isostatique.

Question 5 Montrer que le mouvement de S_3/S_0 ne peut être qu'une translation de direction \vec{x}_0 .

Question 6 En utilisant le théorème de l'énergie cinétique, déterminer l'équation de mouvement liant les paramètres $C_m, \theta_1, \ddot{\theta}_1, \dot{x}_s, \ddot{x}_s, f_v, M_3$ et I_1 .

Question 7 La relation géométrique liant les paramètres x_s et θ_1 n'étant pas triviale, on propose de la linéariser autour du point de fonctionnement par l'expression $\theta_1(t) \approx$

$\alpha x_s(t)$ avec $\alpha = -30 \text{ m}^{-1}$. En déduire l'équation différentielle liant les paramètres C_m , \dot{x}_s , \ddot{x}_s , f_v , M_3 , I_1 et α .

Question 8 Donner, dans les conditions d'Heaviside et sous forme canonique, la fonction de transfert modélisant le comportement dynamique du manipulateur esclave : $H(p) = \frac{X_s(p)}{C_m(p)}$ sachant que $X_s(p) = \mathcal{L}[x_s(t)]$ et $C_m(p) = \mathcal{L}[c_m(t)]$. Faire l'application numérique.

Colle 2

Interface maître et esclave d'un robot – Corrigé

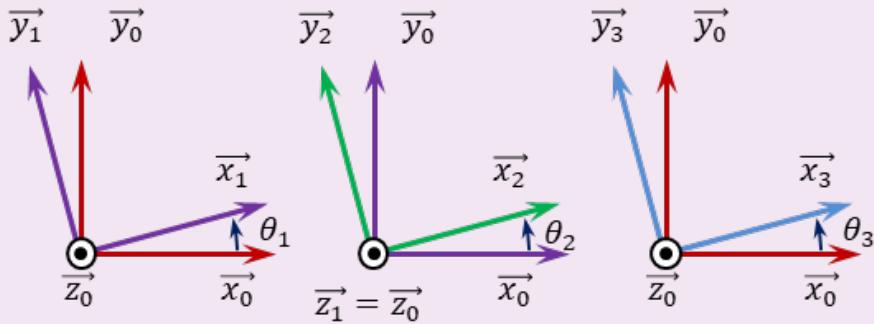
CCP PSI 2015.

Mise en situation

Modélisation de l'interface maître

Question 1 Donner une relation algébrique reliant les paramètres L_0, L_1, L_2, θ_1 et θ_3 .

Correction



En réalisant une fermeture géométrique on a $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} + \overrightarrow{CD} + \overrightarrow{DA} = \overrightarrow{0}$.

On a alors, $L_0\vec{x}_0 + L_1\vec{x}_1 - L_2\vec{x}_3 - L_2\vec{x}_2 = \vec{0}$.

$$\Leftrightarrow L_0\vec{x}_0 + L_1(\cos \theta_1\vec{x}_0 + \sin \theta_1\vec{y}_0) - L_2(\cos \theta_3\vec{x}_0 + \sin \theta_3\vec{y}_0) - L_2(\cos \theta_2\vec{x}_0 + \sin \theta_2\vec{y}_0) = \vec{0}.$$

En projetant dans la base \mathcal{B}_0 , on a :

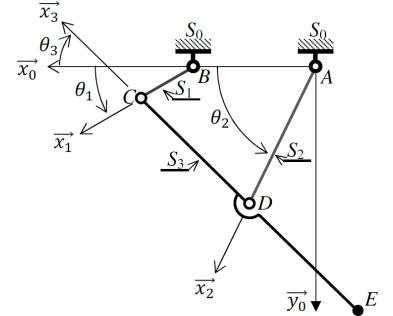
$$\begin{cases} L_0 + L_1 \cos \theta_1 - L_2 \cos \theta_3 - L_2 \cos \theta_2 = 0 \\ L_1 \sin \theta_1 - L_2 \sin \theta_3 - L_2 \sin \theta_2 = 0 \end{cases}$$

Il faut supprimer θ_2 :

$$\begin{cases} L_0 + L_1 \cos \theta_1 - L_2 \cos \theta_3 = L_2 \cos \theta_2 \\ L_1 \sin \theta_1 - L_2 \sin \theta_3 = L_2 \sin \theta_2 \end{cases}$$

En passant les expressions au carré et en les sommant, on a :

$$(L_0 + L_1 \cos \theta_1 - L_2 \cos \theta_3)^2 + (L_1 \sin \theta_1 - L_2 \sin \theta_3)^2 = L_2^2$$



Question 2 De même, exprimer le vecteur position du point E (\overrightarrow{AE}) dans la base du repère \mathcal{R}_0 en fonction de L_0, L_1, L_2, θ_1 et θ_3 .

Correction

On a $\overrightarrow{AE} = \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} + \overrightarrow{CE}$ et donc $\overrightarrow{AE} = L_0\vec{x}_0 + L_1\vec{x}_1 - 2L_2\vec{x}_3$.

$$\overrightarrow{AE} = L_0\vec{x}_0 + L_1(\cos \theta_1\vec{x}_0 + \sin \theta_1\vec{y}_0) - 2L_2(\cos \theta_3\vec{x}_0 + \sin \theta_3\vec{y}_0).$$

$$\text{Et } \overrightarrow{AE} = \begin{pmatrix} L_0 + L_1 \cos \theta_1 - 2L_2 \cos \theta_3 \\ L_1 \sin \theta_1 - 2L_2 \sin \theta_3 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_0}$$

Modélisation de l'interface esclave

Objectif

Modéliser le comportement dynamique de l'interface esclave de façon à évaluer son comportement au sein d'une boucle d'asservissement.

Question 3 Tracer le graphe des liaisons du dispositif esclave. Préciser les actions mécaniques extérieures. Donner le degré d'hyperstatisme de la modélisation de ce mécanisme.

Correction

Méthode statique

- ▶ Nombre de mobilité : $m = 1$.
- ▶ Nombre d'inconnues : 6 liaisons pivot. $I_S = 30$.
- ▶ Nombre d'équations : 5 solides. $E_S = 30$.
- ▶ $h = m - E_S + I_S = 1 - 30 + 30 = 1$.

Méthode cinématique

- ▶ Nombre de mobilité : $m = 1$.
- ▶ Nombre d'inconnues : 6 liaisons pivot. $I_c = 6$.
- ▶ Nombre d'équations : 1 cycle. $E_c = 6$.
- ▶ $h = m - I_c + E_c = 1 - 6 + 6 = 1$.

Question 4 Proposer une modification simple pour le rendre isostatique.

Correction

Pour rendre le système isostatique il faudrait ajouter une inconnue cinématique sans ajouter de mobilité. On peut par exemple remplacer une des liaison pivot par une liaison sphérique à doigt.

Question 5 Montrer que le mouvement de S_3/S_0 ne peut être qu'une translation de direction \vec{x}_0 .

Correction

D'une part, $\overrightarrow{\Omega(3/0)} = \overrightarrow{\Omega(3/2)} + \overrightarrow{\Omega(2/1)} + \overrightarrow{\Omega(1/0)} = \dot{\theta}_{30} \vec{z}_0$ (pivots parallèles d'axe \vec{z}_0).
D'autre part, $\overrightarrow{\Omega(3/0)} = \overrightarrow{\Omega(3/5)} + \overrightarrow{\Omega(5/4)} + \overrightarrow{\Omega(4/0)} = \dot{\theta}'_{30} \vec{y}_0$ (pivots parallèles d'axe \vec{y}_0).
On a donc $\dot{\theta}_{30} \vec{z}_0 = \dot{\theta}'_{30} \vec{y}_0$ et donc nécessairement $\dot{\theta}_{30} = \dot{\theta}'_{30} = 0$.
Le mouvement de 3/0 est donc une translation.

Question 6 En utilisant le théorème de l'énergie cinétique, déterminer l'équation de mouvement liant les paramètres C_m , $\dot{\theta}_1$, $\ddot{\theta}_1$, \dot{x}_s , \ddot{x}_s , f_v , M_3 et I_1 .

Correction

On isole $\Sigma = S_1 + S_2 + S_3 + S_4 + S_5$.

Calcul de l'énergie cinétique : $\mathcal{E}_c(\Sigma/0) = \mathcal{E}_c(S_1/0) + \mathcal{E}_c(S_3/0)$ car les masses et les inerties des autres solides sont négligés. On a donc $\mathcal{E}_c(\Sigma/0) = \frac{1}{2}I_1\dot{\theta}_1^2 + \frac{1}{2}M_3\overrightarrow{V(C,3/0)^2}$ (car le

mouvement de 3/0 est une translation. $\overrightarrow{V(C, 3/0)} = \frac{d\vec{AC}}{dt} = \dot{x}_s \vec{x}_0$.

Au final, $\mathcal{E}_c(\Sigma/0) = \frac{1}{2} I_1 \dot{\theta}_1^2 + \frac{1}{2} M_3 \dot{x}_s^2$.

Bilan des puissances intérieures : il n'y a pas de frottements ; donc $\mathcal{P}_{\text{int}} = 0$.

Bilan des puissances extérieures :

- $\mathcal{P}(\text{pes} \rightarrow 3/0) M g \vec{y}_0 \cdot \dot{x}_s \vec{x}_0 = 0$;
- $\mathcal{P}(0 \rightarrow 1/0)_{\text{mot}} = C_m \dot{\theta}_1$;
- $\mathcal{P}(0 \rightarrow 1/0)_{\text{frot}} = -f_v \dot{\theta}_1^2$.

Application du théorème de l'énergie cinétique : on a $\frac{d\mathcal{E}_c(\Sigma/0)}{dt} = \mathcal{P}_{\text{int}} + \mathcal{P}(\bar{\Sigma} \rightarrow \Sigma/0)$,

et donc

$$I_1 \dot{\theta}_1 \ddot{\theta}_1 + M_3 \dot{x}_s \ddot{x}_s = C_m \dot{\theta}_1 - f_v \dot{\theta}_1^2.$$

Question 7 La relation géométrique liant les paramètres x_s et θ_1 n'étant pas triviale, on propose de la linéariser autour du point de fonctionnement par l'expression $\theta_1(t) \approx \alpha x_s(t)$ avec $\alpha = -30 \text{ m}^{-1}$. En déduire l'équation différentielle liant les paramètres C_m , \dot{x}_s , \ddot{x}_s , f_v , M_3 , I_1 et α .

Correction

On a directement $I_1 \alpha \dot{x}_s(t) \alpha \ddot{x}_s(t) + M_3 \dot{x}_s \ddot{x}_s(t) = C_m \alpha \dot{x}_s(t) - f_v \alpha^2 \dot{x}_s(t)^2 \Leftrightarrow I_1 \alpha^2 \ddot{x}_s(t) + M_3 \ddot{x}_s = C_m \alpha - f_v \alpha^2 \dot{x}_s(t)$

Question 8 Donner, dans les conditions d'Heaviside et sous forme canonique, la fonction de transfert modélisant le comportement dynamique du manipulateur esclave :

$H(p) = \frac{X_s(p)}{C_m(p)}$ sachant que $X_s(p) = \mathcal{L}[x_s(t)]$ et $C_m(p) = \mathcal{L}[c_m(t)]$. Faire l'application numérique.

Correction

En transformant l'équation dans le domaine de Laplace, on a : $I_1 \alpha^2 p^2 X_s(p) + M_3 p^2 X_s(p) = C_m(p) \alpha - f_v \alpha^2 p X_s(p) \Leftrightarrow X_s(p) (I_1 \alpha^2 p^2 + M_3 p^2 + f_v \alpha^2 p) = C_m(p) \alpha \Leftrightarrow H(p) = \frac{\alpha}{p ((I_1 \alpha^2 + M_3) p + f_v \alpha^2)} \Leftrightarrow H(p) = \frac{1/(f_v \alpha)}{p \left(\frac{I_1 \alpha^2 + M_3}{f_v \alpha^2} p + 1 \right)}$.

On a alors $K = -20,83$, $\tau = \frac{0,0513 + 0,1}{1,44} = 0,105 \text{ s}$.

Colle 3

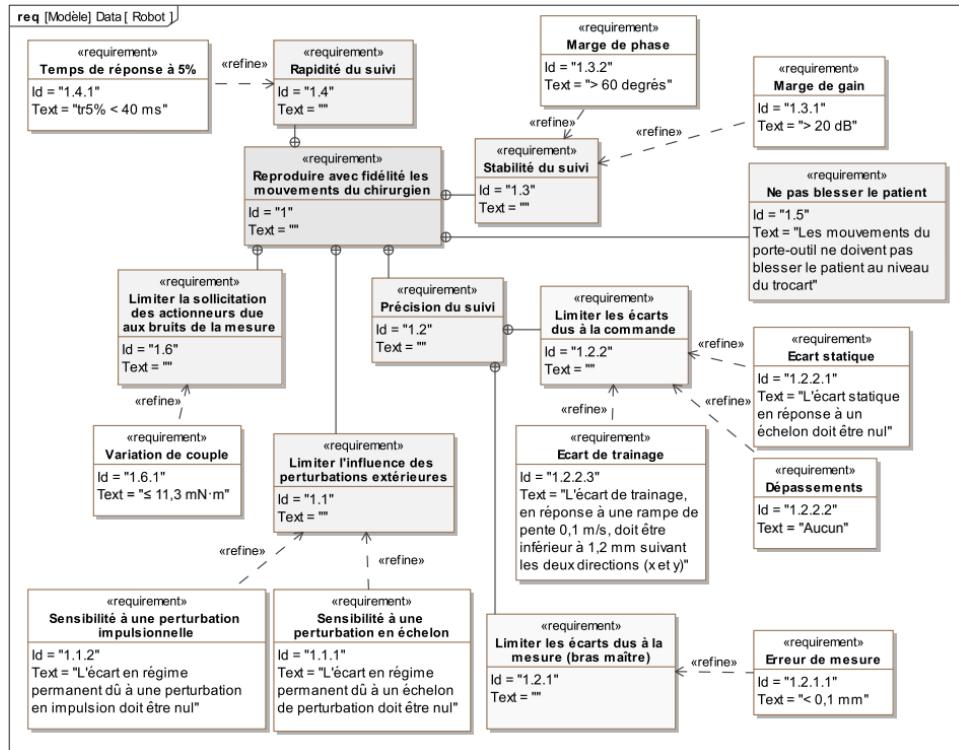
Conception de la commande d'un robot chirurgical – Sujet

CCS PSI 2015.

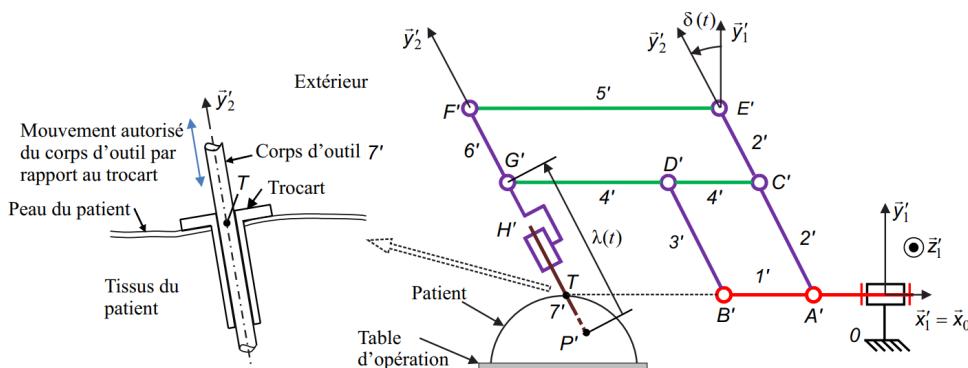
On s'intéresse au bras esclave d'un robot chirurgical.

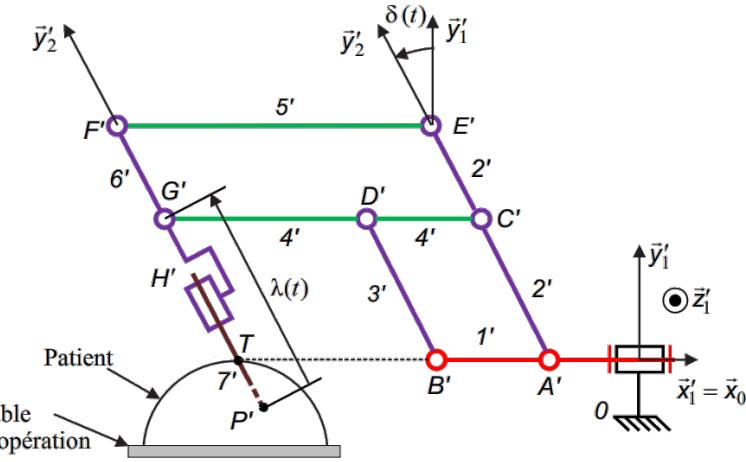
Objectif

Justifier la structure du bras esclave par rapport au cahier des charges.



On donne le schéma cinématique partiel du bras esclave.





Paramétrage et hypothèses

Solide	Caractéristiques	Situation géométrique/commentaires
1'	$\overrightarrow{A'B'} = -h_1 \vec{x}_0$	repère attaché : $R'_1(A', \vec{x}_0, \vec{y}'_1, \vec{z}'_1)$ paramètres d'orientation : $\varphi(t) = (\vec{y}_0, \vec{y}'_1) = (\vec{z}_0, \vec{z}'_1)$
2'		repère attaché : $R'_2(A', \vec{x}'_2, \vec{y}'_2, \vec{z}'_2)$ paramètres d'orientation : $\delta(t) = (\vec{x}'_1, \vec{x}'_2) = (\vec{y}'_1, \vec{y}'_2)$
3'	$\overrightarrow{B'D'} = h_2 \vec{y}'_2$	
4'	$\overrightarrow{D'G'} = -h_4 \vec{x}_0$	
7'	$\overrightarrow{H'P'} = -l_0 \vec{y}'_2$ $\overrightarrow{G'P'} = -\lambda(t) \vec{y}'_2$	repère attaché : $R'_7(H', \vec{x}'_7, \vec{y}'_2, \vec{z}'_7)$ paramètres d'orientation : $\gamma(t) = (\vec{x}'_2, \vec{x}'_7) = (\vec{z}'_2, \vec{z}'_7)$
8'	masse et inertie du motoréducteur (2) négligées inertie autour de l'axe de rotation du moteur négligée rapport de réduction (ou de transmission) : k_2 tel que $ k_2 < 1$ rayon : r'_8	

$$\overrightarrow{F'E'} = \overrightarrow{G'C'} ; \overrightarrow{F'G'} = \overrightarrow{E'C'} ; \overrightarrow{D'B'} = \overrightarrow{C'A'} ; \overrightarrow{D'C'} = \overrightarrow{B'A'}.$$

Le point T est situé à l'intersection des axes (A', \vec{x}_0) et (P', \vec{y}'_2) . Le vecteur vitesse du point T de $7'$ par rapport à 0 , noté $\overrightarrow{V(T, 7'/0)}$, doit être colinéaire à \vec{y}'_2 .

Question 1 Tracer le graphe de liaison.

Question 2 En s'appuyant sur le schéma cinématique, calculer $\overrightarrow{V(P, 7'/0)}$ par dérivation du vecteur position.

Question 3 Exprimer $\overrightarrow{V(T, 7'/0)}$ dans la base $(\vec{x}'_2, \vec{y}'_2, \vec{z}'_2)$ en fonction des données de l'énoncé. Il est conseillé d'utiliser la relation de Varignon en passant par le point P' .

Question 4 Exprimer le torseur cinématique de $7'/0$ réduit en T , par ses composantes dans la base $(\vec{x}'_2, \vec{y}'_2, \vec{z}'_2)$ et donner la liaison équivalente entre $7'$ et 0 au point T .

Question 5 Quelle exigence du cahier des charges (document réponse) justifie cette structure ? Expliquer sans calcul.

Question 6 Mettre à jour le graphe de liaisons et donner le degré d'hyperstatisme du modèle. Vous utiliserez la méthode statique et la méthode cinématique.

Question 7 Quel peut être l'avantage de disposer d'un système hyperstatique ?

Question 8 En conservant l'architecture du mécanisme, proposer des modifications de liaisons permettant de rendre le modèle isostatique.

Colle 3

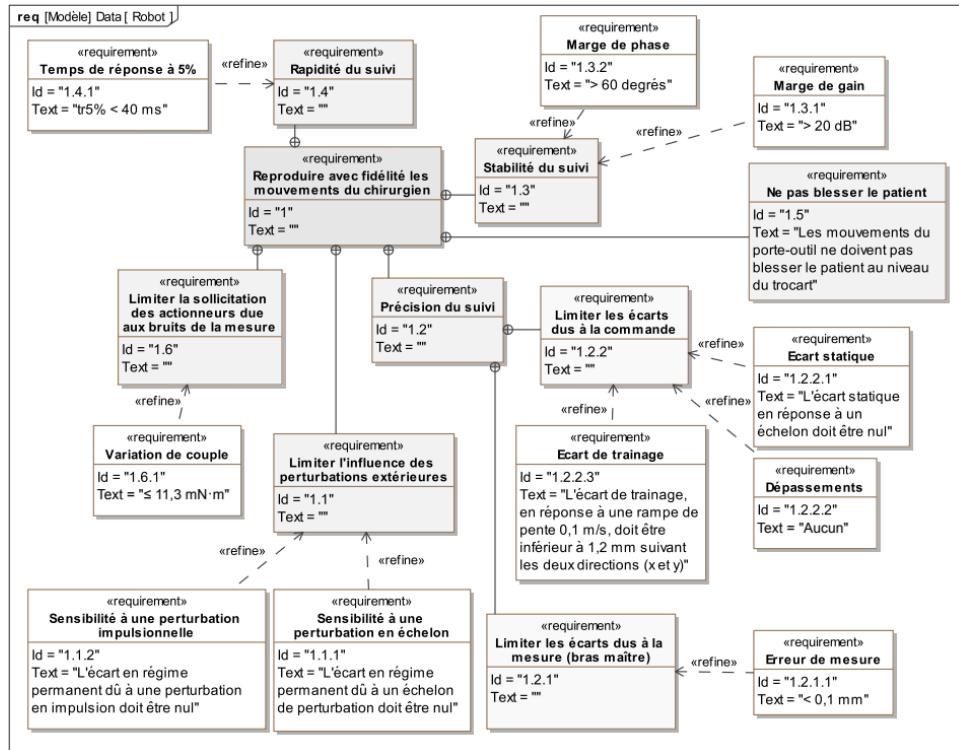
Conception de la commande d'un robot chirurgical – Corrigé

CCS PSI 2015.

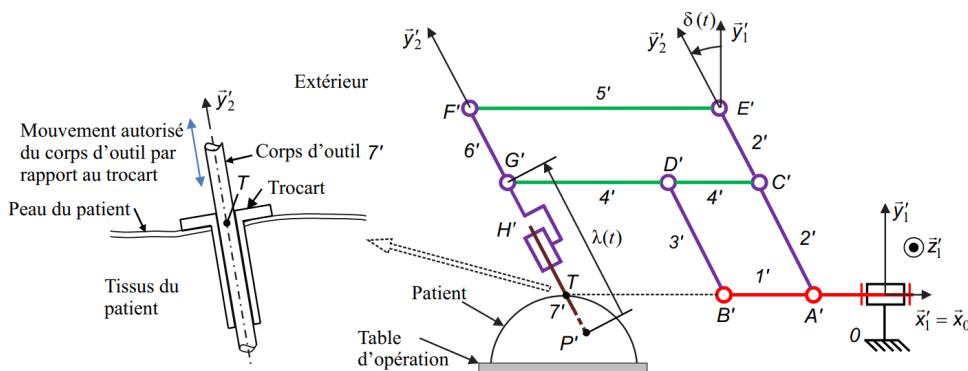
On s'intéresse au bras esclave d'un robot chirurgical.

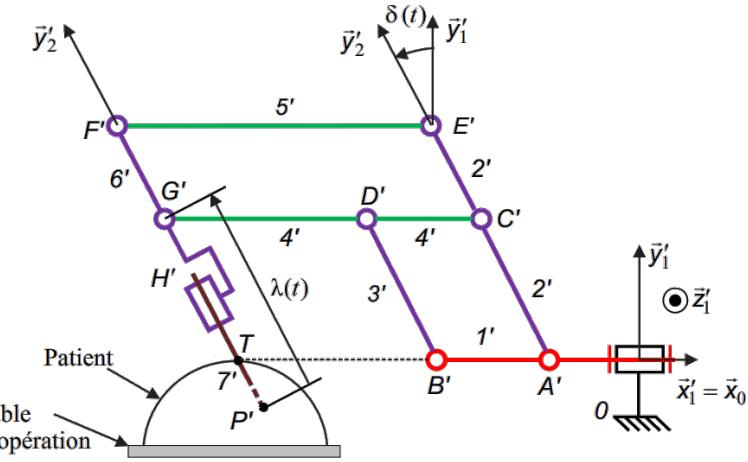
Objectif

Justifier la structure du bras esclave par rapport au cahier des charges.



On donne le schéma cinématique partiel du bras esclave.





Paramétrage et hypothèses

Solide	Caractéristiques	Situation géométrique/commentaires
1'	$\overrightarrow{A'B'} = -h_1 \vec{x}_0$	repère attaché : $R'_1(A', \vec{x}_0, \vec{y}'_1, \vec{z}'_1)$ paramètres d'orientation : $\varphi(t) = (\vec{y}_0, \vec{y}'_1) = (\vec{z}_0, \vec{z}'_1)$
2'		repère attaché : $R'_2(A', \vec{x}'_2, \vec{y}'_2, \vec{z}'_2)$ paramètres d'orientation : $\delta(t) = (\vec{x}'_1, \vec{x}'_2) = (\vec{y}'_1, \vec{y}'_2)$
3'	$\overrightarrow{B'D'} = h_2 \vec{y}'_2$	
4'	$\overrightarrow{D'G'} = -h_4 \vec{x}_0$	
7'	$\overrightarrow{H'P'} = -l_0 \vec{y}'_2$ $\overrightarrow{G'P'} = -\lambda(t) \vec{y}'_2$	repère attaché : $R'_7(H', \vec{x}'_7, \vec{y}'_2, \vec{z}'_7)$ paramètres d'orientation : $\gamma(t) = (\vec{x}'_2, \vec{x}'_7) = (\vec{z}'_2, \vec{z}'_7)$
8'	masse et inertie du motoréducteur (2) négligées inertie autour de l'axe de rotation du moteur négligée rapport de réduction (ou de transmission) : k_2 tel que $ k_2 < 1$ rayon : r'_8	

$$\overrightarrow{F'E'} = \overrightarrow{G'C'} ; \overrightarrow{F'G'} = \overrightarrow{E'C'} ; \overrightarrow{D'B'} = \overrightarrow{C'A'} ; \overrightarrow{D'C'} = \overrightarrow{B'A'}.$$

Le point T est situé à l'intersection des axes (A', \vec{x}_0) et (P', \vec{y}'_2) . Le vecteur vitesse du point T de $7'$ par rapport à 0, noté $\overrightarrow{V(T, 7'/0)}$, doit être colinéaire à \vec{y}'_2 .

Question 1 Tracer le graphe de liaison.

Question 2 En s'appuyant sur le schéma cinématique, calculer $\overrightarrow{V(P, 7'/0)}$ par dérivation du vecteur position.

Question 3 Exprimer $\overrightarrow{V(T, 7'/0)}$ dans la base $(\vec{x}'_2, \vec{y}'_2, \vec{z}'_2)$ en fonction des données de l'énoncé. Il est conseillé d'utiliser la relation de Varignon en passant par le point P' .

Question 4 Exprimer le torseur cinématique de $7'/0$ réduit en T , par ses composantes dans la base $(\vec{x}'_2, \vec{y}'_2, \vec{z}'_2)$ et donner la liaison équivalente entre $7'$ et 0 au point T .

Question 5 Quelle exigence du cahier des charges (document réponse) justifie cette structure ? Expliquer sans calcul.

Question 6 Mettre à jour le graphe de liaisons et donner le degré d'hyperstatisme du modèle. Vous utiliserez la méthode statique et la méthode cinématique.

Question 7 Quel peut être l'avantage de disposer d'un système hyperstatique ?

Question 8 En conservant l'architecture du mécanisme, proposer des modifications de liaisons permettant de rendre le modèle isostatique.