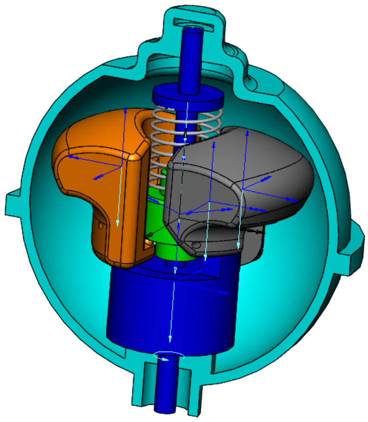
Application 0
Régulateur centrifuge – Corrigé

C. Gamelon & P. Dubois.

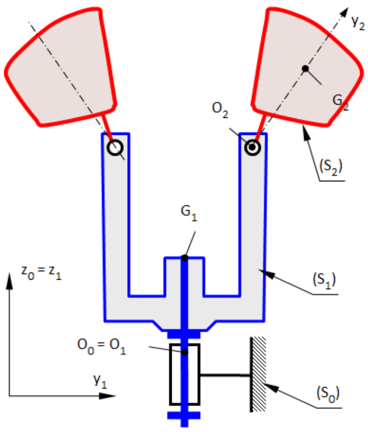
C1-05

C2-09

On considère le mécanisme de la figure ci-contre, qui représente le régulateur centrifuge utilisé dans la direction assistée « DIRAVI » de CITROËN. Ce système, dont la fréquence de rotation est liée à la vitesse du véhicule, agit sur un circuit hydraulique et permet de faire varier l'assistance en fonction de la vitesse. Considérons uniquement le rotor (S_1) et la masselotte (S_2) représentés schématiquement ci-contre.

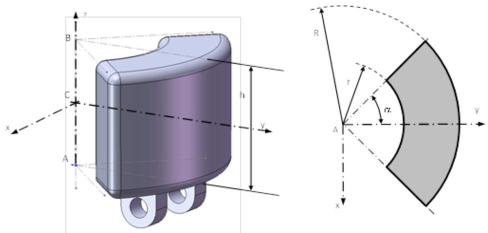


- (S_1) est en liaison pivot d'axe $\left(O_1, \overrightarrow{z_0}\right)$ avec (S_0).
- (S_2) est en liaison pivot d'axe $\left(O_2, \overrightarrow{x_1}\right)$ avec (S_1).
- $\left(\overrightarrow{x_0}, \overrightarrow{x_1}\right) = \left(\overrightarrow{y_0}, \overrightarrow{y_1}\right) = \theta_1$.
- $\left(\overrightarrow{y_1}, \overrightarrow{y_2}\right) = \left(\overrightarrow{z_1}, \overrightarrow{z_2}\right) = \theta_2$.
- $\overrightarrow{O_0G_1} = h_1\overrightarrow{z_0}$.
- $\overrightarrow{O_0O_2} = d_1\overrightarrow{z_0} + L_1\overrightarrow{y_1}$.
- $\overrightarrow{O_2G_2} = L_2\overrightarrow{y_2}$.



Pour chacun des solides S_i on note m_i la masse, $I_{G_i}(S_i) = \begin{pmatrix} A_i & -F_i & -E_i \\ -F_i & B_i & -D_i \\ -E_i & -D_i & C_i \end{pmatrix}_{B_i}$.

On note $E = \{S_1, S_2\}$. Une vue 3D de la masselotte est donnée ci-dessous.



Question 1 Indiquer, sans développer de calculs, quelles sont les particularités des matrices d'inertie des solides (1) et (2).

Correction

Le solide 1 est axisymétrique. En tout point de l'axe du solide, la matrice d'inertie sera diagonale. On a donc $I_{O_1}(S_1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{B_1}$.

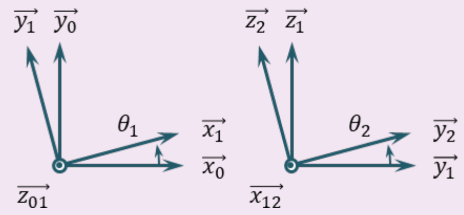
Le solide 2 admet le plan $\left(\overrightarrow{y_2}, \overrightarrow{z_2}\right)$ comme plan de symétrie. Les produits d'inertie dépendant de x sont nuls. On a donc $I_{G_2}(S_2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & -D_2 \\ 0 & -D_2 & C_2 \end{pmatrix}_{B_2}$.

Afin de moins alourdir les calculs, on suppose constantes les vitesse de rotation $\dot{\theta}_1$ et $\dot{\theta}_2$.

Question 2 Discuter de la pertinence de ces hypothèses. Vous pourrez éventuellement les remettre en cause.

Question 3 Déterminer le torseur dynamique $\{\mathscr{D}(S_1/R_0)\}$ en O_1 et le torseur dynamique $\{\mathscr{D}(S_2/R_0)\}$ en O_2.

Correction



Mouvement du solide 1/0

On a : $\{\mathcal{V}(S_1/R_0)\} = \left\{ \begin{array}{c} \dot\theta_1\overrightarrow{z_1} \\ \overrightarrow{0} \end{array} \right\}_{G_1} = \left\{ \begin{array}{c} \dot\theta_1\overrightarrow{z_1} \\ \overrightarrow{0} \end{array} \right\}_{O_1}$.

O_1 est un point fixe dans R_0.

$\{\mathscr{C}(S_1/R_0)\} = \left\{ \begin{array}{c} \overrightarrow{0} \\ I_{O_1}(S_1)\overrightarrow{\Omega(S_1/R_0)} \end{array} \right\}_{O_1} = \left\{ \begin{array}{c} \overrightarrow{0} \\ C_1\dot\theta_1\overrightarrow{z_1} \end{array} \right\}_{O_1}$ et $\{\mathscr{D}(S_1/R_0)\} = \left\{ \begin{array}{c} \overrightarrow{0} \\ C_1\ddot\theta_1\overrightarrow{z_1} \end{array} \right\}_{O_1}$.

Mouvement du solide 2/0

On a : $\{\mathcal{V}(S_2/R_0)\} = \left\{ \begin{array}{c} \dot\theta_1\overrightarrow{z_1} + \dot\theta_2\overrightarrow{x_2} \\ \overrightarrow{V(G_2, S_2/R_0)} \end{array} \right\}_{G_2} = \left\{ \begin{array}{c} \dot\theta_1\overrightarrow{z_1} + \dot\theta_2\overrightarrow{x_2} \\ L_2\dot\theta_2\overrightarrow{z_2} - \dot\theta_1 L_1\overrightarrow{x_1} \end{array} \right\}_{G_2}$.

$\overrightarrow{V(G_2, S_2/R_0)} = \overrightarrow{V(G_2, S_2/S_1)} + \overrightarrow{V(G_2, S_1/R_0)}$

$= \left(\underbrace{\overrightarrow{V(O_2, S_2/S_1)}}_{\overrightarrow{0}} + \overrightarrow{G_2O_2} \wedge \overrightarrow{\Omega(S_2/S_1)} \right) + \left(\underbrace{\overrightarrow{V(O_0, S_1/R_0)}}_{\overrightarrow{0}} + \overrightarrow{G_2O_0} \wedge \overrightarrow{\Omega(S_1/R_0)} \right)$

$= \left(-L_2\overrightarrow{y_2} \wedge \dot\theta_2\overrightarrow{x_2}\right) + \left(-\left(d_1\overrightarrow{z_0} + L_1\overrightarrow{y_1} + L_2\overrightarrow{y_2}\right) \wedge \dot\theta_1\overrightarrow{z_1}\right) = L_2\dot\theta_2\overrightarrow{z_2} - \dot\theta_1\left(L_1 + L_2\cos\theta_2\right)\overrightarrow{x_1}$

G_2 est le centre de gravité de S_2.

$\{\mathscr{C}(S_2/R_0)\} = \left\{ \begin{array}{c} m_2\left(L_2\dot\theta_2\overrightarrow{z_2} - \dot\theta_1\left(L_1 + L_2\cos\theta_2\right)\overrightarrow{x_1}\right) \\ I_{G_2}(S_2)\overrightarrow{\Omega(S_2/R_0)} \end{array} \right\}_{G_2}$

$\overrightarrow{\Omega(S_2/R_0)} = \dot\theta_1\overrightarrow{z_1} + \dot\theta_2\overrightarrow{x_2} = \dot\theta_1\left(\cos\theta_2\overrightarrow{z_2} + \sin\theta_2\overrightarrow{y_2}\right) + \dot\theta_2\overrightarrow{x_2}$

$I_{G_2}(S_2)\overrightarrow{\Omega(S_2/R_0)} = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & -D_2 \\ 0 & -D_2 & C_2 \end{pmatrix}_{B_2} \begin{pmatrix} \dot\theta_2 \\ \dot\theta_1\sin\theta_2 \\ \dot\theta_1\cos\theta_2 \end{pmatrix}_{B_2} = \begin{pmatrix} A_2\dot\theta_2 \\ B_2\dot\theta_1\sin\theta_2 - D_2\dot\theta_1\cos\theta_2 \\ -D_2\dot\theta_1\sin\theta_2 + C_2\dot\theta_1\cos\theta_2 \end{pmatrix}_{B_2}$

$\{\mathscr{D}(S_2/R_0)\} = \left\{ \begin{array}{c} m_2\overrightarrow{\Gamma(G_2, S_2/R_0)} \\ \left[\dfrac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t}\left(I_{G_2}(S_2)\overrightarrow{\Omega(S_2/R_0)}\right)\right]_{R_0} \end{array} \right\}_{G_2}$

$\overrightarrow{\Gamma(G_2, S_2/R_0)} = \left[\dfrac{\mathrm{d}\left(L_2\dot\theta_2\overrightarrow{z_2} - \dot\theta_1\left(L_1 + L_2\cos\theta_2\right)\overrightarrow{x_1}\right)}{\mathrm{d}t}\right]_{R_0}$

$= L_2\ddot\theta_2\overrightarrow{z_2} + L_2\dot\theta_2\left(\dot\theta_1\sin\theta_2\overrightarrow{x_{1,2}} - \dot\theta_2\overrightarrow{y_2}\right) - \ddot\theta_1\left(L_1 + L_2\cos\theta_2\right)\overrightarrow{x_1} - \dot\theta_1\left(-L_2\dot\theta_2\sin\theta_2\right)\overrightarrow{x_1} - \dot\theta_1^2\left(L_1 + L_2\cos\theta_2\right)\overrightarrow{y_1}$

$= L_2\ddot\theta_2\overrightarrow{z_2} - L_2\dot\theta_2^2\overrightarrow{y_2} + \left(2L_2\dot\theta_1\dot\theta_2\sin\theta_2 - \ddot\theta_1\left(L_1 + L_2\cos\theta_2\right)\right)\overrightarrow{x_1} - \dot\theta_1^2\left(L_1 + L_2\cos\theta_2\right)\overrightarrow{y_1}$

$\left[\dfrac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t}I_{G_2}(S_2)\overrightarrow{\Omega(S_2/R_0)}\right]_{R_0} = \ldots$

$$= \begin{pmatrix} A_2\ddot{\theta}_2 \\ B_2\ddot{\theta}_1 \sin\theta_2 - D_2\ddot{\theta}_1 \cos\theta_2 + B_2\dot{\theta}_1\dot{\theta}_2 \cos\theta_2 + D_2\dot{\theta}_1\dot{\theta}_2 \sin\theta_2 \\ -D_2\ddot{\theta}_1 \sin\theta_2 + C_2\ddot{\theta}_1 \cos\theta_2 - D_2\dot{\theta}_1\dot{\theta}_2 \cos\theta_2 - C_2\dot{\theta}_1\dot{\theta}_2 \sin\theta_2 \end{pmatrix}_{B_2}$$

$$+A_2\dot{\theta}_2\dot{\theta}_1\overrightarrow{y_1} + \left(B_2\dot{\theta}_1 \sin\theta_2 - D_2\dot{\theta}_1\cos\theta_2\right)\left(-\dot{\theta}_1\cos\theta_2\overrightarrow{x_1} + \dot{\theta}_2\overrightarrow{z_2}\right) + \left(-D_2\dot{\theta}_1\sin\theta_2 + C_2\dot{\theta}_1\cos\theta_2\right)\left(\dot{\theta}_1\sin\theta_2\overrightarrow{x_{1,2}} - \dot{\theta}_2\overrightarrow{y_2}\right)$$

$$\left[\frac{\mathrm{d}\overrightarrow{z_2}}{\mathrm{d}t}\right]_{R_0} = \left[\frac{\mathrm{d}\overrightarrow{z_2}}{\mathrm{d}t}\right]_{R_2} + \overrightarrow{\Omega\left(S_2/R_0\right)} \wedge \overrightarrow{z_2} = \left(\dot{\theta}_1\overrightarrow{z_1} + \dot{\theta}_2\overrightarrow{x_2}\right) \wedge \overrightarrow{z_2} = \dot{\theta}_1\sin\theta_2\overrightarrow{x_{1,2}} - \dot{\theta}_2\overrightarrow{y_2}$$

$$\left[\frac{\mathrm{d}\overrightarrow{y_2}}{\mathrm{d}t}\right]_{R_0} = \left[\frac{\mathrm{d}\overrightarrow{y_2}}{\mathrm{d}t}\right]_{R_2} + \overrightarrow{\Omega\left(S_2/R_0\right)} \wedge \overrightarrow{y_2} = \left(\dot{\theta}_1\overrightarrow{z_1} + \dot{\theta}_2\overrightarrow{x_2}\right) \wedge \overrightarrow{y_2} = -\dot{\theta}_1\cos\theta_2\overrightarrow{x_1} + \dot{\theta}_2\overrightarrow{z_2}$$

$$\left[\frac{\mathrm{d}\overrightarrow{x_2}}{\mathrm{d}t}\right]_{R_0} = \left[\frac{\mathrm{d}\overrightarrow{x_1}}{\mathrm{d}t}\right]_{R_0} = \left[\frac{\mathrm{d}\overrightarrow{x_1}}{\mathrm{d}t}\right]_{R_1} + \overrightarrow{\Omega\left(S_1/R_0\right)} \wedge \overrightarrow{x_1} = \dot{\theta}_1\overrightarrow{z_1} \wedge \overrightarrow{x_1} = \dot{\theta}_1\overrightarrow{y_1}$$

Question 4 Déterminer $\overrightarrow{\delta\left(O_2, 2/0\right)} \cdot \overrightarrow{x_2}$.

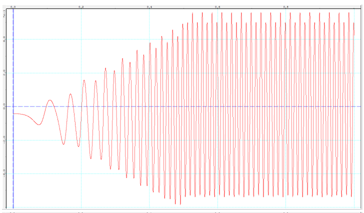
Correction

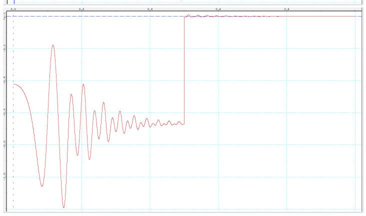
$$\overrightarrow{\delta\left(O_2, 2/0\right)} \cdot \overrightarrow{x_2}$$
$$= \left(\overrightarrow{\delta\left(G_2, 2/0\right)} + \overrightarrow{O_2G_2} \wedge M_2\overrightarrow{\Gamma\left(G_2, 2/0\right)}\right) \cdot \overrightarrow{x_2}$$
$$= \left(\left[\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t} I_{G_2}\left(S_2\right)\overrightarrow{\Omega\left(S_2/R_0\right)}\right]_{R_0} + \overrightarrow{O_2G_2} \wedge M_2\overrightarrow{\Gamma\left(G_2, 2/0\right)}\right) \cdot \overrightarrow{x_2}$$
$$\left[\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t} I_{G_2}\left(S_2\right)\overrightarrow{\Omega\left(S_2/R_0\right)} \cdot \overrightarrow{x_2}\right]_{R_0} = \left[\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t} I_{G_2}\left(S_2\right)\overrightarrow{\Omega\left(S_2/R_0\right)}\right]_{R_0} \cdot \overrightarrow{x_2} + \left[\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t} I_{G_2}\left(S_2\right)\overrightarrow{\Omega\left(S_2/R_0\right)} \cdot \overrightarrow{x_2}\right]_{R_0}$$

Question 5 Comment pourrait-on déterminer le torseur dynamique $\left\{\mathscr{D}\left(E/R_0\right)\right\}$ en O_2 ?

Question 6 Donner une méthode qui permettrait d'obtenir le couple moteur nécessaire à la mise en mouvement du régulateur.

Pour mettre en mouvement le régulateur on réalise une montée en vitesse de 0 à 2000 tours par minute en 0,5 seconde. On reste ensuite à vitesse constante. On donne le résultats de deux simulation permettant de calculer le couple nécessaire à la mise en mouvement du régulateur : la première sans frottement dans la liaison entre S_1 et S_2 (couple maximal 0,46 Nm) , une seconde avec frottement (couple maximal 0,1 Nm).





Question 7 Commenter ces résultats.