

TD 05



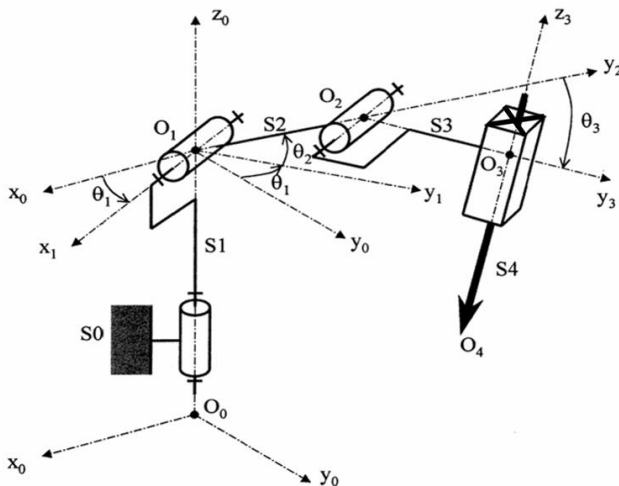
Robot de peinture **

Pôle Chateaubriand - Joliot Curie

Savoirs et compétences :

Mise en situation

On s'intéresse à un robot soudeur dont le schéma cinématique lié à cette étude est proposé ci-dessous. Sur ce schéma, les « flèches » au dessus des vecteurs unitaires ne sont pas représentées.



Ce robot est constitué de cinq solides :

- le bâti 0, fixé au sol de l'atelier, de repère associé $\mathcal{R}_0 = (O_0, \vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$ tel que \vec{z}_0 vertical ascendant ;
- le fût 1, de repère associé $\mathcal{R}_1 = (O_1, \vec{x}_1, \vec{y}_1, \vec{z}_1)$ tel que $\vec{z}_1 = \vec{z}_0$;
- le bras 2, de repère associé $\mathcal{R}_2 = (O_2, \vec{x}_2, \vec{y}_2, \vec{z}_2)$ tel que $\vec{x}_1 = \vec{x}_2$;
- l'avant-bras 3, de repère associé $\mathcal{R}_3 = (O_3, \vec{x}_3, \vec{y}_3, \vec{z}_3)$ tel que $\vec{x}_2 = \vec{x}_3$;
- la buse 4, de repère associé $\mathcal{R}_4 = (O_4, \vec{x}_4, \vec{y}_4, \vec{z}_4)$ tel que $\mathcal{R}_4 = \mathcal{R}_3$.

Chaque articulation possède son propre actionneur, le mouvement qui lui est associé peut donc être réalisé indépendamment des autres.

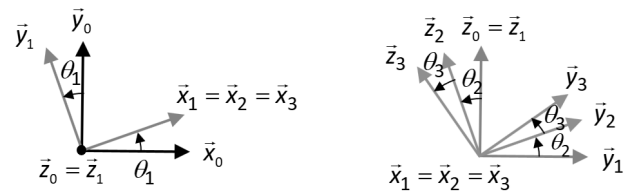
Paramètres du mouvement :

- $\theta_1 = (\vec{x}_0, \vec{x}_1)$;
- $\theta_2 = (\vec{y}_1, \vec{y}_2)$;
- $\theta_3 = (\vec{y}_2, \vec{y}_3)$;
- $\vec{O_3O_4} = \lambda \vec{z}_3$.

Caractéristiques géométriques :

- $\vec{O_0O_1} = L_1 \vec{z}_0$;
- $\vec{O_1O_2} = L_2 \vec{y}_2$;
- $\vec{O_2O_3} = L_3 \vec{y}_3$.

Les figures de changement de base sont donnés ci-dessous.



On donne ci-dessous un extrait du cahier des charges :

- Ex1 : afin d'assurer la sécurité de l'environnement, la buse doit rester en permanence à l'intérieur d'une sphère de centre O_0 et de rayon R .
- Ex2 : en phase d'utilisation normale, la buse doit se déplacer par rapport au bâti suivant la droite (O_0, \vec{y}_0) : réalisation d'un cordon de soudure linéaire.
- Ex3 : pour que le cordon de soudure linéaire suivant \vec{y}_0 soit correctement réalisé, l'orientation de la buse 4 par rapport à la direction verticale doit être constante, et la vitesse de la buse doit être constante : V .

Objectif Déterminer les relations à imposer entre les valeurs instantanées des paramètres de mouvement et de leurs dérivées lors de la réalisation d'un cordon de soudure.

Question 1 Préciser une condition sur le vecteur position du point O_4 dans le repère lié à 0 qui traduit l'exigence Ex1 du cahier des charges. En déduire une relation à imposer aux paramètres de mouvement.

Question 2 Préciser deux conditions sur le vecteur position du point O_4 dans le repère lié à 0 qui traduisent l'exigence Ex2 du cahier des charges. En déduire une relation à imposer aux paramètres de mouvement.

Question 3 Déterminer le torseur $\{\mathcal{V}(4/0)\}$ au point O_4 .

Question 4 Déterminer le torseur $\{\mathcal{V}(4/0)\}_{impose}$ qui traduit l'exigence Ex3.

Question 5 On se place dans le cas où le moteur de l'articulation entre 0 et 1 est arrêté dans la position $\theta_1 = 0$, traduire alors la condition $\{\mathcal{V}(4/0)\} = \{\mathcal{V}(4/0)\}_{impose}$ en deux relations vectorielles.

Question 6 En déduire 3 relations scalaires imposées entre les paramètres de mouvement et/ou leurs dérivées.

TD 05



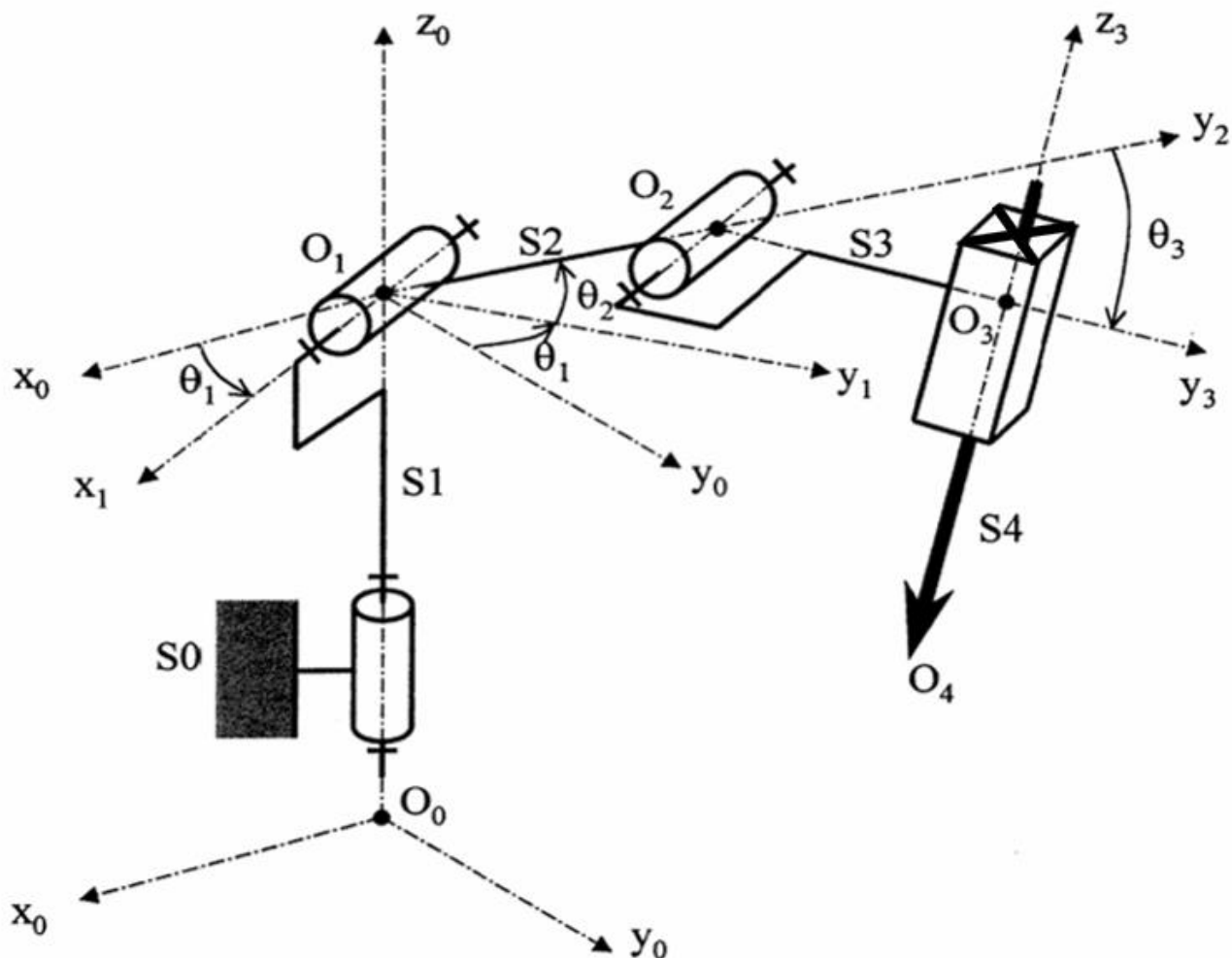
Robot de peinture **

Pôle Chateaubriand - Joliot Curie

Savoirs et compétences :

Mise en situation

On s'intéresse à un robot soudeur dont le schéma cinématique lié à cette étude est proposé ci-dessous. Sur ce schéma, les « flèches » au dessus des vecteurs unitaires ne sont pas représentées.



Ce robot est constitué de cinq solides :

- le bâti 0, fixé au sol de l'atelier, de repère associé $\mathcal{R}_0 = (O_0, \vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$ tel que \vec{z}_0 vertical ascendant ;
- le fût 1, de repère associé $\mathcal{R}_1 = (O_1, \vec{x}_1, \vec{y}_1, \vec{z}_1)$ tel que $\vec{z}_1 = \vec{z}_0$;
- le bras 2, de repère associé $\mathcal{R}_2 = (O_2, \vec{x}_2, \vec{y}_2, \vec{z}_2)$ tel que $\vec{x}_1 = \vec{x}_2$;
- l'avant-bras 3, de repère associé $\mathcal{R}_3 = (O_3, \vec{x}_3, \vec{y}_3, \vec{z}_3)$ tel que $\vec{x}_2 = \vec{x}_3$;
- la buse 4, de repère associé $\mathcal{R}_4 = (O_4, \vec{x}_4, \vec{y}_4, \vec{z}_4)$ tel que $\mathcal{B}_4 = \mathcal{B}_3$.

Chaque articulation possède son propre actionneur, le mouvement qui lui est associé peut donc être réalisé indépendamment des autres.

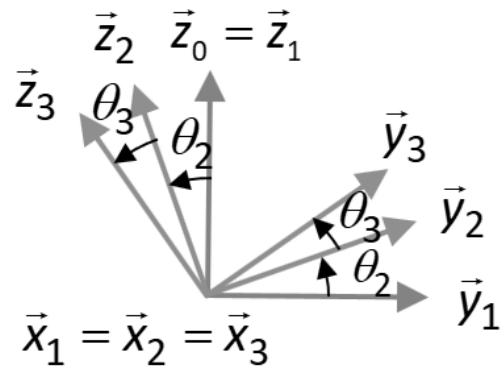
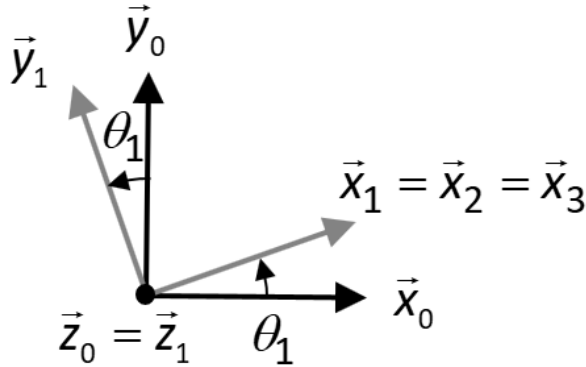
Paramètres du mouvement :

- $\theta_1 = (\vec{x}_0, \vec{x}_1)$;
- $\theta_2 = (\vec{y}_1, \vec{y}_2)$;
- $\theta_3 = (\vec{y}_2, \vec{y}_3)$;
- $\vec{O}_3\vec{O}_4 = \lambda \vec{z}_3$.

Caractéristiques géométriques :

- $\vec{O}_0\vec{O}_1 = L_1 \vec{z}_0$;
- $\vec{O}_1\vec{O}_2 = L_2 \vec{y}_2$;
- $\vec{O}_2\vec{O}_3 = L_3 \vec{y}_3$.

Les figures de changement de base sont donnés ci-dessous.



On donne ci-dessous un extrait du cahier des charges :

- Ex1 : afin d'assurer la sécurité de l'environnement, la buse doit rester en permanence à l'intérieur d'une sphère de centre O_0 et de rayon R .
- Ex2 : en phase d'utilisation normale, la buse doit se déplacer par rapport au bâti suivant la droite (O_0, \vec{y}_0) : réalisation d'un cordon de soudure linéaire.
- Ex3 : pour que le cordon de soudure linéaire suivant \vec{y}_0 soit correctement réalisé, l'orientation de la buse 4 par rapport à la direction verticale doit être constante, et la vitesse de la buse doit être constante : V .

Objectif Déterminer les relations à imposer entre les valeurs instantanées des paramètres de mouvement et de leurs dérivées lors de la réalisation d'un cordon de soudure.

Question 1 Préciser une condition sur le vecteur position du point O_4 dans le repère lié à 0 qui traduit l'exigence Ex1 du cahier des charges. En déduire une relation à imposer aux paramètres de mouvement.

Question 2 Préciser deux conditions sur le vecteur position du point O_4 dans le repère lié à 0 qui traduisent l'exigence Ex2 du cahier des charges. En déduire une relation à imposer aux paramètres de mouvement.

Question 3 Déterminer le torseur $\{\mathcal{V}(4/0)\}$ au point O_4 .

Question 4 Déterminer le torseur $\{\mathcal{V}(4/0)\}_{impose}$ qui traduit l'exigence Ex3.

Question 5 On se place dans le cas où le moteur de l'articulation entre 0 et 1 est arrêté dans la position $\theta_1 = 0$, traduire alors la condition $\{\mathcal{V}(4/0)\} = \{\mathcal{V}(4/0)\}_{impose}$ en deux relations vectorielles.

Question 6 En déduire 3 relations scalaires imposées entre les paramètres de mouvement et/ou leurs dérivées.