Modéliser le comportement des systèmes mécaniques dans le but d'établir une loi de comportement ou de déterminer des actions mécaniques en utilisant le PFD

Chapitre 1 – Introduction à la dynamique du solide indéformable

Application 1

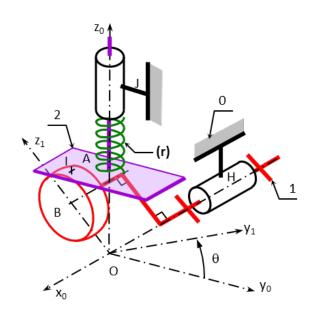
Application – Pompe à plateau

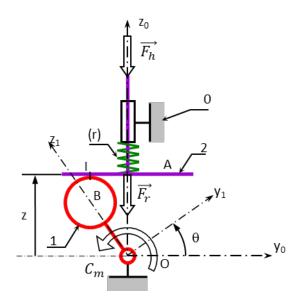
C. Gamelon & P. Dubois

Savoirs et compétences :

- Res1.C2: principe fondamental de la dynamique;
- Res1.C1.SF1: proposer une démarche permettant la détermination de la loi de mouvement.

Considérons le mécanisme de pompe représenté sur la figure ci-dessous.





L'arbre excentrique (1), animé d'un mouvement de ro-

Xavier Pessoles

tation autour de l'axe $(O, \overrightarrow{x_0})$ horizontal, agit sur le piston (2) en liaison pivot glissant d'axe $(O, \overrightarrow{z_0})$ avec le bâti (0). Pendant la phase de descente du piston (2), le contact ponctuel en I avec l'excentrique est maintenu par un ressort (r).

Paramétrage

Le repère $(O; \overrightarrow{x_0}, \overrightarrow{y_0}, \overrightarrow{z_0})$ lié au bâti (0) est supposé galiléen. Le repère $(O; \overrightarrow{x_1}, \overrightarrow{y_1}, \overrightarrow{z_1})$ est lié à l'arbre excentrique (1). On a de plus:

- $(\overrightarrow{y_0}, \overrightarrow{y_1}) = (\overrightarrow{z_0}, \overrightarrow{z_1}) = \theta$;
- $\overrightarrow{OB} = e \overrightarrow{z_1}$;
- $\overrightarrow{BI} = R \overrightarrow{z_0}$; $\overrightarrow{OA} = z \overrightarrow{z_0}$.

Les liaisons pivot entre (0) et (1), ponctuelle entre (1) et (2), et pivot glissant entre (0) et (2) sont supposées sans frottement. Le solide (1) possède un moment d'inertie I_1 par rapport à l'axe $(O, \overrightarrow{x_0})$. Le piston (2) possède une masse m_2 . Le ressort (r), de raideur k, est toujours comprimé. Pour $\theta = \pm \frac{\pi}{2}$, l'effort de compression est égal à $\overrightarrow{F_0} = -\overrightarrow{F_0} \overrightarrow{z_0}$. Un moteur exerce un couple connu de moment $\overrightarrow{C_m} = C_m \overrightarrow{x_0}$ sur l'arbre (1). Le fluide exerce sur le piston une action connue, représentée par un glisseur

Question 1 En utilisant une fermeture géométrique ou la méthode de votre choix, déterminer la exprimer z en fonction de θ et de constantes du problème. Déterminer alors $V(A \in 2/0)$ et $\Gamma(A \in 2/0)$.

d'axe $(O, \overrightarrow{z_0})$ et de résultante $\overrightarrow{F_h} = -F_h \overrightarrow{z_0}$.

Question 2 Proposer une méthode permettant de déterminer l'équation différentielle du mouvement relative au paramètre θ en utilisant le PFD.

Question 3 Mettre en œuvre la méthode proposée précédemment.

Question 4 En considérant un frottement sec au niveau de la liaison ponctuelle entre (1) et (2), déterminer l'équation différentielle du mouvement.