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

Chapitre 1 - Approche énergétique

Activation



Activation - Système de dépose de composants électroniques

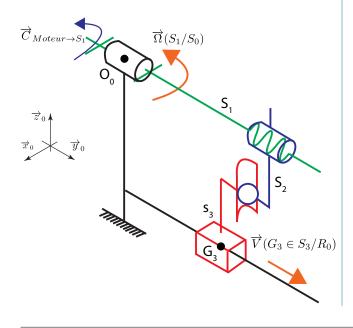
Émilien Durif - E3A PSI 2011

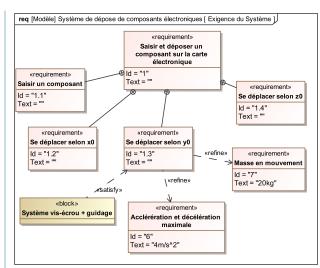
Savoirs et compétences :

Le système étudié permet de déposer automatiquement des composants électroniques sur un circuit. On s'intéresse ici à la modélisation d'un seul axe (selon la direction notée $\overrightarrow{v_0}$) actionné par un moteur électrique et utilisant un mécanisme de transformation de mouvement « vis-écrou ».

Hypothèses:

- le référentiel associé au repère $R_0 = (O_0; \overrightarrow{x_0}, \overrightarrow{y_0}, \overrightarrow{z_0})$ est supposé galiléen;
- les solides seront supposés indéformables;
- on notera J_1 le moment d'inertie du solide 1 (composé d'une vis à billes et de l'arbre moteur) selon l'axe $(O_0, \overrightarrow{y_0}): J_1 = I_{(O_0, \overrightarrow{y_0})}(S_1);$
- on note M_3 et G_3 respectivement la masse et le centre d'inertie du solide S_3 ;
- la position de G_3 est définie par $O_0G_3 = y \cdot \overrightarrow{y}_0 + z \cdot \overrightarrow{z}_0$
- les liaisons sont supposées parfaites (sans jeu ni frottement) sauf la glissière entre S_0 et S_3 (Coefficient de frottement noté μ) et la pivot entre S_0 et S_1 (couple résistant noté C_r);
- seul l'action de pesanteur sur S₃ sera supposée non négligeable.





- S_0 : poutre transversale considérée comme fixe par rapport au bâti.
- *S*₁ : vis à billes (hélice à droite) et arbre moteur.
- S₂ : écrou de la vis à billes (inertie négligeable).
- S_3 : chariot supportant la tête de dépose (masse M_3).

Données numériques associées au système :

- Coefficient de frottement dans la liaison glissière (rail + patin à billes) : $\mu = 0, 1$.
- Pas de la vis à billes : $p = 20 \,\mathrm{mm}$.

1

- Diamètre de la vis à billes : $D = 25 \,\mathrm{mm}$.
- Moment d'inertie de la vis à billes suivant l'axe $\overrightarrow{y_0}$: $I_{\nu} = 2,15 \times 10^{-4} \text{ kg m}^2$.
- Couple résistant sur la vis due à son guidage (paliers + joints) : $C_r = 3 \text{ Nm}$.
- l, longueur libre de la vis entre deux paliers (mm) : 1000 mm.
- Caractéristiques du moteur d'axe (puissance, vitesse maxi, inertie):
 - couple maximal, $C_{\text{max}} = 21.2 \,\text{Nm}$;
 - fréquence de rotation maximale, N_m = 6000 tr/min;
 - moment d'inertie du rotor du moteur suivant l'axe $\overrightarrow{y_0}$, $I_m = 1.6 \times 10^{-4} \text{ kg m}^2$.