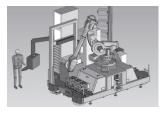
# TD 02



## Cellule d'assemblage pour avion Falcon

D'après concours E3A - PSI 2015.

Savoirs et compétences :

## Mise en situation

# Sélectionner les fixations – Exigence 1.1

Critères à respecter pour l'exigence 1.2

Choix d'une architecture de la chaine de transmission

**Question** 1 Proposer sous la forme d'un schéma une autre solution permettant le déplacement du chariot. La conversion de l'énergie électrique en énergie mécanique par un moteur doit être conservée.

Correction Utilisation d'un système vis-écrou.

## Détermination de l'inertie équivalente

**Question** 2 À partir des grandeurs définies déterminer l'expression littérale de l'inertie équivalente J<sub>eq</sub> de l'en $semble \Sigma = \{moteur + r\'educteur + poulies + chariot\}$  ramenée sur l'arbre moteur. Cette inertie équivalente est définie par  $E_c(\Sigma) = 1/2 J_{eq} \omega_m^2$ .

**Correction**  $\mathscr{E}_c(\Sigma) = \mathscr{E}_c(\text{moteur}) + \mathscr{E}_c(\text{réducteur}) +$  $\mathcal{E}_c(\text{poulies}) + \mathcal{E}_c(\text{chariot}).$ 

- $\mathcal{E}_c(\text{moteur}) = 1/2 J_m \omega_m^2$ ;
- $\mathcal{E}_c(\text{r\'educteur}) = 1/2 J_{\text{red}} \omega_m^2$ ;
- $\mathcal{E}_c(\text{poulies}) = 1/2(J_{Pm} + J_{PR})\omega_{\text{red}}^2 = 1/2(J_{Pm} + J_{PR})\omega_{\text{red}}^2$  $J_{\rm PR})\lambda^2\omega_m^2$ ;
- $\mathcal{E}_c(\text{chariot}) = 1/2MV^2 = 1/2MR_n^2 \lambda^2 \omega_m^2$ .

On a donc  $J_{\text{eq}} = MR_n^2 \lambda^2 + (J_{\text{Pm}} + J_{\text{PR}})\dot{\lambda}^2 + J_{\text{red}} + J_m$ .

**Question** 3 Déterminer la valeur numérique de l'expression précédente.

Correction  $J_{eq} = 0.0068 \,\mathrm{kg} \,\mathrm{m}^2$ 

## Modèle de connaissance du moteur à courant continu

Objectif L'objectif de cette partie est d'établir un modèle de la motorisation de l'axe afin de simuler un déplacement.

**Question** 4 À partir des équations du moteur à courant continu, réaliser le schéma bloc du moteur à courant continu.

## Correction

**Question** 5 En considérant que  $C_R(p) = 0$ , déterminer la fonction de transfert  $H_M(p) = \frac{\Omega_m(p)}{U(p)}$  sous sa forme ca-

#### Correction

Question 6 Montrer que la fonction de transfert  $H_M(p)$  peut se mettre sous la forme  $H_M(p) =$  $\frac{1}{K_C K_e + R J_{eq} p + L J_{eq} p^2}$ . Justifier la réponse. Pour cette question, la valeur numérique de  $J_{eq}$  considérée sera  $J_{eq}$  =  $7 \times 10^{-3} \text{kg} \, \text{m}^2$  indépendamment du résultat numérique calculé précédemment.

## Correction

**Question** 7 *Montrer qu'avec l'expression,*  $H_M(p)$  *peut* s'écrire sous la forme  $H_M(p) = \frac{K_M}{(1 + T_E p)(1 + T_M p)}$  avec  $T_E < T_M$ .

#### Correction

# Étude de l'asservissement en position de l'axe

## Modélisation de l'asservissement en position

**Question** 8 *Quelle doit être la valeur de*  $K_G$  *pour assurer* un asservissement correct (c'est-à-dire l'écart arepsilon doit être nul si la position de l'axe est identique à la consigne)?

#### Correction

9 Donner le schéma bloc de l'asservisse-Question ment.

## Correction



## Étude du modèle simplifié

**Question 10** Donner l'expression de Y(p).

## Correction

**Question 11** On souhaite déterminer l'erreur en position du système. Calculer l'écart statique pour  $C(p) = K_p$  puis  $C(p) = \frac{K_i}{p}$ .

## Correction

**Question 12** On souhaite que lorsque le système se déplace à vitesse constante, l'erreur sur la vitesse atteinte par le système soit nulle. Quelle sollicitation doit-on utiliser. Calculer l'écart statique pour  $C(p) = K_p$  puis  $C(p) = \frac{K_i}{n}$ .

## Correction

Question 13 Conclure.

## Correction

**Question 14** Conclure sur la conformité au cahier des charges du système ainsi réglé.

## Correction

**Question 15** Tracer de diagramme de Bode.

## Correction

**Question 16** Tracer le diagramme de Bode de la fonction de transfert en boucle ouverte pour C(p) = 1. Déterminer les marges de phase et les marges de gain.

#### Correction

**Question 17** Tracer le diagramme de Bode de la fonction de transfert en boucle ouverte pour  $C(p) = \frac{1}{p}$ . Déterminer les marges de phase et les marges de gain.

## Correction

# Vérification des performances de l'axe du magasin de rivets

**Question 18** À partir des relevés ci-dessous, conclure sur le respect des exigences fonctionnelles de l'axe du magasin de stockage des rivets (Exigence 1.1).

## Correction