

Chapitre 1

Analyser

B2

Proposer un modèle de connaissance et de comportement	2
1.2 A2 – Définir les frontières de l'analyse	2
1.3 A3 – Analyser l'organisation fonctionnelle et structurale	2
1.3.1 Caractériser un constituant de la chaîne d'information .	2
1.4 A4 – Analyser les performances et les écarts	3
1.5 A5 – Analyser un compromis produit-procédures-matériaux	3
1.6 A1 – Analyser les exigences	4
1.7 A2 – Définir les frontières de l'analyse	4
1.8 A3 – Analyser l'organisation fonctionnelle et structurale	4
1.8.1 Caractériser un constituant de la chaîne d'information .	4
1.9 A4 – Analyser les performances et les écarts	4
1.10 A5 – Analyser un compromis produit-procédures-matériaux	4
1.10.1 Modéliser un convertisseur électromécanique	4

1.1 A1 – Analyser les exigences

1.2 A2 – Définir les frontières de l'analyse

1.3 A3 – Analyser l'organisation fonctionnelle et structurelle

1.3.1 Caractériser un constituant de la chaîne d'information

Exercice 1 – Le banc balafré *

A3-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Entre autres contrôles de la chaîne d'acquisition, le superviseur vérifie que la mesure des efforts se fait correctement : au niveau des actionneurs piézoélectriques et au niveau du joint testé. Les capteurs de force utilisés sur le système sont analogiques. Afin de simplifier le traitement et l'interprétation de ces forces, on utilise un amplificateur de charges à plusieurs canaux (voir figure ??).



FIGURE 1.1 – Amplificateur de charge à plusieurs canaux KISTLER.

Cet amplificateur possède deux options qui sont utilisées sur le banc Balafré :

- l'amplificateur de sommation pour le calcul analogique des forces et moments résultants ;
- un convertisseur Analogique/Numérique pour faire le traitement des données (algorithme de contrôle).

Dans l'algorithme de contrôle, la valeur d'effort de chaque actionneur est comparée à la valeur théorique de la consigne effectuée pour le contrôle. Si un écart trop grand est constaté, l'algorithme de contrôle émet un signal d'erreur (Control=2). Pour cette mesure, on considère qu'une résolution inférieure à 10 N est nécessaire. La conversion analogique/numérique se fait ici sur 12 bits. La mesure de l'effort se fait sur la plage de -20 à 20 kN. Les données techniques utiles sont rassemblées sur la figure ??.

Le capteur de force (voir figure ??) utilisé est un capteur KISTLER 9167A, permettant de mesurer des efforts dans trois directions. Pour la mesure de l'effort développé par les actionneurs, seule la direction Z est utilisée, et la sensibilité du capteur dans cette direction est $4,2 \text{ pCN}^{-1}$.

Le synoptique de la figure ?? présente la structure interne de l'amplificateur de charge.

Ladungsverstärker	Amplificateur de charge	Charge amplifier
Anzahl Messkanäle	Nombre des canaux de mesure	3 ... 8
Messbereich	Gamme de mesure	pC $\pm 10 \dots 9990000$
Sensorempfindlichkeit	Sensibilité du capteur	pC / M.U. 0,01 ... 9990
Masstab	Echelle	M.U. / V 0,001 ... 9990/000
Ausgangsspannung	Tension de sortie	V ± 10
Ausgangstrom (Kurzschlussförderer)	Courant de sortie (protection contre les court-circuits)	mA 0 ... ± 5
Ausgangsimpedanz	Impédance de sortie	Ω 10
Frequenzbereich (-3dB, Filter off)	Gamme de fréquence (-3dB, Filter off)	Frequ. limit : -3dB, Filter off kHz $\approx 0 \dots 200$
Typfilter	Filtre passe-haut	kHz 0,01 ... 30 ($\pm 10\%$)
Butterworth 2-pole	Butterworth 2-poles	
8-stufig 10, 30, 100 ... (-3dB)	à 8 étages 10, 30, 100 ... (-3dB)	
Zeitkonstante	Constante de temps	Long s DC-mode 1 ... 10'000
Lang	Long	Medium s 0,01 ... 100
Mittel	Medium	Short s
Kurz	Short	
Linearität	Linéarité	% <0,05
Meßfehler	Erreur de mesure	% <3
$\pm 0,99 \text{ pC FS}$	$\pm 0,9 \text{ pC FS}$	% <1
$\pm 100 \text{ pC FS}$	$\pm 10 \text{ pC FS}$	
Ausgangssignal	Interférence à la sortie	mV _{rms} <1,5
Drift (Leckstrom MOSFET)	Dérive (courant d'entrée MOSFET)	pC/s <0,09
bei 25 °C	à 25 °C	

FIGURE 1.2 – Amplificateur de charge à plusieurs canaux KISTLER.



Type 9167A... / 9168A...

FIGURE 1.3 – Capteur de force KISTLER 9167A.

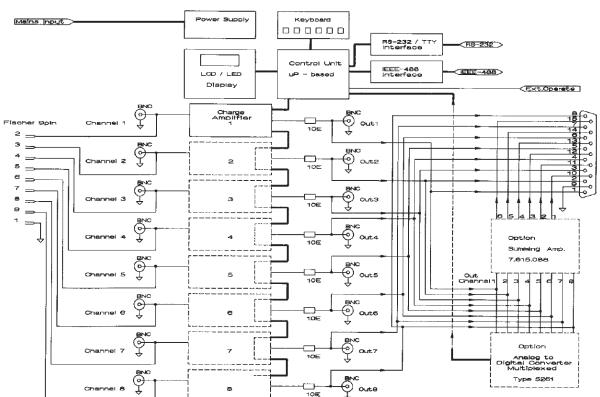


FIGURE 1.4 – Synoptique de la structure interne de l'amplificateur de charge.

Question 1 Sur le synoptique de la figure ??, on peut lire « Analog to Digital Converter Multiplexed ». Que signifie le terme multiplexé utilisé ici ?

Question 2 Compte tenu de la sensibilité du capteur et de l'étendue des valeurs à mesurer, déterminer la gamme de mesure à régler sur l'amplificateur de charge.

Question 3 En utilisant la documentation technique de l'amplificateur de charge, déterminer la plage de variation de la tension de sortie de l'amplificateur. En déduire le quantum de la conversion analogique numérique, puis la résolution de la mesure. Conclure vis-à-vis de la résolution demandée.

Exercice 2 – Capteurs *

A3-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Donner le rôle et le principe de fonctionnement (schémas) des capteurs suivants :

- génératrice tachymétrique;
- potentiomètre rotatif;
- codeur incrémental;
- codeur absolu.

Corrigé voir ??.

Corrigé voir ??.

1.4 A4 – Analyser les performances et les écarts

1.5 A5 – Analyser un compromis produit-procédures-matériaux

Modéliser

1.6 A1 – Analyser les exigences

1.7 A2 – Définir les frontières de l'analyse

1.8 A3 – Analyser l'organisation fonctionnelle et structurelle

1.8.1 Caractériser un constituant de la chaîne d'information

Exercice 3 – Le banc balafré *

A3-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Sur le synoptique de la figure ??, on peut lire « Analog to Digital Converter Multiplexed ». Que signifie le terme multiplexé utilisé ici ?

Question 2 Compte tenu de la sensibilité du capteur et de l'étendue des valeurs à mesurer, déterminer la gamme de mesure à régler sur l'amplificateur de charge.

Question 3 En utilisant la documentation technique de l'amplificateur de charge, déterminer la plage de variation de la tension de sortie de l'amplificateur. En déduire le quantum de la conversion analogique numérique, puis la résolution de la mesure. Conclure vis-à-vis de la résolution demandée.

Exercice 4 – Capteurs *

A3-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Donner le rôle et le principe de fonctionnement (schémas) des capteurs suivants :

- génératrice tachymétrique;
- potentiomètre rotatif;
- codeur incrémental;
- codeur absolu.

1.9 A4 – Analyser les performances et les écarts

1.10 A5 – Analyser un compromis produit-procédés-matériaux

1.10.1 Modéliser un convertisseur électromécanique

Exercice 5 – Le banc balafré *

Pas de corrigé pour cet exercice.

Objectif L'objectif est de valider les exigences suivantes.

- 1.01 – Couple résistant : le couple résistant exercé par le film d'eau sur le joint (rotor) à 6000 tr min^{-1} est estimé à $C_{\text{res}} = 300 \text{ Nm}$.
- 1.02 – Vitesse de rotation : la vitesse cible NC (vitesse de rotation du rotor de joint) doit pouvoir être réglée à une valeur choisie entre 5000 tr min^{-1} et 7000 tr min^{-1} .
- 1.03 – Loi de commande : la mise en rotation doit se faire à accélération constante pendant une durée n'excédant par $T_{\text{acc}} = 5 \text{ s}$.

Nous allons modéliser le moteur asynchrone Leroy Somer PLS-280-MP. Ceci va nous permettre de déterminer sa caractéristique de couple. Cette caractéristique sera utilisée dans les parties suivantes et nous permettra dans cette partie de déterminer la fréquence de commande du moteur pour la phase de mesure en régime stationnaire.

Données et hypothèses :

- le réseau d'alimentation électrique fournit une tension $230/400 \text{ V}$ en 50 Hz ;
- la plaque signalétique du moteur est donnée en

figure ??;

- on négligera les pertes fer et les pertes mécaniques dans le moteur;
- les pertes Joule statoriques sont également négligées.

LEROY SOMER		MOT. 3 ~ PLS 280 MP2 B3	N° 905027 00LC01 kg: 930
IP	23S IK 08	I cl. F 40	°C S 1 % d/h
V	Hz	min ⁻¹	kW cosφ A
400 △	100	5916	132 0.87 232
MOTEURS LEROY SOMER			
TP111B			
DE	6014HC5C3	cm ³	
NDE	6014HC5C3	cm ³	

FIGURE 1.5 – Plaque signalétique du moteur PLS-280-MP

Question 1 En utilisant les informations de la plaque signalétique, montrer que le moteur possède $p = 1$ paire de pôles.

Question 2 À partir de la plaque signalétique, en dé-

taillant les calculs, déterminer le glissement en fonctionnement nominal g_N ainsi que le couple utile nominal C_{uN} .

On donne sur la figure ?? le modèle équivalent ramené au stator d'une phase du moteur. L_0 représente l'inductance de magnétisation et L_c l'inductance des fuites totales d'une phase (rotorique ramenée au stator et stator). On note g le glissement. On rappelle que la puissance dissipée dans la résistance R/g correspond à la puissance transmise du stator au rotor. Cette puissance peut être décomposée en une résistance R correspondant aux pertes Joule dans le rotor en série avec une résistance $R(1-g)/g$ correspondant à la puissance électromécanique fournie au rotor.

R Ce modèle est celui du bobinage couplé en triangle. La tension U_S représente la tension entre phases, c'est-à-dire, vue de l'extérieur, la tension composée de valeur nominale 400 V. Le courant i_S représente le courant dans chaque phase statorique. La notation conventionnelle j_S pour ce courant n'est pas utilisée ici pour éviter toute confusion avec les notations des nombres complexes.

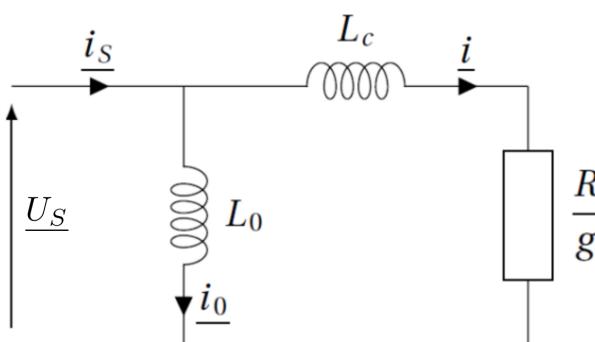


FIGURE 1.6 – Modèle équivalent ramené au stator d'une phase du moteur

Question 3 Exprimer la puissance électromécanique P_{EM} fournie au rotor en fonction de U_S (valeur efficace de la tension U_S), de la résistance R , du glissement g de l'inductance L_c et de la pulsation d'alimentation ω du moteur.

Question 4 Exprimer la puissance électromécanique P_{EM} en fonction du couple électromagnétique C_{EM} et de la vitesse de rotation Ω de l'arbre moteur.

Question 5 Exprimer la vitesse de rotation Ω de l'arbre en fonction du glissement g et de la vitesse de synchronisme Ω_S . En déduire l'expression du couple électromagnétique C_{EM} en fonction de U_S^2 , ω , g , R , L_c , et p (le nombre de paires de pôles par phase).

Question 6 En précisant bien vos hypothèses, justifier que l'expression du couple utile disponible sur l'arbre mo-

$$\text{teur est } C_u = \frac{3pU_S^2}{\omega} \cdot \frac{\frac{R}{g}}{\left(\frac{R}{g}\right)^2 + (L_c \omega)^2}.$$

À l'aide de cette équation, on obtient la figure ?? qui représente l'allure de la courbe de couple en fonction de la vitesse de rotation N de l'arbre moteur.

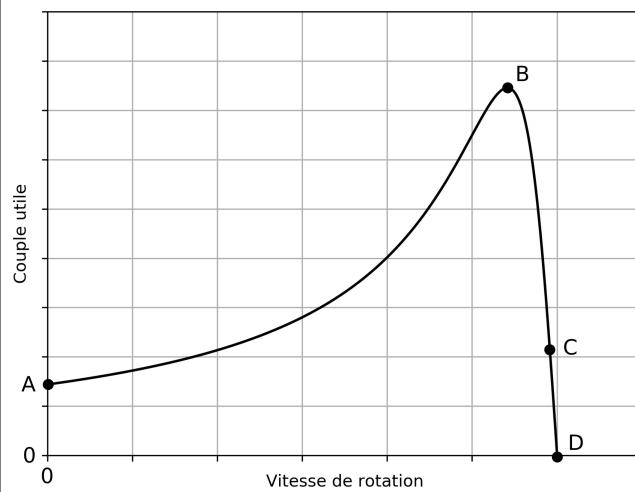


FIGURE 1.7 – Allure de la courbe de couple utile du moteur en fonction de la vitesse de rotation de l'arbre

Question 7 À l'aide des points A, B, C et D, identifier sur cette courbe le point de fonctionnement nominal, le démarrage du moteur, le point de synchronisme, la zone de fonctionnement instable du moteur.

Le constructeur précise le rapport du couple maximal sur couple nominal : $C_M/C_N = 3,5$. On rappelle que le couple utile est maximal pour une valeur du glissement telle que $R/g = L_c \omega$. **Question 8** En déduire l'expression de L_c en fonction de p , U_S , C_M et ω et faire l'application numérique.

Question 9 Que peut-on dire de R/g par rapport à $L_c \omega$ au voisinage du point de fonctionnement nominal ? En déduire l'expression de R en fonction du couple nominal C_N , du glissement nominal g_N , de p , U_S et de ω .

R On fera l'application numérique en prenant $g_N = 1,4 \times 10^{-2}$ et $C_N = 213 \text{ Nm}$.

Le variateur utilisé pour la commande du moteur fonctionne en U_S/f constant. À l'aide des valeurs calculées précédemment, on a tracé sur la figure ?? les courbes de couple utile en fonction de la vitesse de rotation pour différentes valeurs de fréquence de commande.

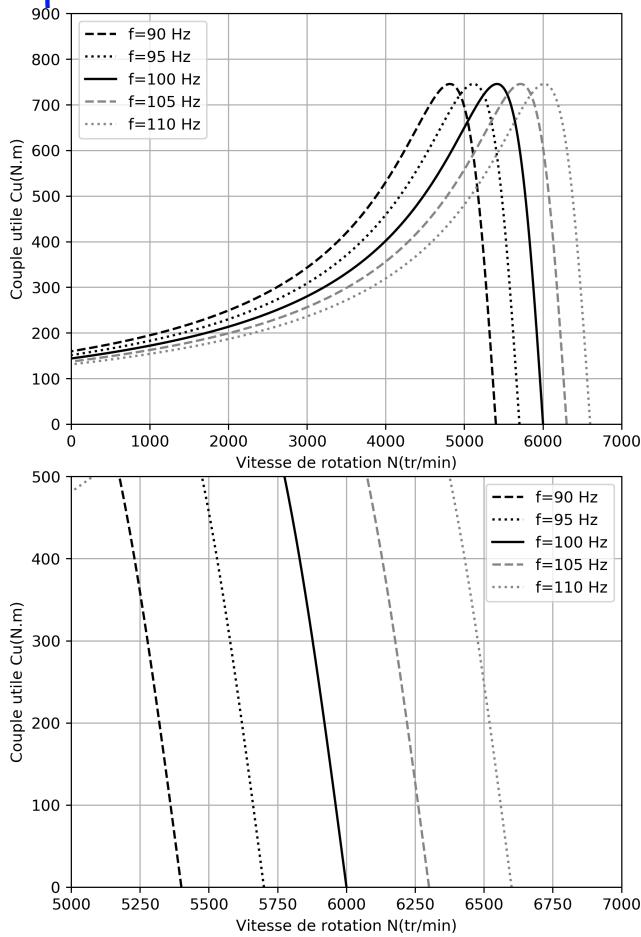


FIGURE 1.8 – Évolution du couple utile en fonction de la vitesse de rotation pour des fréquences de commande de 90 Hz à 110 Hz.

Question 10 Déterminer quelle fréquence doit être imposée par le variateur pour maintenir une vitesse de 6000 tr min^{-1} en présence d'un couple résistant correspondant au couple $C_{\text{res}} = 300 \text{ Nm}$ défini par l'exigence 1.01 du cahier des charges.

Corrigé voir ??.

Chapitre 2

Modéliser

B2

Proposer un modèle de connaissance et de comportement

2.1	B1 – Choisir les grandeurs physiques et les caractériser	9
2.2	B2 – Proposer un modèle de connaissance et de comportement	9
2.2.1	Établir un modèle de connaissance par des fonctions de transfert	9
2.2.2	B2-06 – Établir un modèle de comportement à partir d'une réponse temporelle ou fréquentielle	9
2.2.3	B2-07 – Modéliser un système par schéma-blocs.	10
2.2.4	Déterminer les caractéristiques d'un solide ou d'un ensemble de solides indéformables	14
2.2.5	Proposer un modèle cinématique à partir d'un système réel ou d'une maquette numérique	16
2.2.6	Modéliser la cinématique d'un ensemble de solides	21
2.2.7	Modéliser une action mécanique	28
2.2.8	Décrire le comportement d'un système séquentiel	29
2.2.9	Modéliser un convertisseur électromécanique	30
2.3	B3 – Valider un modèle	32
2.4	B1 – Choisir les grandeurs physiques et les caractériser	33
2.5	B2 – Proposer un modèle de connaissance et de comportement	33
2.5.1	Établir un modèle de connaissance par des fonctions de transfert	33
2.5.2	B2-06 – Établir un modèle de comportement à partir d'une réponse temporelle ou fréquentielle	33
2.5.3	B2-07 – Modéliser un système par schéma-blocs.	33
2.5.4	Déterminer les caractéristiques d'un solide ou d'un ensemble de solides indéformables	36
2.5.5	Proposer un modèle cinématique à partir d'un système réel ou d'une maquette numérique	38
2.5.6	Modéliser la cinématique d'un ensemble de solides	41
2.5.7	Modéliser une action mécanique	50
2.5.8	Décrire le comportement d'un système séquentiel	51
2.5.9	Modéliser un convertisseur électromécanique	52
2.6	B3 – Valider un modèle	53

2.1 B1 – Choisir les grandeurs physiques et les caractériser

2.2 B2 – Proposer un modèle de connaissance et de comportement

2.2.1 Établir un modèle de connaissance par des fonctions de transfert

Exercice 6 – Moteur à courant continu*

B2-04 Pas de corrigé pour cet exercice.

On donne les équations du moteur à courant continu :

- $u(t) = e(t) + Ri(t) + L \frac{di(t)}{dt}$;
- $e(t) = K\omega(t)$;
- $c(t) = Ki(t)$;
- $c(t) - f\omega(t) = J \frac{d\omega(t)}{dt}$.

Question 1 Exprimer la fonction de transfert $H(p) = \frac{\Omega(p)}{U(p)}$.

Question 2 Mettre $H(p)$ sous forme canonique.

Question 3 Préciser l'ordre et la classe de H .

Question 4 Donner les caractéristiques de la fonction de transfert.

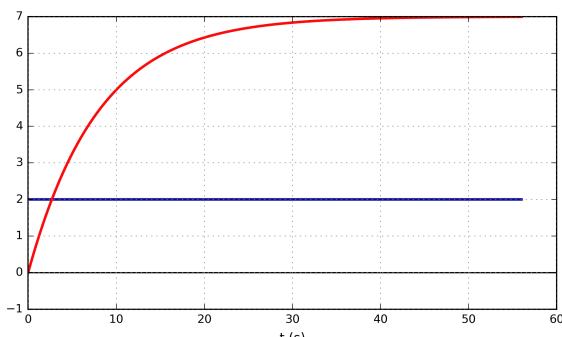
Corrigé voir ??.

2.2.2 B2-06 – Établir un modèle de comportement à partir d'une réponse temporelle ou fréquentielle

Exercice 7 – Identification temporelle *

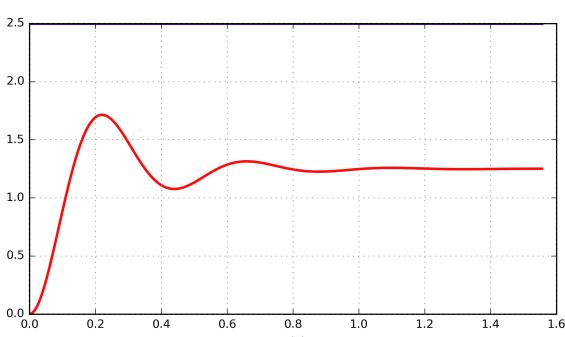
B2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit la réponse à un échelon.



Question 1 Déterminer la fonction de transfert du système.

Soit la réponse à un échelon d'amplitude 2,5.



Question 2 Déterminer la fonction de transfert du système.

Corrigé voir ??.

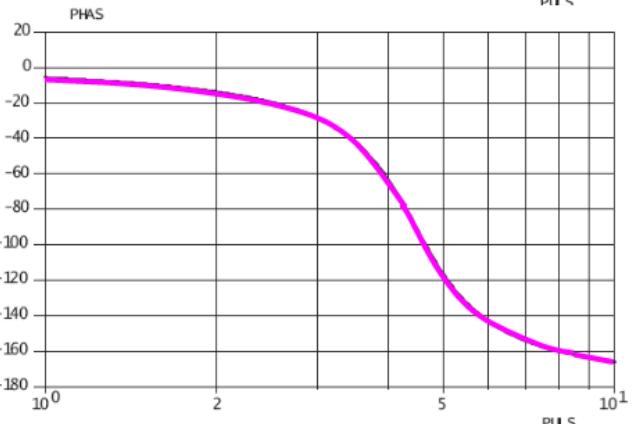
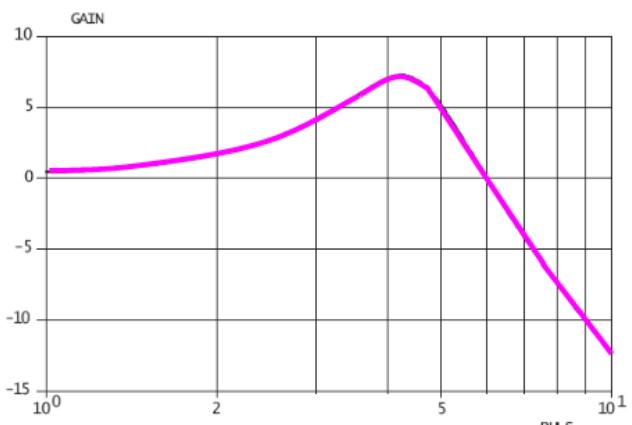
Exercice 8 – Identification *

B2-06

Pas de corrigé pour cet exercice.

D'après Florestan Mathurin.

Soit un système dont le diagramme de Bode est donné ci-dessous.



Question 1 Tracer le diagramme de Bode asymptotique.

Question 2 Identifier le type de la fonction de transfert et ses valeurs remarquables.

Corrigé voir ??.

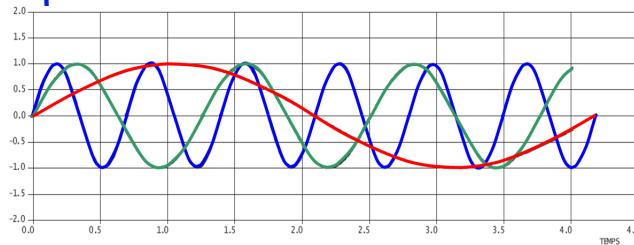
Exercice 9 – Identification *

B2-06

Pas de corrigé pour cet exercice.

D'après Florestan Mathurin.

Le diagramme temporel ci-dessous présente 3 signaux d'entrée sinusoïdaux.



Question 1 Déterminer les périodes et les pulsations de chacun des signaux..

Question 2 En déduire le gain et le déphasage en régime permanent pour chacune des courbes temporelles de sortie correspondant aux 3 entrées.

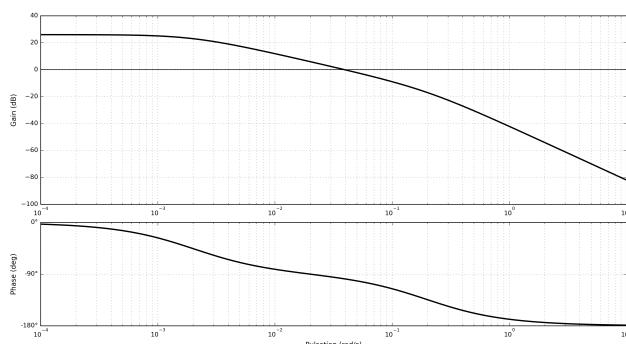
Corrigé voir ??.

Exercice 10 – Identification *

B2-06

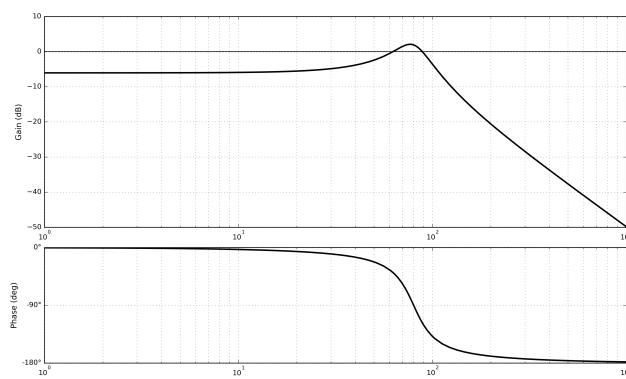
Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit la réponse fréquentielle suivante.



Question 1 Déterminer la fonction de transfert du système.

Soit la réponse fréquentielle suivante.



Question 2 Déterminer la fonction de transfert du système.

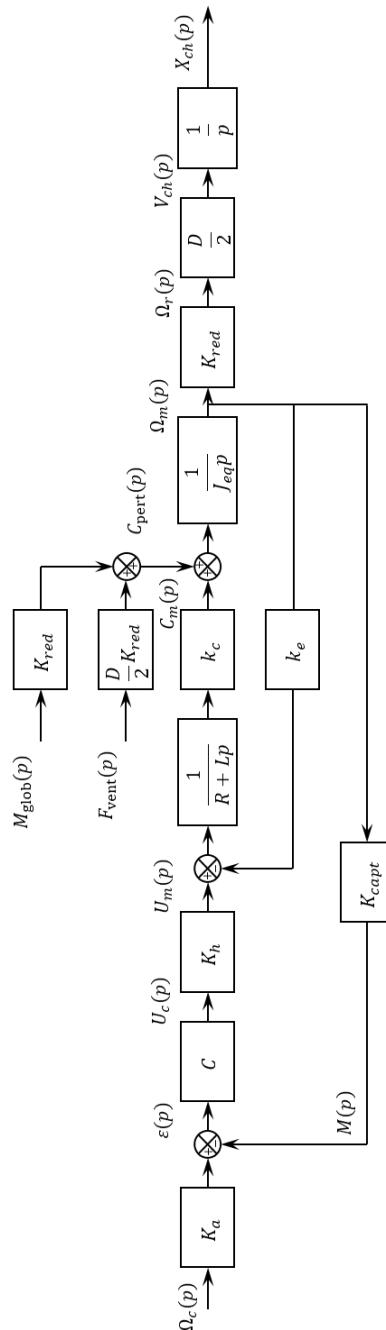
Corrigé voir ??.

2.2.3 B2-07 – Modéliser un système par schéma-blocs.

Exercice 11 – La Seine Musicale*

B2-07 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le schéma-blocs suivant.



Question 1 En considérant que la perturbation $C_{pert}(p)$ est nulle, déterminer $H_f(p) = \frac{\Omega_m(p)}{\Omega_c(p)}$ sous forme canonique.

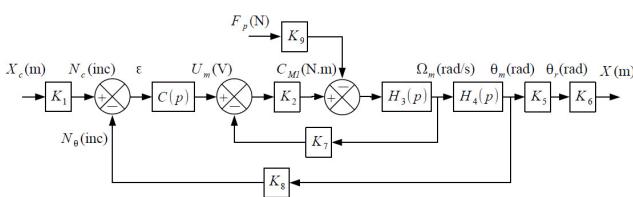
Question 2 Exprimer la fonction de transfert $H_r(p) = \frac{\Omega_m(p)}{C_{pert}(p)}$ en la mettant sous la forme : $H_r(p) = \frac{\alpha(1 + \tau p)}{1 + \gamma p + \delta p^2}$. Exprimer α, τ, γ et δ en fonction des différents paramètres de l'étude.

Question 3 Exprimer $X_{ch}(p)$ en fonction de $\Omega_m(p)$ et $C_{pert}(p)$.

Corrigé voir ??.

Exercice 12 – Machine de rééducation SysReeduc *
B2-07 Pas de corrigé pour cet exercice.

On propose une modélisation par schéma-blocs dans la figure suivante.



Le moteur à courant continu est régi par les équations suivantes : $u_m(t) = e(t) + R i(t)$, $e(t) = k_e \omega_m(t)$ et $C_{M1}(t) = k_t i(t)$.

Une étude dynamique a mené à l'équation suivante :

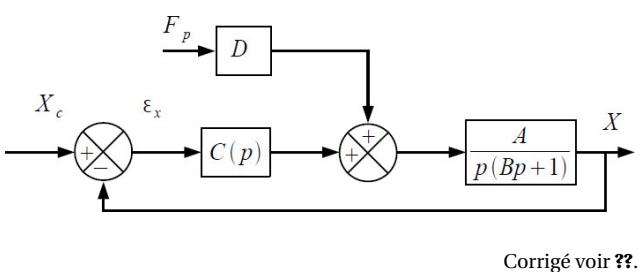
$$(M+m)r\rho_1\dot{\omega}_m(t) = \frac{C_{M1}(t)}{\rho_1 r} - F_p(t)$$

avec : M la masse du chariot et m la masse du support de pied, $\rho_1 = \frac{1}{10}$ le rapport de réduction du réducteur, $r = 46,1$ mm le rayon de la poulie du transmetteur poulie-courroie, $C_{M1}(t)$ le couple délivré par le moteur et $F_p(t)$ l'effort délivré par le patient sur le support 3.

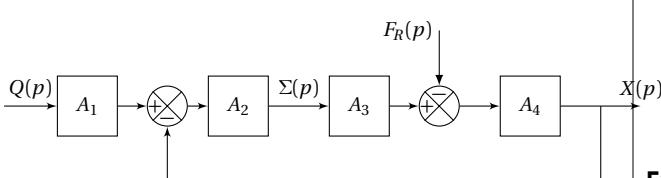
Le codeur incrémental possède 500 fentes équiréparties. Deux émetteurs-récepteurs positionnés en quadrature permettent de mesurer l'information.

Question 1 À partir des équations proposées, déterminer les fonctions de transfert $K_1, K_2, H_3(p), H_4(p), K_5, K_6, K_7, K_8$ et K_9 .

Question 2 Montrer que le schéma-blocs peut être mis sous la forme suivante. On exprimera A, B et D en fonction des paramètres du système $r, \rho_1, k_t, k_e, R, M, m$ et K_8 .


Exercice 13 – Quille pendulaire*
B2-07

Le comportement d'un vérin est défini par le modèle continu ci-dessous.



On a :

$$\bullet q(t) = S \frac{dx(t)}{dt} + \frac{V}{2B} \frac{d\sigma(t)}{dt} \quad (\text{a})$$

$$\bullet M \frac{d^2x(t)}{dt^2} = S\sigma(t) - kx(t) - \lambda \frac{dx(t)}{dt} - f_R(t) \quad (\text{b}).$$

On a :

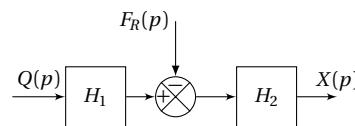
- $\mathcal{L}(q(t)) = Q(p)$: débit d'alimentation du vérin [m^3s^{-1}];
- $\mathcal{L}(\sigma(t)) = \Sigma(p)$: différence de pression entre les deux chambres du vérin [Pa];
- $\mathcal{L}(x(t)) = X(p)$: position de la tige du vérin [m];
- $\mathcal{L}(f_R(t)) = F_R(p)$: composante selon l'axe de la tige du vérin de la résultante du torseur d'inter-effort de la liaison pivot entre tige et quille [N].

Les constantes sont les suivantes :

- S : section du vérin [m^2];
- k : raideur mécanique du vérin [N m^{-1}];
- V : volume d'huile de référence [m^3];
- B : coefficient de compressibilité de l'huile [N m^{-2}];
- M : masse équivalente à l'ensemble des éléments mobiles ramenés sur la tige du vérin [kg];
- λ : coefficient de frottement visqueux [$\text{N m}^{-1}\text{s}$].

Question 1 Donner les expressions des fonctions de transfert A_1, A_2, A_3 et A_4 en fonction de la variable complexe p et des constantes.

Le schéma-blocs de la figure précédente peut se mettre sous la forme suivante.



Question 2 Donner les expressions des fonctions de transfert H_1 et H_2 en fonction de A_1, A_2, A_3 et A_4 , puis de la variable p et des constantes.

Question 3

Pour ce vérin non perturbé ($F_R = 0$), donner sa fonction de transfert $X(p)/Q(p)$ en fonction de la variable p et des constantes.

Corrigé voir ??.

Exercice 14 – Moteur à courant continu*
B2-07 Pas de corrigé pour cet exercice.

On donne les équations du moteur à courant continu :

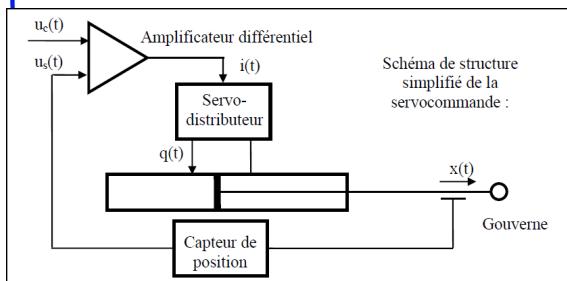
- $u(t) = e(t) + R i(t) + L \frac{di(t)}{dt}$;
- $e(t) = K \omega(t)$;
- $c(t) = K i(t)$;
- $c(t) - f \omega(t) = J \frac{d\omega(t)}{dt}$.

Question 1 Réaliser le schéma-blocs.

Corrigé voir ??.

Exercice 15 – Vérin*
B2-07 Pas de corrigé pour cet exercice.

On donne le schéma de principe d'une servo-commande.



Les différentes équations temporelles qui modélisent le fonctionnement d'une servocommande sont :

- un amplificateur différentiel défini par : $u_c(t) = \frac{i(t)}{K_a} + u_s(t)$;
- débit dans le vérin dans le cas d'une hypothèse de fluide incompressible $q(t) = S \cdot \frac{dx(t)}{dt}$;
- capteur de position : $u_s(t) = K_c \cdot x(t)$;
- le servo-distributeur est un composant de la chaîne de commande conçu pour fournir un débit hydraulique $q(t)$ proportionnel au courant de commande $i(t)$. (Attention, valable uniquement en régime permanent.) Le constructeur fournit sa fonction de transfert :

$$F(p) = \frac{Q(p)}{I(p)} = \frac{K_d}{1 + T p}$$

où K_d est le gain du servo-distributeur et T sa constante de temps.

Question 1 Réaliser le schéma-blocs.

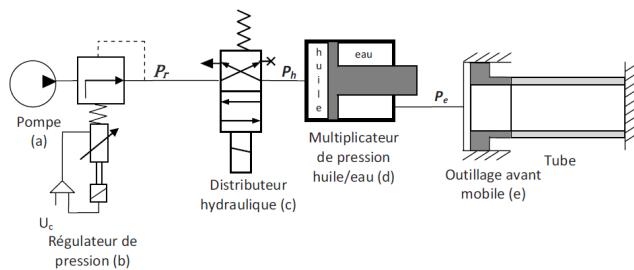
Corrigé voir ??.

Exercice 16 – Banc d'épreuve hydraulique *

B2-07 Pas de corrigé pour cet exercice.

Analyse de la fonction technique « mettre le tube sous pression ».

Un schéma hydraulique simplifié est donné figure suivante.



Mise en place du modèle

Les équations du débit sont :

$$Q_e(t) = S_e \frac{dz(t)}{dt} - \frac{V_{e0}}{B_e} \frac{dP_e(t)}{dt}$$

et

$$Q_h(t) = S_h \frac{dz(t)}{dt} + \frac{V_{h0}}{B_h} \frac{dP_h(t)}{dt}.$$

En appliquant le théorème de la résultante dynamique selon \vec{z} sur le piston du multiplicateur, on a : $M \ddot{z}(t) = S_h p_h(t) - S_e p_e(t) - Mg - f \dot{z}(t)$.

Question 1 Déduire de la relation précédente l'équation reliant $Z(p)$, $P_e(p)$, $P_h(p)$, et $\text{Poids}(p) = Mg/p$, transformées de Laplace de $z(t)$, $P_e(t)$, $P_h(t)$ et du poids perçu comme une perturbation. Les conditions initiales sont supposées nulles.

On note :

- $L(t)$ la position de l'équipage mobile repérée par rapport à sa position initiale;
- $V_t(t)$ le volume du tube;
- $F_t(t)$ l'effort du tube sur l'équipage mobile, avec $F_t(t) = -r L(t)$.

On néglige les variations de volume du tube dues à ses déformations. L'équation du débit s'écrit alors :

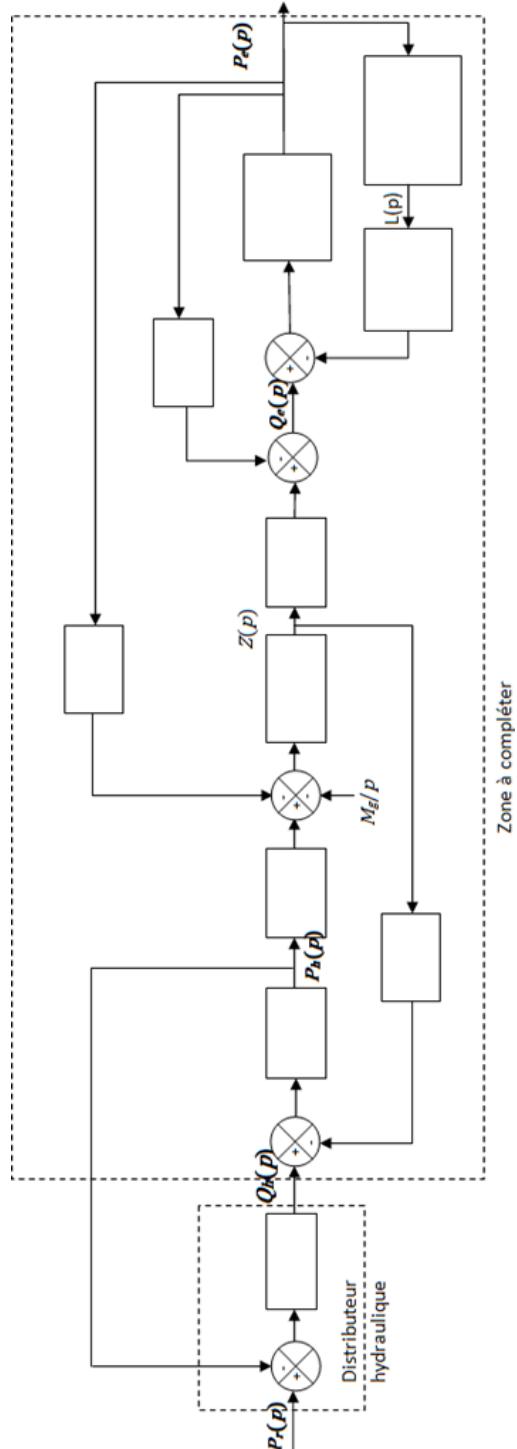
$$Q_e(t) = (S_a - S_b) \frac{dL(t)}{dt} + \frac{V_t}{B_e} \frac{dP_e(t)}{dt}.$$

L'équation du mouvement de l'équipage mobile est donnée par :

$$m \ddot{L}(t) = -r L(t) + (S_a - S_b) p_e(t) - f' \dot{L}(t).$$

Question 2 En déduire, en tenant compte de l'équation du débit, deux équations liant $L(p)$, $P_e(p)$ et $Q_e(p)$, transformées de Laplace de $L(t)$, $P_e(t)$ et $Q_e(t)$. Les conditions initiales sont supposées nulles.

Question 3 Compléter le schéma-blocs de l'ensemble (sans le distributeur hydraulique), l'entrée étant la pression d'huile régulée $P_r(p)$ et la sortie la pression d'épreuve dans le tube $P_e(p)$.



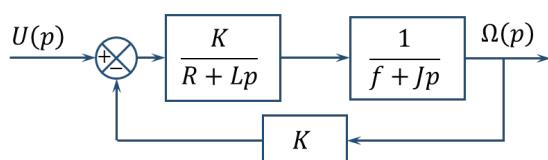
Corrigé voir ??.

Exercice 17 – Fonctions de transfert*

B2-07

Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le schéma-blocs suivant.

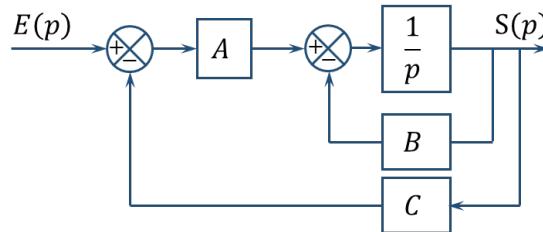


Question 1 Déterminer la fonction de transfert en boucle ouverte. Mettre l'expression sous forme canonique

et exprimer les paramètres caractéristiques.

Question 2 Déterminer la fonction de transfert en boucle fermée. Mettre l'expression sous forme canonique et exprimer les paramètres caractéristiques.

Soit le schéma-blocs suivant.



Question 3 Déterminer la fonction de transfert en boucle ouverte. Mettre l'expression sous forme canonique et exprimer les paramétrés caractéristiques.

Question 4 Déterminer la fonction de transfert en boucle fermée. Mettre l'expression sous forme canonique et exprimer les paramétrés caractéristiques.

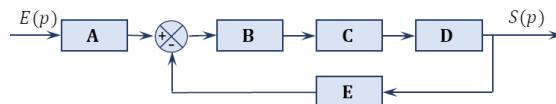
Corrigé voir ??.

Exercice 18 – Calcul de FTBO*

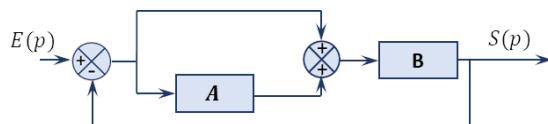
B2-07

Pas de corrigé pour cet exercice.

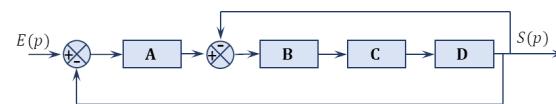
Question 1 Déterminer la FTBO dans la cas suivant.



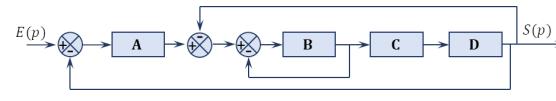
Question 2 Déterminer la FTBO dans la cas suivant.



Question 3 Déterminer la FTBO dans la cas suivant.



Question 4 Déterminer la FTBO dans la cas suivant.



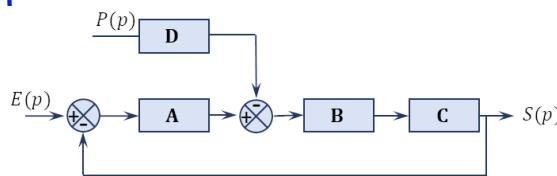
Corrigé voir ??.

Exercice 19 – Calcul de FTBO*

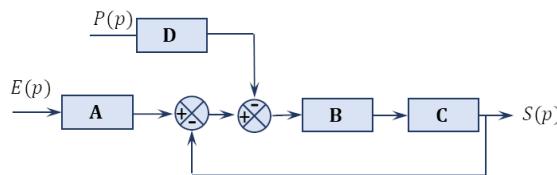
B2-07

Pas de corrigé pour cet exercice.

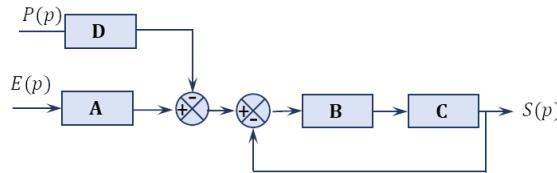
Question 1 Déterminer la FTBO dans la cas suivant.



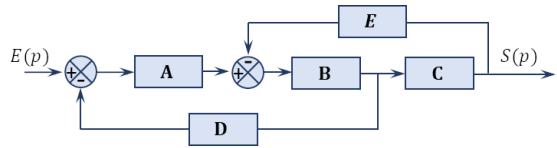
Question 2 Déterminer la FTBO dans le cas suivant.



Question 3 Déterminer la FTBO dans le cas suivant.



Question 4 Déterminer la FTBO dans le cas suivant.



Corrigé voir ??.

2.2.4 Déterminer les caractéristiques d'un solide ou d'un ensemble de solides indéformables

Exercice 20 – Parallélépipède*

B2-10 Pas de corrigé pour cet exercice.

La matrice d'inertie d'un cylindre d'axe (G, \vec{k}) de rayon R et de hauteur H et de masse m est donnée en

son centre d'inertie par $I_G(1) = \begin{pmatrix} A & 0 & 0 \\ 0 & A & 0 \\ 0 & 0 & C \end{pmatrix}_{(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})}$ avec

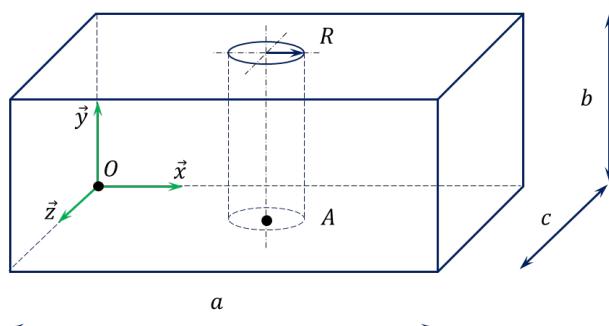
$$A = m \left(\frac{R^2}{4} + \frac{H^2}{12} \right) \text{ et } C = m \frac{R^2}{2}.$$

La matrice d'inertie d'un parallélépipède de cotés a , b et c et de masse m est donnée en son centre d'inertie

par $I_G(1) = \begin{pmatrix} A & 0 & 0 \\ 0 & B & 0 \\ 0 & 0 & C \end{pmatrix}_{(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})}$ avec $A = m \frac{b^2 + c^2}{12}$,

$$B = m \frac{a^2 + c^2}{12}, C = m \frac{a^2 + b^2}{12}.$$

Soit la pièce suivante.



$$\text{On pose } \overrightarrow{OA} = \frac{a}{2} \vec{x} + \frac{c}{2} \vec{z}.$$

Question 1 Déterminer la position du centre d'inertie G du solide.

Question 2 Déterminer la matrice d'inertie du solide en G , en A puis O .

Corrigé voir ??.

Exercice 21 – Parallélépipède percé*

B2-10 Pas de corrigé pour cet exercice.

La matrice d'inertie d'un cylindre d'axe (G, \vec{k}) de rayon R et de hauteur H et de masse m est donnée en

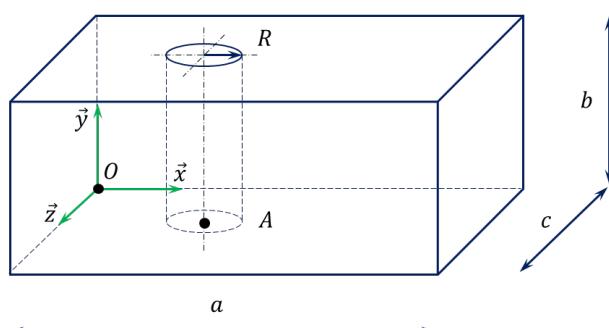
son centre d'inertie par $I_G(1) = \begin{pmatrix} A & 0 & 0 \\ 0 & A & 0 \\ 0 & 0 & C \end{pmatrix}_{(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})}$ avec

$$A = m \left(\frac{R^2}{4} + \frac{H^2}{12} \right) \text{ et } C = m \frac{R^2}{2}.$$

La matrice d'inertie d'un parallélépipède rectangle de cotés a , b et c et de masse m est donnée en son centre d'inertie par $I_G(1) = \begin{pmatrix} A & 0 & 0 \\ 0 & B & 0 \\ 0 & 0 & C \end{pmatrix}_{(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})}$ avec

$$A = m \frac{b^2 + c^2}{12}, B = m \frac{a^2 + c^2}{12}, C = m \frac{a^2 + b^2}{12}.$$

Soit la pièce suivante.



$$\text{On pose } \overrightarrow{OA} = \frac{a}{3} \vec{x} + \frac{c}{2} \vec{z}.$$

Question 1 Déterminer la position du centre d'inertie G du solide.

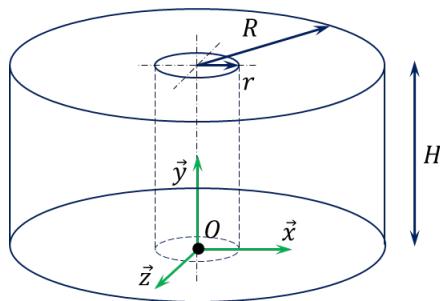
Question 2 Déterminer la matrice d'inertie du solide en G , en A puis O .

Corrigé voir ??.

Exercice 22 – Cylindre percé *
B2-10 Pas de corrigé pour cet exercice.

La matrice d'inertie d'un cylindre d'axe (G, \vec{k}) de rayon R et de hauteur H et de masse m est donnée en son centre d'inertie par $I_G(1) = \begin{pmatrix} A & 0 & 0 \\ 0 & A & 0 \\ 0 & 0 & C \end{pmatrix}$ avec $A = m\left(\frac{R^2}{4} + \frac{H^2}{12}\right)$ et $C = m\frac{R^2}{2}$.

Soit la pièce suivante.



On pose $\overrightarrow{OA} = -\frac{R}{2}\vec{x}$.

Question 1 Déterminer la position du centre d'inertie G du solide.

Question 2 Déterminer la matrice d'inertie du solide en G puis en O .

Corrigé voir ??.

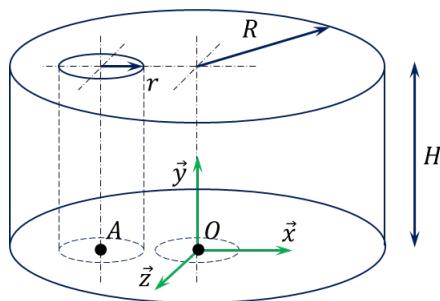
Exercice 23 – Cylindre percé *
B2-10 Pas de corrigé pour cet exercice.

La matrice d'inertie d'un cylindre d'axe (G, \vec{k}) de rayon R et de hauteur H et de masse m est donnée en

son centre d'inertie par $I_G(1) = \begin{pmatrix} A & 0 & 0 \\ 0 & A & 0 \\ 0 & 0 & C \end{pmatrix}$ avec

$A = m\left(\frac{R^2}{4} + \frac{H^2}{12}\right)$ et $C = m\frac{R^2}{2}$.

Soit la pièce suivante.



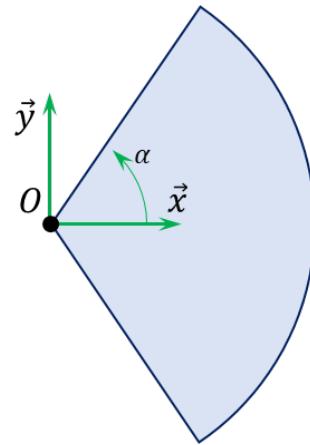
Question 1 Déterminer la position du centre d'inertie G du solide.

Question 2 Déterminer la matrice d'inertie du solide en G puis en O .

Corrigé voir ??.

Exercice 24 – Disque **
B2-10 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit un secteur de disque de rayon R , d'épaisseur négligeable et de masse surfacique μ .



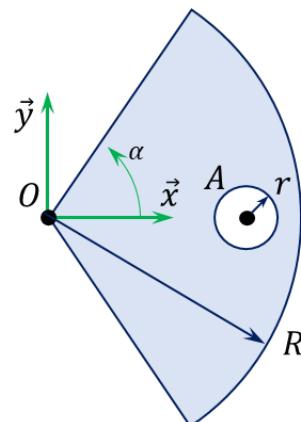
Question 1 Déterminer la position du centre d'inertie G du solide.

Question 2 Déterminer la matrice d'inertie du solide en O .

Corrigé voir ??.

Exercice 25 – Disque **
B2-10 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit un secteur de disque de rayon R , d'épaisseur négligeable et de masse surfacique μ . Il est percé d'un trou de rayon r tel que $\overrightarrow{OA} = \frac{3}{4}R\vec{x}$.



Question 1 Déterminer la position du centre d'inertie G du solide.

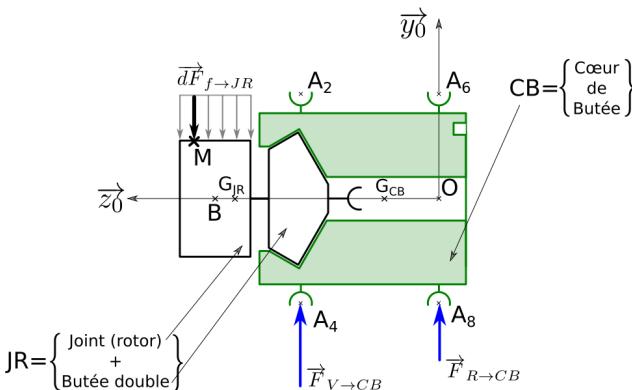
Question 2 Déterminer la matrice d'inertie du solide en O .

Corrigé voir ??.

Exercice 26 – Banc Balafré *

B2-10 Pas de corrigé pour cet exercice.

La figure suivante représente le paramétrage permettant de modéliser les actions mécaniques s'exerçant sur l'ensemble $S = \{JR + CB\}$. On nommera G le centre d'inertie de l'ensemble S .


Données et hypothèses

- On note $\overrightarrow{BM} = z \vec{z}_0 + R_J \vec{u}(\theta)$ où R_J est le rayon du joint avec $R_J = 175$ mm;
- la longueur du joint est $L_J = 150$ mm. La position du point B , centre du joint est $\overrightarrow{OB} = z_B \vec{z}_0$ avec $z_B = 425$ mm;
- Le coeur de butée a une masse $M_{CB} = 40$ kg et la position de son centre d'inertie G_{CB} est paramétrée par $\overrightarrow{OG_{CB}} = L_{CB} \vec{z}_0$ avec $L_{CB} = 193$ mm;
- L'ensemble $JR = \{\text{Joint(rotor)} + \text{Butée double}\}$ a une masse $M_{JR} = 100$ kg et la position de son centre d'inertie G_{JR} est paramétrée par $\overrightarrow{OG_{JR}} = L_{JR} \vec{z}_0$ avec $L_{JR} = 390$ mm. On notera $I_{G_{JR}}(JR) = \begin{pmatrix} A_{JR} & -F_{JR} & -E_{JR} \\ -F_{JR} & B_{JR} & -D_{JR} \\ -E_{JR} & -D_{JR} & C_{JR} \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_{JR}}$ la matrice d'inertie de l'ensemble JR au point G_{JR} exprimée dans une base $\mathcal{B}_{JR} = (\vec{x}_{JR}, \vec{y}_{JR}, \vec{z}_0)$ liée à JR ;
- Les positions des points A_4 et A_8 sont paramétrées par $\overrightarrow{OA_4} = z_4 \vec{z}_0 - R_{CB} \vec{y}_0$ et $\overrightarrow{OA_8} = -R_{CB} \vec{y}_0$ avec $z_4 = 280$ mm et $R_{CB} = 150$ mm.

Question 1 Déterminer l'expression de la coordonnée z_G de \overrightarrow{OG} selon \vec{z}_0 . Faire l'application numérique.

Question 2 Sachant que l'ensemble JR possède une symétrie de révolution par rapport à (O, \vec{z}_0) , simplifier la matrice d'inertie $I_{G_{JR}}(JR)$.

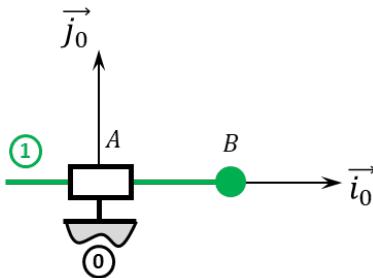
Corrigé voir ??.

2.2.5 Proposer un modèle cinétique à partir d'un système réel ou d'une maquette numérique

Exercice 27 – Mouvement T – *

B2-12

Soit le mécanisme suivant. On note $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\lambda = 10$ mm.

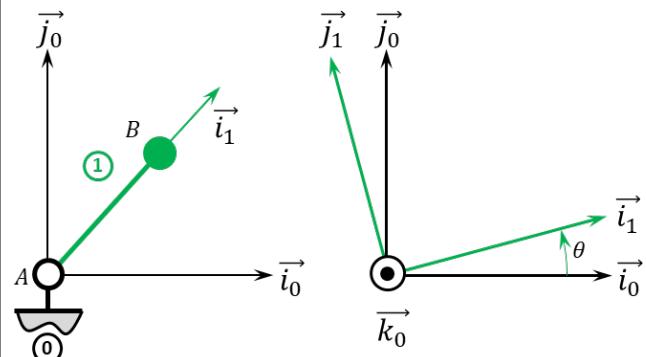
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\lambda = -20$ mm.

Corrigé voir ??.

Exercice 28 – Mouvement R *

B2-12

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ avec $R = 20$ mm.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \frac{\pi}{4}$ rad.

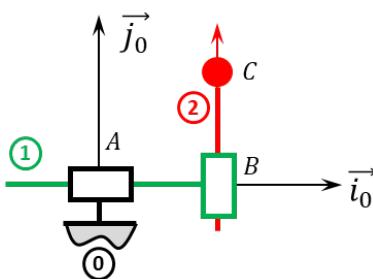
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \pi$ rad.

Corrigé voir ??.

Exercice 29 – Mouvement TT – *

B2-12

Soit le mécanisme suivant. On note $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$ et $\overrightarrow{BC} = \mu(t) \vec{j}_0$.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\lambda = 10 \text{ mm}$ et $\mu = 10 \text{ mm}$.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\lambda = 20 \text{ mm}$ et $\mu = 10 \text{ mm}$.

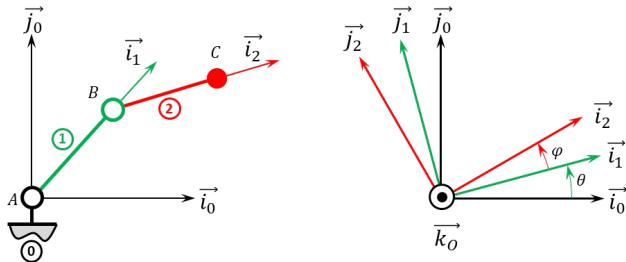
Corrigé voir ??.

Corrigé voir ??.

Exercice 30 – Mouvement RR *

B2-12

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ avec $R = 20 \text{ mm}$ et $\overrightarrow{BC} = L \vec{i}_2$ avec $L = 15 \text{ mm}$.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \frac{\pi}{4} \text{ rad}$ et $\varphi = \pi \text{ rad}$.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \frac{\pi}{4} \text{ rad}$ et $\varphi = -\frac{\pi}{4} \text{ rad}$.

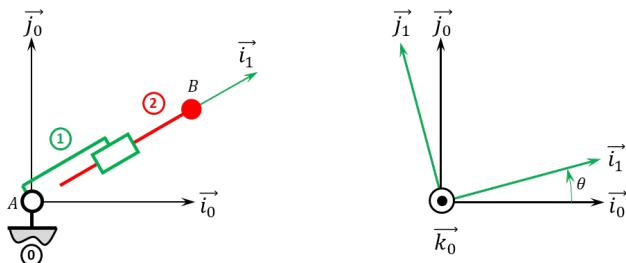
Question 4 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \frac{3\pi}{4} \text{ rad}$ et $\varphi = -\frac{\pi}{4} \text{ rad}$.

Corrigé voir ??.

Exercice 31 – Mouvement RT *

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_1$.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \frac{\pi}{4} \text{ rad}$ et $\lambda(t) = 20 \text{ mm}$.

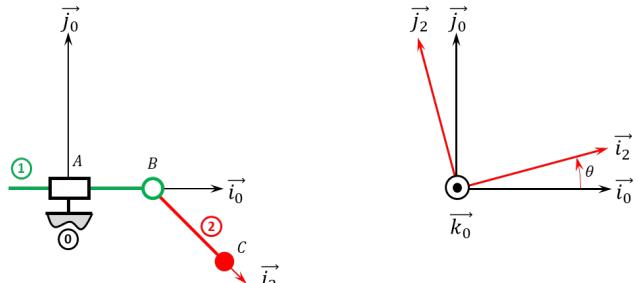
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = -\frac{\pi}{4} \text{ rad}$ et $\lambda(t) = -20 \text{ mm}$.

Corrigé voir ??.

Exercice 32 – Mouvement RT *

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$ et $\overrightarrow{BC} = R \vec{i}_2$.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \frac{\pi}{4} \text{ rad}$ et $\lambda(t) = 20 \text{ mm}$.

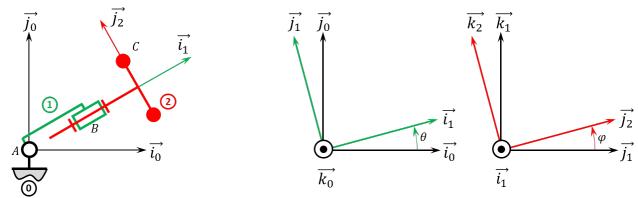
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = -\frac{\pi}{4} \text{ rad}$ et $\lambda(t) = -20 \text{ mm}$.

Corrigé voir ??.

Exercice 33 – Mouvement RR 3D **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{BC} = \ell \vec{i}_2 + r \vec{j}_2$. On note $R + \ell = L = 20 \text{ mm}$ et $r = 10 \text{ mm}$.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

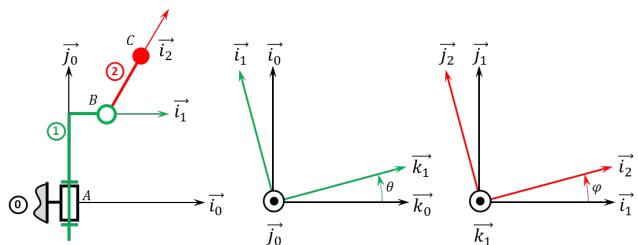
Question 2 Retracer le schéma cinématique en 3D pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$ et $\varphi(t) = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

Corrigé voir ??.

Exercice 34 – Mouvement RR 3D **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = H \vec{j}_1 + R \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{BC} = L \vec{i}_2$. On a $H = 20 \text{ mm}$, $r = 5 \text{ mm}$, $L = 10 \text{ mm}$.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

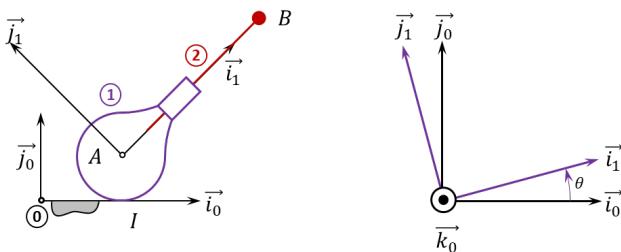
Question 2 Retracer le schéma cinématique en 3D pour $\theta(t) = \pi$ rad et $\varphi(t) = -\frac{\pi}{4}$ rad.

Corrigé voir ??.

Exercice 35 – Mouvement RT – RSG **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{IA} = R \overrightarrow{j_0}$ et $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \overrightarrow{i_1}$. De plus $R = 15$ mm.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = 0$ rad et $\lambda(t) = 20$ mm. On notera I_1 le point de contact entre **0** et **1**.

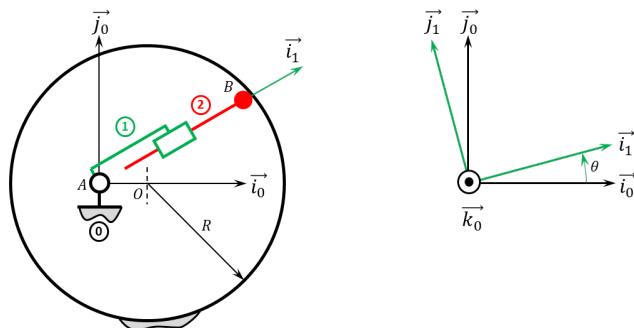
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2}$ rad et $\lambda(t) = 30$ mm. On notera I_2 le point de contact entre **0** et **1**. On précisera la position des points $I_{0,0}$ et $I_{0,1}$, points résultants de la rupture de contact lors du passage de $\theta(t)$ de 0 à $\frac{\pi}{2}$.

Corrigé voir ??.

Exercice 36 – Pompe à palettes **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AO} = e \overrightarrow{i_0}$ et $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \overrightarrow{i_1}$. De plus $e = 10$ mm et $R = 20$ mm. Le contact entre **0** et **2** en **B** est maintenu en permanence (notamment par effet centrifuge lors de la rotation de la pompe).



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = 0$ rad.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \pi$ rad.

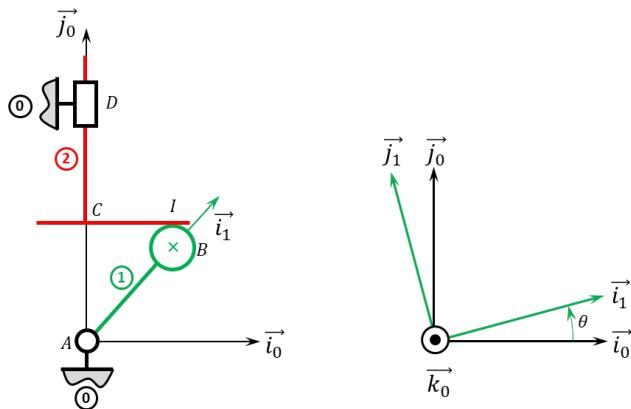
Question 4 En déduire la course de la pièce **2**.

Corrigé voir ??.

Exercice 37 – Pompe à pistons radiaux **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = e \overrightarrow{i_1}$ et $\overrightarrow{BI} = R \overrightarrow{j_0}$. De plus, $e = 10$ mm et $R = 20$ mm. Le contact entre **1** et **2** en **B** est maintenu en permanence par un ressort suffisamment raide (non représenté) positionné entre **0** et **2**.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = 0$ rad.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2}$ rad.

Question 4 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = -\frac{\pi}{2}$ rad.

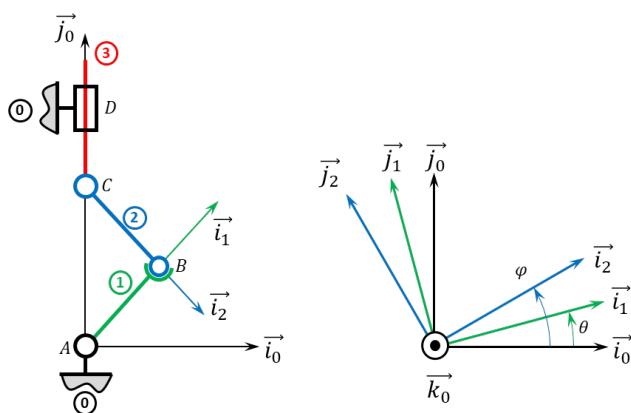
Question 5 En déduire la course de la pièce **2**.

Corrigé voir ??.

Exercice 38 – Système bielle manivelle **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \overrightarrow{i_1}$ et $\overrightarrow{CB} = L \overrightarrow{i_2}$. De plus, $R = 10$ mm et $L = 20$ mm.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2}$ rad.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = -\frac{\pi}{2}$ rad.

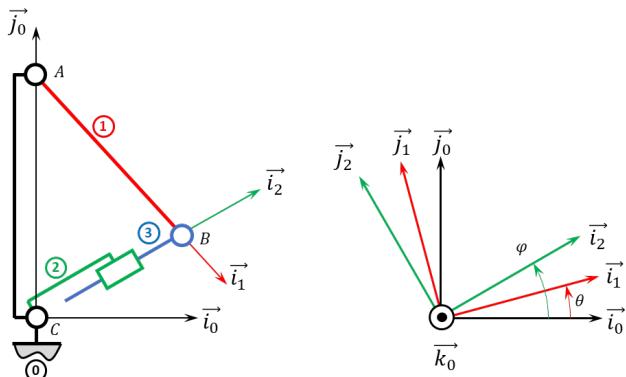
Question 4 En déduire la course de la pièce 3.

Corrigé voir ??.

Exercice 39 – Système de transformation de mouvement **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{CA} = H \vec{j}_0$. De plus, $R = 30$ mm et $H = 40$ mm.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2}$ rad.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = 0$ rad.

Question 4 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = -\frac{\pi}{2}$ rad.

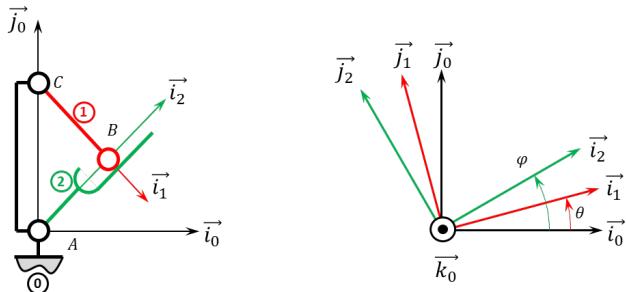
Question 5 En déduire la course de la pièce 3.

Corrigé voir ??.

Exercice 40 – Barrière Sympact **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AC} = H \vec{j}_0$ et $\overrightarrow{CB} = R \vec{i}_1$. De plus, $H = 120$ mm et $R = 40$ mm.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

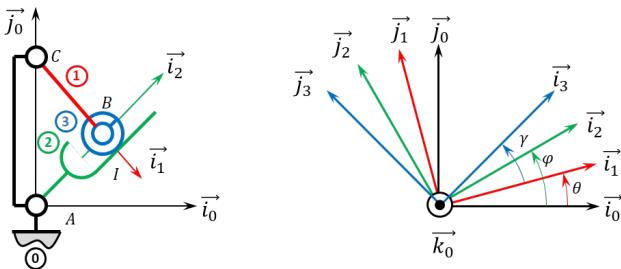
Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2}$ rad.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = -\frac{\pi}{2}$ rad.

Corrigé voir ??.

Exercice 41 – Barrière Sympact **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice. Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AC} = H \vec{j}_0$ et $\overrightarrow{CB} = R \vec{i}_1$. De plus, $H = 120$ mm, $R = 40$ mm $BI = 10$ mm.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2}$ rad.

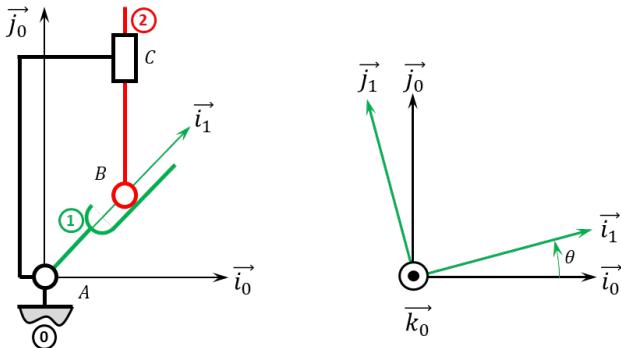
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = -\frac{\pi}{2}$ rad.

Corrigé voir ??.

Exercice 42 – Poussoir **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AC} = L \vec{i}_0 + H \vec{j}_0$. De plus, $H = 120$ mm, $L = 40$ mm.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{4}$ rad.

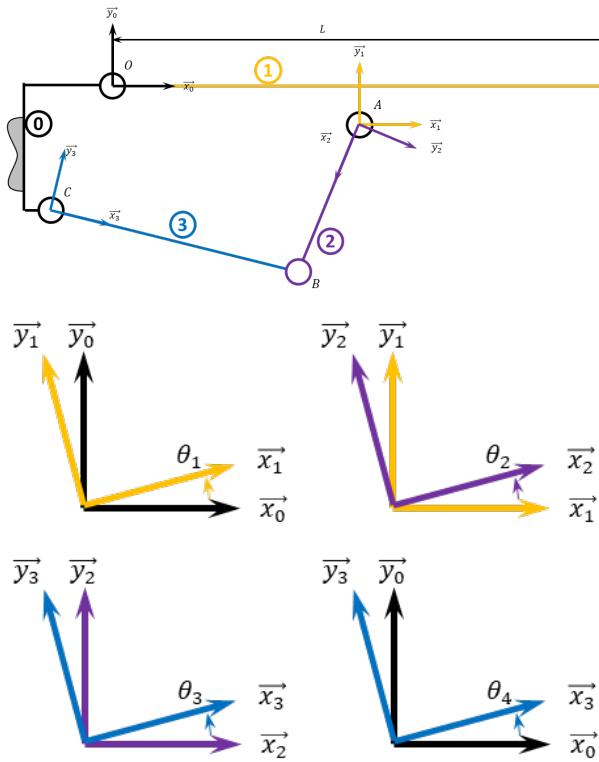
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = -\frac{\pi}{4}$ rad.

Corrigé voir ??.

Exercice 43 – Système 4 barres ***
B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

On a :

- $\overrightarrow{OA} = a \overrightarrow{x_1} - f \overrightarrow{y_1}$ avec $a = 355\text{ mm}$ et $f = 13\text{ mm}$;
- $\overrightarrow{AB} = b \overrightarrow{x_2}$ avec $b = 280\text{ mm}$;
- $\overrightarrow{BC} = -c \overrightarrow{x_3}$ avec $c = 280\text{ mm}$;
- $\overrightarrow{OC} = -d \overrightarrow{x_0} - e \overrightarrow{y_0}$ avec $d = 89,5\text{ mm}$ et $e = 160\text{ mm}$;


Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta_1(t)=0\text{ rad}$.

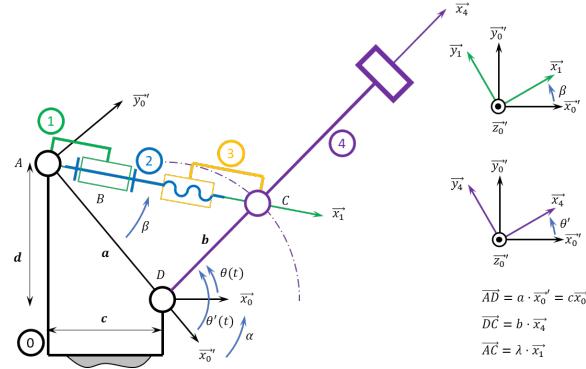
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta_1(t)=-\frac{\pi}{2}\text{ rad}$.

Question 4 En déduire la course angulaire (θ_4) de la pièce 3.

Corrigé voir ??.

Exercice 44 – Maxpid ***
B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le schéma suivant.


 Par ailleurs $a = 107,1\text{ mm}$, $b = 80\text{ mm}$, $c = 70\text{ mm}$, $d = 80\text{ mm}$. Le pas de la vis est de 4 mm.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t)=0\text{ rad}$.

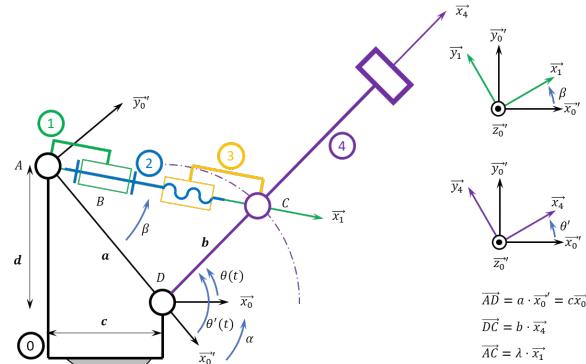
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t)=\frac{\pi}{2}\text{ rad}$.

Question 4 En déduire la course de λ .

Corrigé voir ??.

Exercice 45 – Maxpid ***
B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le schéma suivant.


 Par ailleurs $a = 107,1\text{ mm}$, $b = 80\text{ mm}$, $c = 70\text{ mm}$, $d = 80\text{ mm}$. Le pas de la vis est de 4 mm.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t)=0\text{ rad}$.

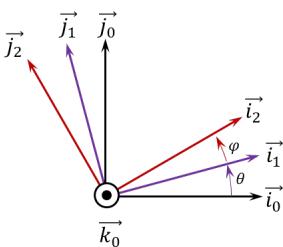
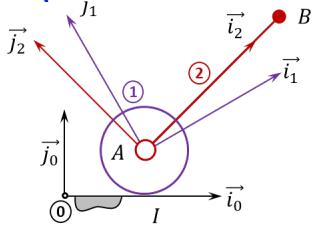
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t)=\frac{\pi}{2}\text{ rad}$.

Question 4 En déduire la course de λ .

Corrigé voir ??.

Exercice 46 – Mouvement RR – RSG **
B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

 Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{IA} = R \overrightarrow{j_0}$ et $\overrightarrow{AB} = L \overrightarrow{i_1}$. De plus $R = 15\text{ mm}$.



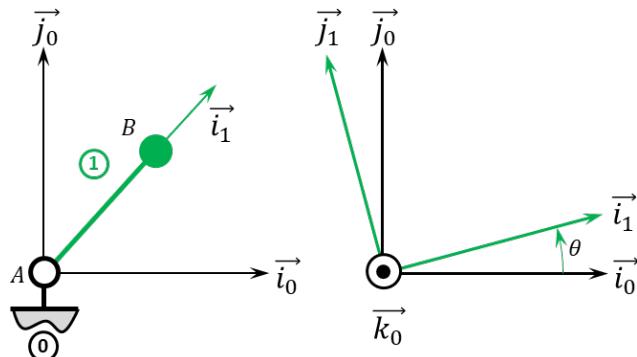
Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = 0 \text{ rad}$ et $\varphi(t) = 0 \text{ rad}$. On notera I_0 le point de contact entre **0** et **1**.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$ et $\varphi(t) = 0 \text{ rad}$. On notera I_1 le point de contact entre **0** et **1**. On précisera la position des points $I_{0,0}$ et $I_{0,1}$, points résultants de la rupture de contact lors du passage de $\theta(t)$ de 0 à $\frac{\pi}{2}$.

Question 4 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$ et $\varphi(t) = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

Corrigé voir ??.



Question 1 Quel est le mouvement de **1** par rapport à **0**.

Question 2 Quelle est la trajectoire du point B appartenant à **1** par rapport à **0**.

Question 3 Donner l'équation paramétrique de la trajectoire du point B, point appartenant à **1** par rapport à **0**.

Indications :

1. .
2. .
3. $x_B(t) = R \cos \theta(t)$ et $y_B(t) = R \sin \theta(t)$.

Corrigé voir ??.

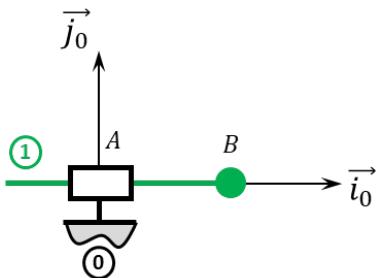
2.2.6 Modéliser la cinématique d'un ensemble de solides

Exercice 47 – Mouvement T – *

C2-05

B2-13

Soit le mécanisme suivant. On note $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \overrightarrow{i}_0$.



Question 1 Quel est le mouvement de **1** par rapport à **0**.

Question 2 Donner l'équation paramétrique de la trajectoire du point B, point appartenant à **1** par rapport à **0**.

Indications :

1. .
2. $x_B(t) = \lambda(t)$.

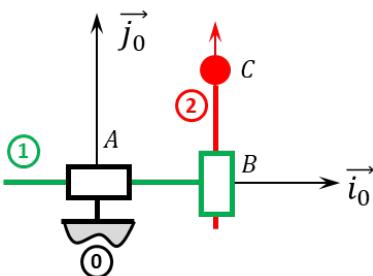
Corrigé voir ??.

Exercice 48 – Mouvement R *

C2-05

B2-13

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \overrightarrow{i}_1$ avec $R = 20 \text{ mm}$.



Question 1 Quel est le mouvement de **2** par rapport à **0**.

Question 2 Donner l'équation du mouvement du point C dans le mouvement de **2** par rapport à **0**.

On souhaite que le point C réalise un cercle de centre A et de rayon $R = 10 \text{ cm}$ à la vitesse $v = 0,01 \text{ m s}^{-1}$.

Question 3 Donner la relation liant $\theta(t)$, v et R .

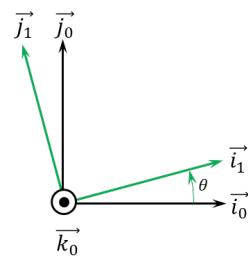
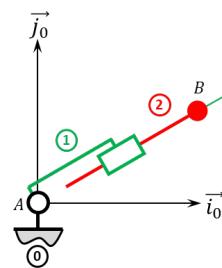
Par ailleurs la vitesse du point C est donnée par $V(C, 2/0) = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{AC}]_{\mathcal{R}_0} = R \dot{\theta} \overrightarrow{e}_{\theta}$.

Question 4 Donner les expressions de $\lambda(t)$ et $\mu(t)$ permettant la réalisation de cette trajectoire en fonction de v ,

Question 5 En utilisant Python, tracer $\lambda(t)$, $\mu(t)$ et la trajectoire générée.

Indications :

1. .
2. $x_C(t) = \lambda(t)$ et $y_C(t) = \mu(t)$.
3. $\theta(t) = \frac{v}{R} t$.
4. $\lambda(t) = R \cos\left(\frac{v}{R} t\right)$, $\mu(t) = R \sin\left(\frac{v}{R} t\right)$.
5. .



Question 1 Donner l'ensemble des positions accessibles par le point B.

Question 2 Donner l'équation horaire (trajectoire en fonction du temps) du point B dans le mouvement de 2 par rapport à 0.

On souhaite que le point B réalise un segment entre les points $[-25, 25]$ et $[25, 25]$.

Question 3 Donner les expressions de $\theta(t)$ et $\lambda(t)$ permettant la réalisation de cette trajectoire à la vitesse $v = 0,01 \text{ m s}^{-1}$.

Question 4 En utilisant Python, tracer $\theta(t)$, $\lambda(t)$ et la trajectoire générée.

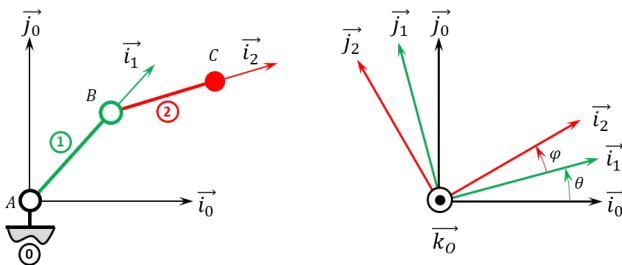
Corrigé voir ??.

Exercice 50 – Mouvement RR *

C2-05

B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ avec $R = 20 \text{ mm}$ et $\overrightarrow{BC} = L \vec{i}_2$ avec $L = 15 \text{ mm}$.



Question 1 Donner l'ensemble des positions accessibles par le point C.

Question 2 Donner l'équation du mouvement du point C dans son mouvement de 2 par rapport à 0.

On souhaite que le point C réalise un segment entre les points $[-25, 25]$ et $[25, 25]$ à la vitesse linéaire v .

Question 3 Donner la durée du mouvement si C se déplace à vitesse quelconque.

Question 4 Donner l'équation paramétrique que doit suivre le point C.

Question 5 Donner les expressions de $\theta(t)$ et $\varphi(t)$ permettant la réalisation de cette trajectoire à la vitesse $v = 0,01 \text{ m s}^{-1}$.

Question 6 En utilisant Python, tracer $\theta(t)$, $\varphi(t)$ et la trajectoire générée.

Corrigé voir ??.

Exercice 51 – Mouvement RT *

C2-05

B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice.

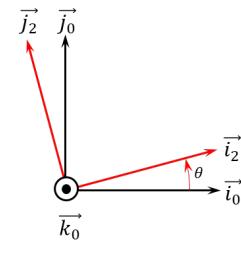
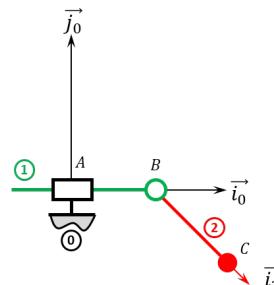
Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_1$.

Exercice 52 – Mouvement RT *

C2-05

B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$ et $\overrightarrow{BC} = R \vec{i}_2$ avec $R = 30 \text{ mm}$.



Question 1 Donner l'ensemble des positions accessibles par le point B.

Question 2 Donner l'équation horaire (trajectoire en fonction du temps) du point B dans le mouvement de 2 par rapport à 0.

On souhaite que le point B réalise un segment entre les points $[-25, 25]$ et $[25, 25]$.

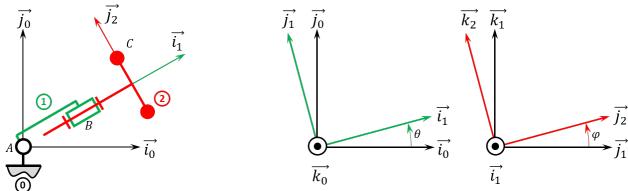
Question 3 Donner les expressions de $\theta(t)$ et $\lambda(t)$ permettant la réalisation de cette trajectoire à la vitesse $v = 0,01 \text{ m s}^{-1}$.

Question 4 En utilisant Python, tracer $\theta(t)$, $\lambda(t)$ et la trajectoire générée.

Corrigé voir ??.

Exercice 53 – Mouvement RR 3D **
C2-05
B2-13

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{BC} = \ell \vec{i}_2 + r \vec{j}_2$. On note $R + \ell = L = 20\text{ mm}$ et $r = 10\text{ mm}$.



Question 1 Donner l'ensemble des positions accessibles par le point C.

Question 2 Donner l'équation du mouvement du point C dans le mouvement de 2 par rapport à 0.

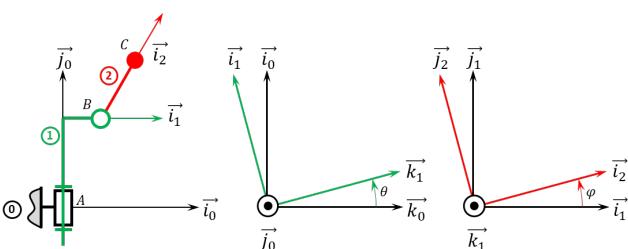
Indications :

1. .
2. $x_C(t) = (R + \ell) \cos \theta - r \cos \varphi \sin \theta$, $y_C(t) = (R + \ell) \sin \theta + r \cos \varphi \cos \theta$, $z_C(t) = r \sin \varphi$.

Corrigé voir ??.

Exercice 54 – Mouvement RR 3D **
C2-05
B2-13

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = H \vec{j}_1 + R \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{BC} = L \vec{i}_2$. On a $H = 20\text{ mm}$, $R = 20\text{ mm}$, $L = 10\text{ mm}$.



Question 1 Donner l'ensemble des positions accessibles par le point C.

Question 2 Donner l'équation de mouvement du point C dans le mouvement de 2 par rapport à 0.

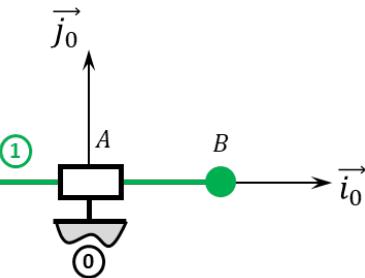
Indications

1. Tore.
2. $x_C(t) = R \cos \theta + L \cos \varphi \cos \theta$, $y_C(t) = H + L \sin \varphi$, $z_C(t) = -R \sin \theta - L \cos \varphi \sin \theta$.

Corrigé voir ??.

Exercice 55 – Mouvement T – *
B2-13

Soit le mécanisme suivant. On note $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$.



Question 1 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(1/0)\}$ au point B.

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(B, 1/0)}$.

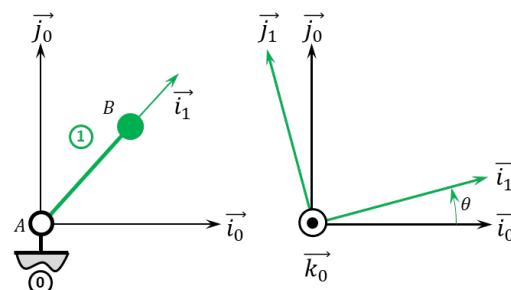
Indications :

1. $\{\mathcal{V}(1/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \vec{0} \\ \dot{\lambda}(t) \vec{i}_0 \end{array} \right\}_{VP}$.
2. $\overrightarrow{\Gamma(B, 1/0)} = \ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0$.

Corrigé voir ??.

Exercice 56 – Mouvement R *
B2-13

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ avec $R = 20\text{ mm}$.



Question 1 Déterminer $\overrightarrow{V(B, 1/0)}$ par dérivation vectorielle.

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{V(B, 1/0)}$ par une autre méthode.

Question 3 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(1/0)\}$ au point B.

Question 4 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(B, 1/0)}$.

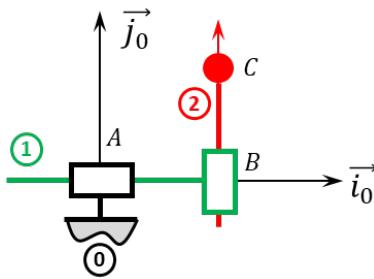
Indications :

1. $\overrightarrow{V(B, 1/0)} = R \dot{\theta} \vec{j}_1$.
2. $\overrightarrow{V(B, 1/0)} = R \dot{\theta} \vec{j}_1$.
3. $\{\mathcal{V}(1/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\theta} \vec{k}_0 \\ R \dot{\theta} \vec{j}_1 \end{array} \right\}_B$.
4. $\overrightarrow{\Gamma(B, 1/0)} = R \ddot{\theta} \vec{j}_1 - R \dot{\theta}^2 \vec{i}_1$.

Corrigé voir ??.

Exercice 57 – Mouvement TT – *
B2-13

Soit le mécanisme suivant. On note $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$ et $\overrightarrow{BC} = \mu(t) \vec{j}_0$.



Question 1 Déterminer $\overrightarrow{V(C,2/0)}$ par dérivation vectorielle ou par composition.

Question 2 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point C.

Question 3 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(C,2/0)}$.

Indications :

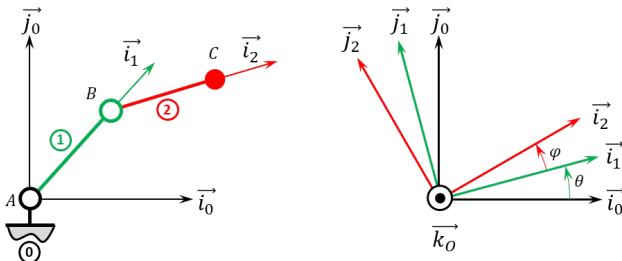
1. $\overrightarrow{V(C,2/0)} = \dot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + \dot{\mu}(t) \vec{j}_0$.
2. $\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \vec{0} \\ \dot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + \dot{\mu}(t) \vec{j}_0 \end{array} \right\}_{VP}$.
3. $\overrightarrow{\Gamma(C,2/0)} = \ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + \ddot{\mu}(t) \vec{j}_0$.

Corrigé voir ??.

Exercice 58 – Mouvement RR *

B2-13

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ avec $R = 20 \text{ mm}$ et $\overrightarrow{BC} = L \vec{i}_2$ avec $L = 15 \text{ mm}$.



Question 1 Déterminer $\overrightarrow{V(C,2/0)}$ par dérivation vectorielle.

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{V(C,2/0)}$ par composition.

Question 3 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point C.

Question 4 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(C,2/0)}$.

Indications :

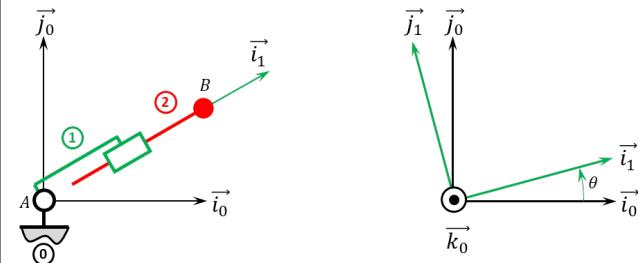
1. $\overrightarrow{V(C,2/0)} = R \dot{\theta} \vec{j}_1 + L(\dot{\theta} + \dot{\varphi}) \vec{j}_2$.
2. $\overrightarrow{V(C,2/0)} = L \dot{\varphi} \vec{j}_2 + \dot{\theta}(L \vec{j}_2 + R \vec{j}_1)$ (c'est la même :)).
3. $\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} (\dot{\theta} + \dot{\varphi}) \vec{k}_0 \\ R \dot{\theta} \vec{j}_1 + L(\dot{\theta} + \dot{\varphi}) \vec{j}_2 \end{array} \right\}_C$.
4. $\overrightarrow{\Gamma(C,2/0)} = R \ddot{\theta} \vec{j}_1 - R \dot{\theta}^2 \vec{i}_1 + L(\ddot{\theta} + \ddot{\varphi}) \vec{j}_2 - L(\dot{\theta} + \dot{\varphi})^2 \vec{i}_2$.

Corrigé voir ??.

Exercice 59 – Mouvement RT *

B2-13

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_1$.



Question 1 Déterminer $\overrightarrow{V(B,2/0)}$ par dérivation vectorielle.

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{V(B,2/0)}$ par composition.

Question 3 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point B.

Question 4 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(B,2/0)}$.

Indications :

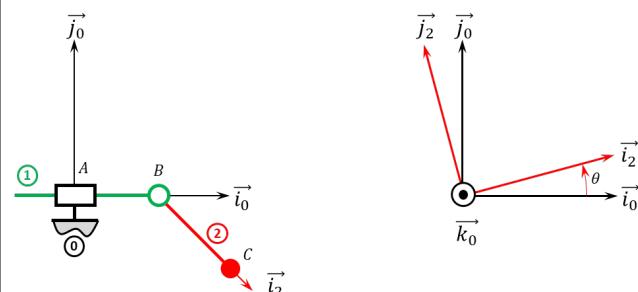
1. $\overrightarrow{V(B,2/0)} = \dot{\lambda}(t) \vec{i}_1 + \lambda(t) \dot{\theta} \vec{j}_1$.
2. $\overrightarrow{V(B,2/0)} = \dot{\lambda}(t) \vec{i}_1 + \lambda(t) \dot{\theta} \vec{j}_1$.
3. $\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\theta} \vec{k}_0 \\ \dot{\lambda}(t) \vec{i}_1 + \lambda(t) \dot{\theta} \vec{j}_1 \end{array} \right\}_B$.
4. $\overrightarrow{\Gamma(B,2/0)} = (\ddot{\lambda}(t) - \lambda(t) \dot{\theta}^2) \vec{i}_1 + (\dot{\lambda}(t) \dot{\theta} + \lambda(t) \ddot{\theta}) \vec{j}_1$.

Corrigé voir ??.

Exercice 60 – Mouvement RT *

B2-13

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$ et $\overrightarrow{BC} = R \vec{i}_2$ avec $R = 30 \text{ mm}$.



Question 1 Déterminer $\overrightarrow{V(C,2/0)}$ par dérivation vectorielle ou par composition.

Question 2 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point C.

Question 3 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(C,2/0)}$.

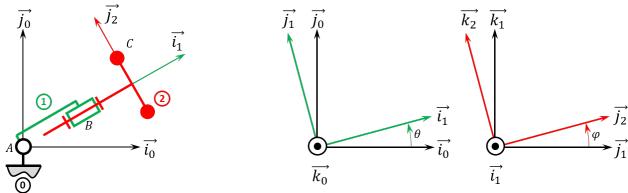
Indications :

1. $\overrightarrow{V(C,2/0)} = \dot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + R \dot{\theta} \vec{j}_2$.
2. $\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \frac{\Omega(2/0)}{V(C,2/0)} = \dot{\theta} \vec{k}_0 \\ V(C,2/0) \end{array} \right\}_C$.
3. $\overrightarrow{\Gamma(C,2/0)} = \ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + R(\ddot{\theta} \vec{j}_2 - \dot{\theta}^2 \vec{i}_2)$.

Corrigé voir ??.

Exercice 61 – Mouvement RR 3D *
B2-13

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \overrightarrow{i_1}$ et $\overrightarrow{BC} = \ell \overrightarrow{i_2} + r \overrightarrow{j_2}$. On note $R + \ell = L = 20$ mm et $r = 10$ mm.



Question 1 Déterminer $\overrightarrow{V(C,2/0)}$ par dérivation vectorielle.

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{V(C,2/0)}$ par composition.

Question 3 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point C.

Question 4 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(C,2/0)}$.

Indications :

$$1. \overrightarrow{V(C,2/0)} = -R\dot{\theta}\overrightarrow{k_1} + L(-\dot{\theta}\cos\varphi\overrightarrow{k_1} + \dot{\varphi}\overrightarrow{j_2}).$$

$$2. \overrightarrow{V(C,2/0)} = L\dot{\varphi}\overrightarrow{j_2} - \dot{\theta}(R\overrightarrow{k_1} + L\cos\varphi\overrightarrow{k_1}).$$

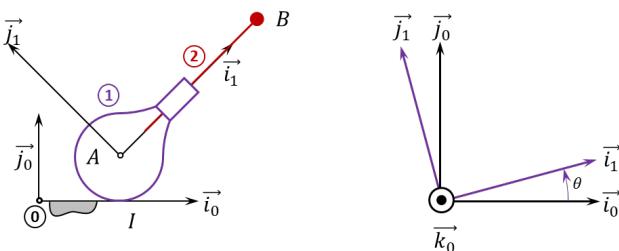
$$3. \{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\varphi}\overrightarrow{k_2} + \dot{\theta}\overrightarrow{j_0} \\ L\dot{\varphi}\overrightarrow{j_2} - \dot{\theta}(R\overrightarrow{k_1} + L\cos\varphi\overrightarrow{k_1}) \end{array} \right\}_C$$

$$4. \overrightarrow{\Gamma(C,2/0)} = L\dot{\varphi}\overrightarrow{j_2} + L\dot{\varphi}(\dot{\theta}\sin\varphi\overrightarrow{k_1} - \dot{\theta}\overrightarrow{i_2}) - \ddot{\theta}(R\overrightarrow{k_1} + L\cos\varphi\overrightarrow{k_1}) - \dot{\theta}(R\dot{\theta}\overrightarrow{i_1} + L\cos\varphi\dot{\theta}\overrightarrow{i_1} - L\dot{\varphi}\sin\varphi\overrightarrow{k_1}).$$

Corrigé voir ??.

Exercice 63 – Mouvement RT – RSG **
B2-13

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{IA} = R \overrightarrow{j_0}$ et $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \overrightarrow{i_1}$. De plus $R = 15$ mm. On fait l'hypothèse de mouvement sans glissement au point I.



Question 1 Déterminer $\overrightarrow{V(B,2/0)}$.

Question 2 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point B.

Question 3 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(B,2/0)}$.

Indications :

$$1. \overrightarrow{V(C,2/0)} = (R + \ell)\dot{\theta}\overrightarrow{j_1} - r\dot{\theta}\cos\varphi\overrightarrow{i_1} + r\dot{\varphi}\overrightarrow{k_2}.$$

$$2. \overrightarrow{V(C,2/0)} = r\dot{\varphi}\overrightarrow{k_2} - r\dot{\theta}\cos\varphi\overrightarrow{i_1} + \ell\dot{\theta}\overrightarrow{j_1} + R\dot{\theta}\overrightarrow{j_1}.$$

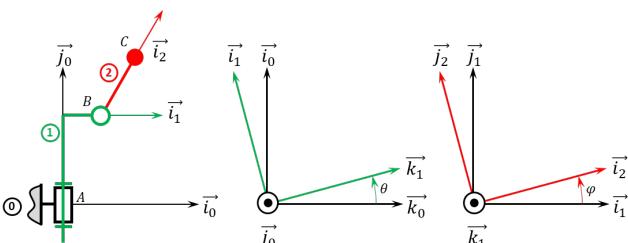
$$3. \{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\theta}\overrightarrow{k_1} + \dot{\varphi}\overrightarrow{i_1} \\ (R + \ell)\dot{\theta}\overrightarrow{j_1} - r\dot{\theta}\cos\varphi\overrightarrow{i_1} + r\dot{\varphi}\overrightarrow{k_2} \end{array} \right\}_C$$

$$4. \overrightarrow{\Gamma(C,2/0)} = (R + \ell)\ddot{\theta}\overrightarrow{j_1} - (R + \ell)\dot{\theta}^2\overrightarrow{i_1} - r\ddot{\theta}\cos\varphi\overrightarrow{i_1} + r\dot{\theta}\dot{\varphi}\sin\varphi\overrightarrow{i_1} - r\dot{\theta}^2\cos\varphi\overrightarrow{j_1} + r\dot{\varphi}\overrightarrow{k_2} + r\dot{\varphi}(\dot{\theta}\sin\varphi\overrightarrow{i_1} - \dot{\varphi}\overrightarrow{j_2}).$$

Corrigé voir ??.

Exercice 62 – Mouvement RR 3D *
B2-13

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = H \overrightarrow{j_1} + R \overrightarrow{i_1}$ et $\overrightarrow{BC} = L \overrightarrow{i_2}$. On a $H = 20$ mm, $r = 5$ mm, $L = 10$ mm.



Question 1 Déterminer $\overrightarrow{V(C,2/0)}$ par dérivation vectorielle.

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{V(C,2/0)}$ par composition du vecteur vitesse.

Question 3 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point C.

Question 4 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(C,2/0)}$.

Indications :

$$1. \overrightarrow{V(B,2/0)} = \dot{\lambda}\overrightarrow{i_1} + \dot{\theta}(\lambda(t)\overrightarrow{j_1} - R\overrightarrow{i_0}).$$

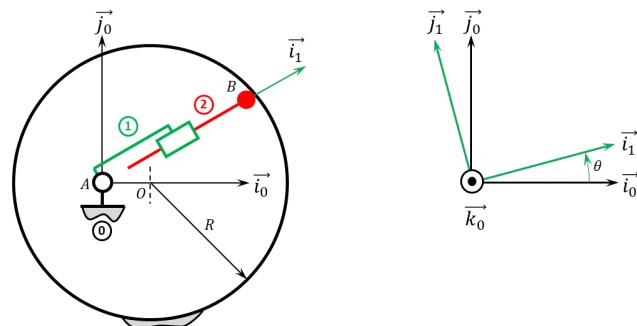
$$2. \{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\theta}\overrightarrow{k_0} \\ \dot{\lambda}\overrightarrow{i_1} + \dot{\theta}(\lambda(t)\overrightarrow{j_1} - R\overrightarrow{i_0}) \end{array} \right\}_B$$

$$3. \overrightarrow{\Gamma(B,2/0)} = \ddot{\lambda}(t)\overrightarrow{i_1} + \dot{\lambda}(t)\dot{\theta}\overrightarrow{j_1} + \ddot{\theta}(\lambda(t)\overrightarrow{j_1} - R\overrightarrow{i_0}) + \dot{\theta}(\dot{\lambda}(t)\overrightarrow{j_1} - \lambda(t)\dot{\theta}\overrightarrow{i_1}).$$

Corrigé voir ??.

Exercice 64 – Pompe à palettes *
B2-13

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AO} = e \overrightarrow{i_0}$ et $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \overrightarrow{i_1}$. De plus $e = 10$ mm et $R = 20$ mm. Le contact entre 0 et 2 en B est maintenu en permanence (notamment par effet centrifuge lors de la rotation de la pompe).



Il est possible de mettre la loi entrée-sortie sous la forme $\dot{\lambda}_+(t) = -e\dot{\theta}(t)\sin\theta(t) - \frac{e^2\dot{\theta}(t)\cos\theta(t)\sin\theta(t)}{\sqrt{e^2\cos^2\theta(t)-e^2+R^2}}$ (voir exercice ?? – à vérifier).

Question 1 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point B.

Question 2 Déterminer $\overline{\Gamma(B,2/0)}$.

Indications :

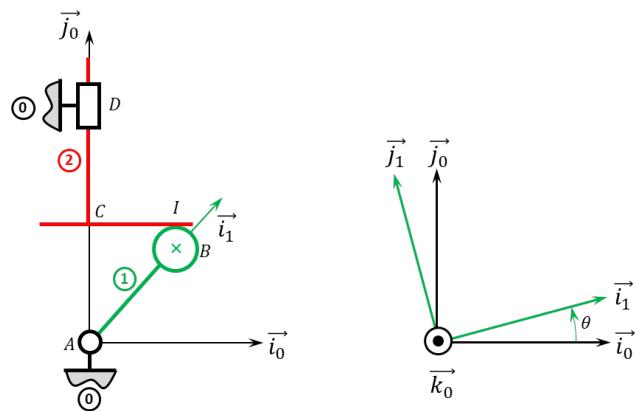
$$1. \ \{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\theta}(t)\vec{k}_0 \\ \dot{\lambda}(t)\vec{i}_1 + \lambda(t)\dot{\theta}(t)\vec{j}_1 \end{array} \right\}_B \\ 2. \ \overline{\Gamma(B,2/0)} = \ddot{\lambda}(t)\vec{i}_1 + 2\dot{\lambda}(t)\dot{\theta}(t)\vec{j}_1 + \lambda(t)\ddot{\theta}(t)\vec{j}_1 - \lambda(t)\dot{\theta}^2(t)\vec{i}_1.$$

Corrigé voir ??.

Exercice 65 – Pompe à piston axial *

B2-13

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = e\vec{i}_1$ et $\overrightarrow{BI} = R\vec{j}_0$. De plus, $e = 10 \text{ mm}$ et $R = 20 \text{ mm}$. Le contact entre 1 et 2 en B est maintenu en permanence par un ressort suffisamment raide (non représenté) positionné entre 0 et 2.



Il est possible de mettre la loi entrée-sortie sous la forme $\lambda(t) = e \sin \theta + R$ ou encore $\dot{\lambda}(t) = e\dot{\theta}(t)\cos\theta(t)$ (voir exercice ??).

Question 1 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point C.

Question 2 Déterminer $\overline{\Gamma(C,2/0)}$.

Indications :

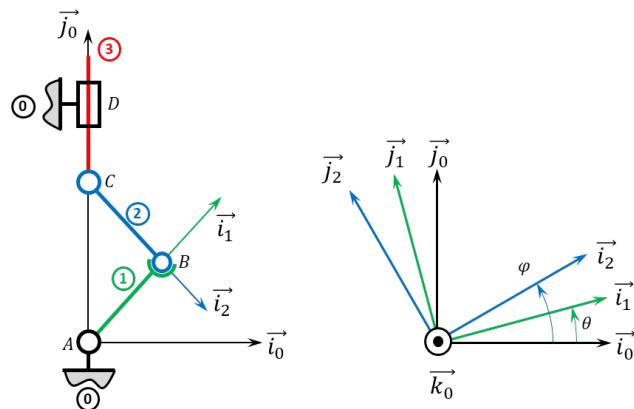
$$1. \ \{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \vec{0} \\ \dot{\lambda}(t)\vec{j}_0 \end{array} \right\}_C \\ 2. \ \overline{\Gamma(C,2/0)} = \ddot{\lambda}(t)\vec{j}_0.$$

Corrigé voir ??.

Exercice 66 – Système bielle manivelle *

B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R\vec{i}_1$ et $\overrightarrow{CB} = L\vec{i}_2$. De plus, $R = 10 \text{ mm}$ et $L = 20 \text{ mm}$.



Il est possible de mettre la loi entrée-sortie sous la forme $\lambda(t) = \pm\sqrt{L^2 - R^2 \cos^2\theta(t)} + R \sin\theta(t)$ et $\dot{\lambda}(t) = \pm\left(\frac{R^2\dot{\theta}(t)\cos\theta(t)\sin\theta(t)}{\sqrt{L^2 - R^2 \cos^2\theta(t)}}\right) + \dot{\theta}(t)R \cos\theta(t)$. (à vérifier – voir exercice ??).

Question 1 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point B.

On commence par calculer $\overline{\Gamma(B,2/0)} = \overline{\Gamma(B,2/1)} + \overline{V(B,1/0)} = \overline{V(B,1/0)}$.

• **Méthode 1 – dérivation vectorielle :** $\overline{\Gamma(B,1/0)} = \frac{d}{dt} [AB]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [R\vec{i}_1]_{\mathcal{R}_0} = R\dot{\theta}(t)\vec{j}_1$.

• **Méthode 2 – formule de changement de point :** $\overline{V(B,1/0)} = \overline{V(A,1/0)} + \overline{BA} \wedge \overline{\Omega(1/0)} = -R\vec{i}_1 \wedge \dot{\theta}t\vec{k}_0 = R\dot{\theta}(t)\vec{j}_1$.

On a alors, $\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\phi}(t)\vec{k}_0 \\ R\dot{\theta}(t)\vec{j}_1 \end{array} \right\}_B$.

Question 2 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ et au point C.

On a, $\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\phi}(t)\vec{k}_0 \\ \dot{\lambda}(t)\vec{j}_0 \end{array} \right\}_C$.

Par ailleurs, on peut remarquer que $\overline{V(C,2/0)} = \overline{V(B,2/0)} + \overline{CB} \wedge \overline{\Omega(2/0)} = R\dot{\theta}(t)\vec{j}_1 + L\vec{i}_2 \wedge \dot{\varphi}(t)\vec{k}_0 = R\dot{\theta}(t)\vec{j}_1 - L\dot{\varphi}(t)\vec{j}_2$.

On a donc nécessairement $\dot{\lambda}(t)\vec{j}_0 = R\dot{\theta}(t)\vec{j}_1 - L\dot{\varphi}(t)\vec{j}_2$
 $\Rightarrow \dot{\lambda}(t)\vec{j}_0 = R\dot{\theta}(t)(\cos\theta(t)\vec{j}_0 - \sin\theta(t)\vec{i}_0) - L\dot{\varphi}(t)(\cos\varphi(t)\vec{j}_0 - \sin\varphi(t)\vec{i}_0)$.

On a donc :
 $\left\{ \begin{array}{l} 0 = -R\dot{\theta}(t)\sin\theta(t) + L\dot{\varphi}(t)\sin\varphi(t) \\ \dot{\lambda}(t) = R\dot{\theta}(t)\cos\theta(t) - L\dot{\varphi}(t)\cos\varphi(t) \end{array} \right.$

$\Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} R\dot{\theta}(t)\sin\theta(t) = L\dot{\varphi}(t)\sin\varphi(t) \\ \dot{\lambda}(t) - R\dot{\theta}(t)\cos\theta(t) = L\dot{\varphi}(t)\cos\varphi(t) \end{array} \right.$

$\Rightarrow \tan\varphi(t) = \frac{R\dot{\theta}(t)\sin\theta(t)}{\dot{\lambda}(t) - R\dot{\theta}(t)\cos\theta(t)}$

Il resterait à supprimer $\varphi(t)$ pour (espérons-le) retomber sur la loi entrée-sortie cinématique.

Question 3 Déterminer $\overline{\Gamma(B,2/0)}$.

$\overline{\Gamma(B,2/0)} = \frac{d}{dt} [\overline{V(B,2/0)}]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [R\dot{\theta}(t)\vec{j}_1]_{\mathcal{R}_0} = R\ddot{\theta}(t)\vec{j}_1 - R\dot{\theta}^2(t)\vec{i}_1$.

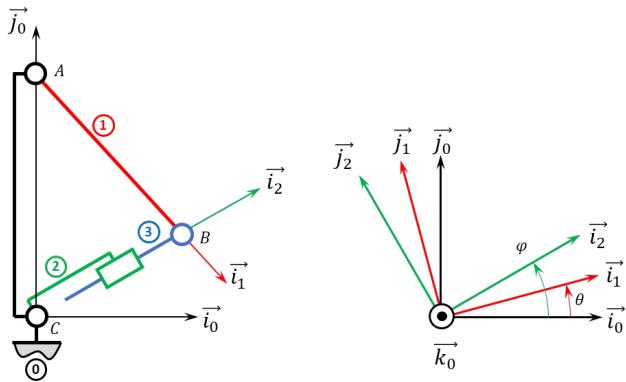
Question 4 Déterminer $\overline{\Gamma(C, 2/0)}$.

$$\overline{\Gamma(C, 2/0)} = \frac{d}{dt} \left[\overline{V(C, 2/0)} \right]_{\mathcal{R}_0} = \ddot{\lambda}(t) \vec{j}_0.$$

Corrigé voir ??.

Exercice 67 – Système de transformation de mouvement *
B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{CA} = H \vec{j}_0$. De plus, $R = 30 \text{ mm}$ et $H = 40 \text{ mm}$.



Il est possible de mettre la loi entrée-sortie sous la forme *** (voir exercice ??).

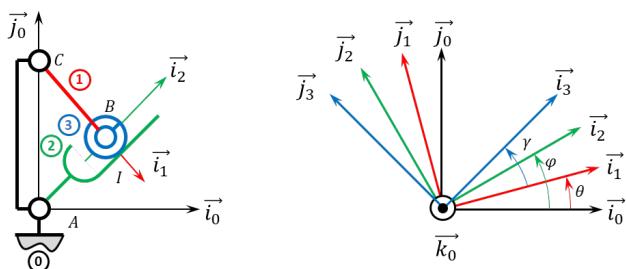
Question 1 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(3/0)\}$ au point B.

Question 2 Déterminer $\overline{\Gamma(B, 3/0)}$.

Corrigé voir ??.

Exercice 68 – Barrière Sympact **

B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice. Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AC} = H \vec{j}_0$ et $\overrightarrow{CB} = R \vec{i}_1$. De plus, $H = 120 \text{ mm}$, $R = 40 \text{ mm}$ $BI = 10 \text{ mm}$.



Il est possible de mettre la loi entrée-sortie sous la forme *** (voir exercice ??).

Question 1 En utilisant la condition de roulement sans glissement au point I, déterminer $\gamma(t)$ et $\dot{\gamma}(t)$.

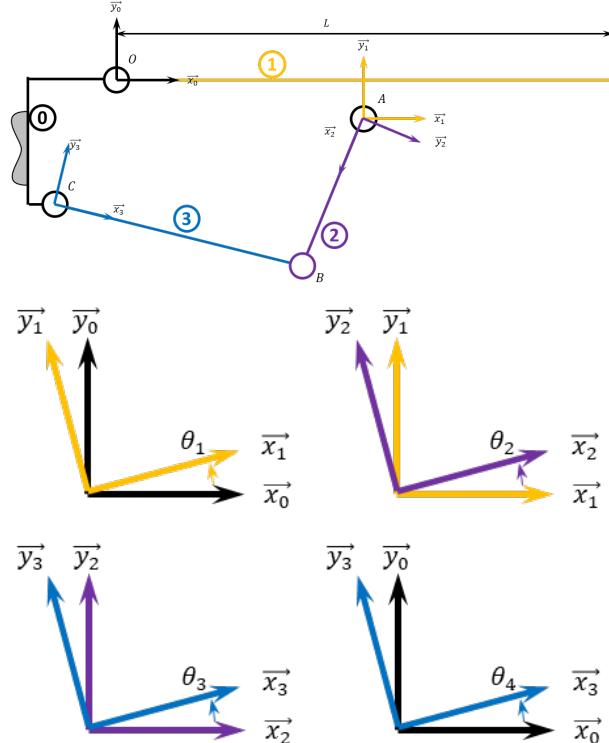
Question 2 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(3/2)\}$ au point B.

Corrigé voir ??.

Exercice 69 – Système 4 barres ***
B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice.

On a :

- $\overrightarrow{OA} = a \vec{x}_1 - f \vec{y}_1$ avec $a = 355 \text{ mm}$ et $f = 13 \text{ mm}$;
- $\overrightarrow{AB} = b \vec{x}_2$ avec $b = 280 \text{ mm}$;
- $\overrightarrow{BC} = -c \vec{x}_3$ avec $c = 280 \text{ mm}$;
- $\overrightarrow{OC} = -d \vec{x}_0 - e \vec{y}_0$ avec $d = 89,5 \text{ mm}$ et $e = 160 \text{ mm}$;



Il est possible de mettre la loi entrée-sortie sous la forme *** (voir exercice ??). On définit le point G tel que $\overrightarrow{OG} = L \vec{x}_1$.

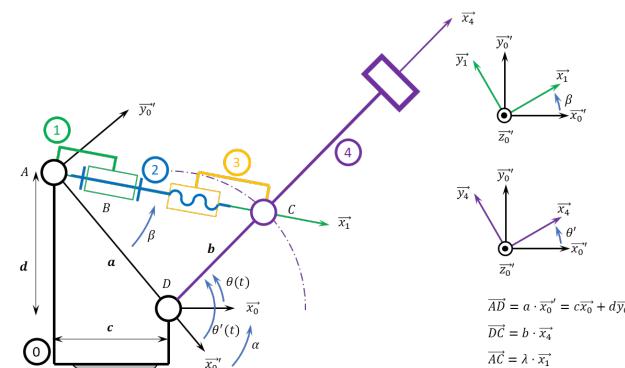
Question 1 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(1/0)\}$ au point G.

Question 2 Déterminer $\overline{\Gamma(G, 1/0)}$.

Corrigé voir ??.

Exercice 70 – Maxpid ***
B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le schéma suivant.



Par ailleurs $a = 107,1 \text{ mm}$, $b = 80 \text{ mm}$, $c = 70 \text{ mm}$, $d = 80 \text{ mm}$. Le pas de la vis est de 4 mm .

Il est possible de mettre la loi entrée-sortie sous la forme *** (voir exercice ??).

On définit le point G tel que $\overrightarrow{OG} = L\vec{x}_4$.

Question 1 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(4/0)\}$ au point G .

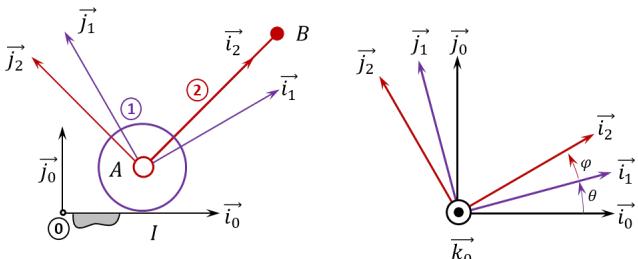
Question 2 Déterminer $\overline{\Gamma}(G, 4/0)$.

Corrigé voir ??.

Exercice 71 – Mouvement RR – RSG **

B2-13

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{IA} = R\vec{j}_0$ et $\overrightarrow{AB} = L\vec{i}_2$. De plus $R = 15 \text{ mm}$. On fait l'hypothèse de roulement sans glissement au point I .



Question 1 Déterminer $\overline{V}(B, 2/0)$.

Question 2 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point B .

Question 3 Déterminer $\overline{\Gamma}(B, 2/0)$.

Indications (à vérifier...):

1. $\overline{V}(B, 2/0) = L\dot{\varphi}(t)\vec{j}_2 + \dot{\theta}(t)(L\vec{j}_1 - R\vec{i}_0)$.
2. $\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overline{\Omega}(2/0) = (\dot{\varphi}(t) + \dot{\theta}(t))\vec{k}_0 \\ L\dot{\varphi}(t)\vec{j}_2 + \dot{\theta}(t)(L\vec{j}_1 - R\vec{i}_0) \end{array} \right\}_B$.
3. $\overline{\Gamma}(B, 2/0) = L\ddot{\varphi}(t)\vec{j}_2 - L\dot{\varphi}(t)(\dot{\varphi}(t) + \dot{\theta}(t))\vec{i}_2 + \dot{\theta}(t)(L\vec{j}_1 - R\vec{i}_0) - L\dot{\theta}^2(t)\vec{i}_1$.

Corrigé voir ??.

2.2.7 Modéliser une action mécanique

Exercice 72 – La Seine Musicale *

B2-14 Pas de corrigé pour cet exercice.

On choisit de représenter une demi-voile, de repère $\mathcal{R}_v(O; \vec{x}_v, \vec{y}_v, \vec{z})$, par une portion de demi-sphère (??). On pourra remarquer qu'il n'y a pas de mouvement relatif entre les repères $\mathcal{R}_{C_G}(C_G; \vec{x}_{C_G}, \vec{y}_{C_G}, \vec{z})$ et $\mathcal{R}_v(O; \vec{x}_v, \vec{y}_v, \vec{z})$, associé à la demi-voile. On rappelle que $\overrightarrow{OC_G} = R\vec{y}_{C_G}$, avec R le rayon moyen de la voie de roulement.

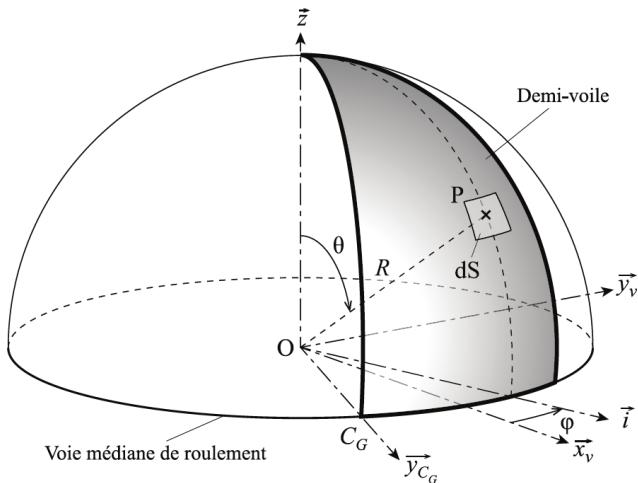


FIGURE 2.1 – Paramétrage de la surface totale et élémentaire en coordonnées sphériques de la demi-voile

La figure ?? présente l'orientation du vent par rapport au plan de symétrie de la demi-voile dans le plan (\vec{x}_v, \vec{y}_v) . La densité d'effort surfacique du vent sur la demi-voile, pour une vitesse de 9 m s^{-1} , est noté $\vec{f}_{\text{vent}} = f\vec{u}$ avec $f = 54,7 \text{ N m}^{-2}$, l'orientation de \vec{u} étant définie par l'angle constant $\alpha = (\vec{x}_v, \vec{u})$.

La base associée au système de coordonnées sphériques (r, θ, φ) est $(\vec{e}_r, \vec{e}_\theta, \vec{e}_\varphi)$. La position du point P appartenant à la demi-voile est définie par $\overrightarrow{OP} = R\vec{e}_r$ avec R le rayon moyen de la voie de roulement ($R = 22,75 \text{ m}$). L'angle azimutal φ évolue entre $-\frac{\pi}{8}$ et $\frac{\pi}{8}$ et l'élévation θ évolue entre 0 et $\frac{\pi}{2}$. On précise que, dans le cas présenté ??, la surface élémentaire en coordonnées sphériques est notée $dS = R^2 \sin \theta d\theta d\varphi$.

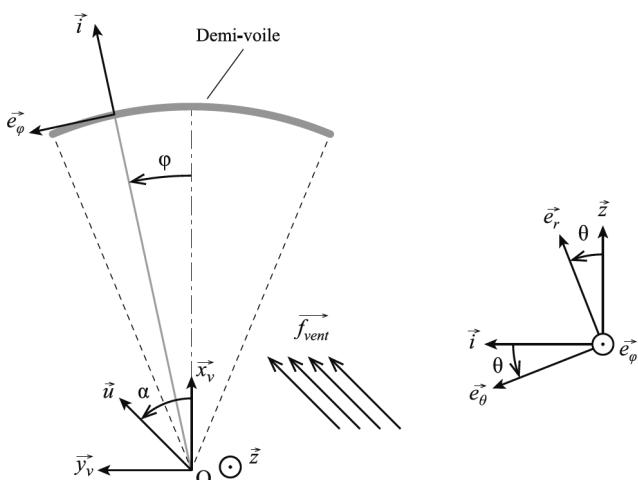


FIGURE 2.2 – Paramétrage angulaire

Question 1 Exprimer l'effort élémentaire du vent sur la demi-voile s'appliquant au point P sur la surface dS , noté $d\vec{F}_{\text{vent}}$.

Question 2 Déterminer par intégration l'expression

du moment de l'action mécanique du vent selon l'axe (O, \vec{z}) , $\vec{\mathcal{M}}(O, \text{vent} \rightarrow \text{demi-voile}) \cdot \vec{z}$ s'opposant à la rotation de la voile autour de l'axe (O, \vec{z}) en fonction de R , f et α .

Question 3 On définit F_{vent} tel que $(\overrightarrow{OC_G} \wedge F_{\text{vent}}) \cdot \vec{x}_{C_G}$. 2.2.8

$\vec{z} = \vec{\mathcal{M}}(O, \text{vent} \rightarrow \text{demi-voile}) \cdot \vec{z}$. En déduire l'expression de F_{vent} l'effort du vent au point C_G s'opposant au déplacement du chariot central.

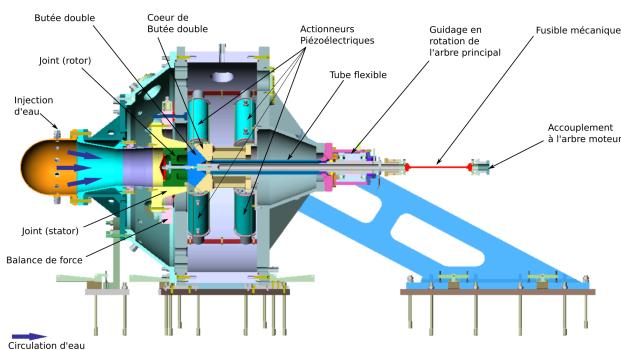
Afin de modéliser le déplacement de la voile dans le cas le plus défavorable, on souhaite déterminer la valeur maximale de $|F_{\text{vent}}|$.

Question 4 Pour quelle valeur de α cet effort est-il maximal? Déterminer la valeur maximale de $|F_{\text{vent}}|$.

Corrigé voir ??.

Exercice 73 – Banc Balafré *

B2-14 Pas de corrigé pour cet exercice. La figure suivante représente le paramétrage permettant de modéliser les actions mécaniques s'exerçant sur l'ensemble $S = \{JR + CB\}$. On nommera G le centre d'inertie de l'ensemble S .



Données et hypothèses

- On note $\overrightarrow{BM} = z \vec{z}_0 + R_J \vec{u}(\theta)$ où R_J est le rayon du joint avec $R_J = 175$ mm;
- la longueur du joint est $L_J = 150$ mm. La position du point B , centre du joint est $\overrightarrow{OB} = z_B \vec{z}_0$ avec $z_B = 425$ mm;
- Le coeur de butée a une masse $M_{CB} = 40$ kg et la position de son centre d'inertie G_{CB} est paramétrée par $\overrightarrow{OG_{CB}} = L_{CB} \vec{z}_0$ avec $L_{CB} = 193$ mm;
- Les positions des points A_4 et A_8 sont paramétrées par $\overrightarrow{OA_4} = z_4 \vec{z}_0 - R_{CB} \vec{y}_0$ et $\overrightarrow{OA_8} = -R_{CB} \vec{y}_0$ avec $z_4 = 280$ mm et $R_{CB} = 150$ mm.

On souhaite déterminer la résultante des actions de pression du fluide sur le joint (rotor). On rappelle qu'un élément de surface dS autour d'un point M sur une surface cylindrique de rayon R_J s'exprime $dS = R_J d\theta dz$.

Question 1 Exprimer au point M le torseur $\{dT_{f \rightarrow J_R}\}$ de l'action de pression du fluide sur un élément de surface dS joint en fonction de $p(t)$, dS et $\vec{u}(\theta)$.

Question 2 En déduire l'expression en B du torseur $\{T_{f \rightarrow J_R}\}$ de l'action de pression du fluide sur l'ensemble du

joint.

Corrigé voir ??.

Décrire le comportement d'un système séquentiel

Exercice 74 – Le banc balafré *

B2-17 Pas de corrigé pour cet exercice.

Pendant un essai, les actionneurs sont commandés axe par axe (c'est-à-dire par groupes de deux actionneurs piézoélectriques) grâce à un module d'électronique de puissance 2×10 kVA. Ainsi, quatre modules sont installés dans l'armoire de commande. Les actionneurs sont commandés pour générer ce que l'on appelle des « rafales » : ils produisent les vibrations avec les caractéristiques voulues par l'opérateur, pendant une durée qui dépend de l'objectif de l'essai en cours.

Objectif Nous allons modéliser la façon dont la commande du système doit être programmée afin de protéger les composants vis-à-vis de problèmes de surchauffe.

Afin de protéger les composants, le système de commande doit imposer des périodes de temporisation pour favoriser le refroidissement des actionneurs et amplificateurs. Les amplificateurs de puissance ne doivent pas être utilisés en continu pendant plus de timeout = 10 s. Le superviseur ne doit pas autoriser de temps de rafale supérieur à $t_{\max} = 31$ s. À chaque période supérieure à timeout, il est nécessaire de temporiser le système pendant 1 s et pour une durée de rafale supérieure à t_{\max} , il est nécessaire de temporiser pendant 3 s. Le diagramme d'état du superviseur du banc Balafré est présenté sur la figure ??.

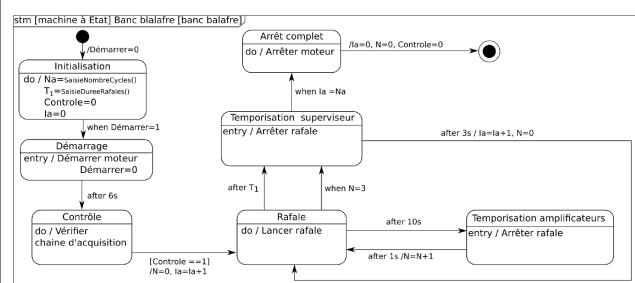


FIGURE 2.3 – Diagramme d'état du superviseur du banc Balafré.

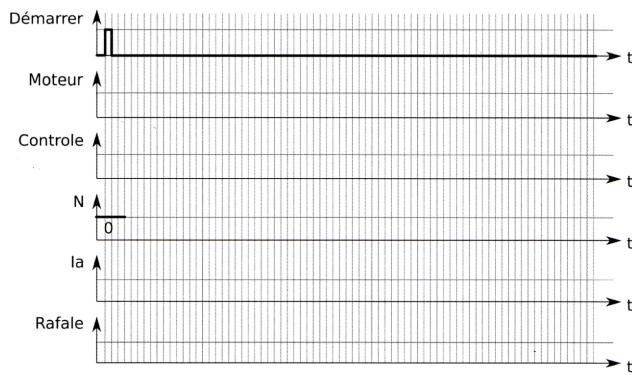
Les variables suivantes permettent de réaliser le suivi d'un processus de mesure :

- Démarrer est une variable booléenne. Elle devient vraie, lorsque l'opérateur a saisi le nombre Na de cycles qu'il souhaite réaliser et la durée T_1 de chaque cycle, et qu'il a validé sa saisie.
- Moteur est une variable qui vaut 1 lorsque le moteur a atteint sa vitesse de consigne (supposée non nulle, la vitesse nulle n'étant pas une consigne d'intérêt pratique pour le banc d'essais). Quand Moteur a atteint la valeur 1, seul le retour à l'arrêt peut modifier l'état de cette variable en la faisant repasser à 0.

On considère qu'il faut 5 s pour atteindre la vitesse de consigne ou revenir à l'arrêt.

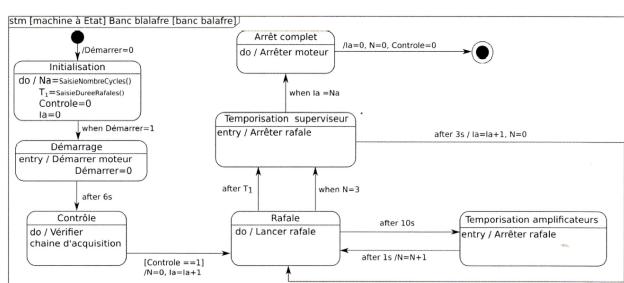
- Contrôle est une variable qui décrit le résultat des contrôles de la chaîne d'acquisition :
 - Contrôle=0 si les contrôles n'ont pas été effectués;
 - Contrôle=1 si les contrôles sont terminés et que tout est en ordre de marche;
 - Contrôle=2 si les contrôles ont détecté une anomalie.
- Rafale est une variable qui vaut 1 si une rafale est en cours, et 0 sinon.

Question 1 On souhaite réaliser un cycle de rafale de huit secondes. En suivant le diagramme d'état de la figure ??, et en supposant que le contrôle soit réalisé en 1 seconde et conclue à ce que tout soit en ordre de marche, compléter le chronogramme.



Pour un fonctionnement sûr de l'installation, le système doit arrêter les moteurs si les contrôles détectent une anomalie.

Question 2 Modifier le diagramme d'état ci-dessous pour prendre en compte ce cas de figure.



Corrigé voir ??.

2.2.9 Modéliser un convertisseur électromécanique

Exercice 75 – Le banc balafre *

Pas de corrigé pour cet exercice.

Objectif L'objectif est de valider les exigences suivantes.

- 1.01 – Couple résistant : le couple résistant exercé par le film d'eau sur le joint (rotor) à 6000 tr min^{-1} est estimé à $C_{\text{res}} = 300 \text{ Nm}$.
- 1.02 – Vitesse de rotation : la vitesse cible NC (vitesse de rotation du rotor de joint) doit pouvoir être réglée à une valeur choisie entre 5000 tr min^{-1} et 7000 tr min^{-1} .
- 1.03 – Loi de commande : la mise en rotation doit se faire à accélération constante pendant une durée n'excédant par $T_{\text{acc}} = 5 \text{ s}$.

Nous allons modéliser le moteur asynchrone Leroy Somer PLS-280-MP. Ceci va nous permettre de déterminer sa caractéristique de couple. Cette caractéristique sera utilisée dans les parties suivantes et nous permettra dans cette partie de déterminer la fréquence de commande du moteur pour la phase de mesure en régime stationnaire.

Données et hypothèses :

- le réseau d'alimentation électrique fournit une tension 230/400 V en 50 Hz;
- la plaque signalétique du moteur est donnée en figure ??;
- on négligera les pertes fer et les pertes mécaniques dans le moteur;
- les pertes Joule statoriques sont également négligées.

LEROY SOMER		MOT. 3 ~ PLS 280 MP2 B3	N° 905027 00LC01 kg: 930
IP 23S IK 08	I cl.	F	°CIS
V	Hz	min⁻¹	kW
400 Δ	100	5916	132
MOTEURS LEROY SOMER			
TP111B			
DE	6014HC5C3	cm³	
NDE	6014HC5C3	cm³	

FIGURE 2.4 – Plaque signalétique du moteur PLS-280-MP

Question 1 En utilisant les informations de la plaque signalétique, montrer que le moteur possède $p = 1$ paire de pôles.

Question 2 À partir de la plaque signalétique, en détaillant les calculs, déterminer le glissement en fonctionnement nominal g_N ainsi que le couple utile nominal C_{uN} .

On donne sur la figure ?? le modèle équivalent ramené au stator d'une phase du moteur. L_0 représente l'inductance de magnétisation et L_c l'inductance des fuites totales d'une phase (rotorique ramenée au stator et stator). On note g le glissement. On rappelle que la puissance dis-

sipée dans la résistance R/g correspond à la puissance transmise du stator au rotor. Cette puissance peut être décomposée en une résistance R correspondant aux pertes Joule dans le rotor en série avec une résistance $R(1-g)/g$ correspondant à la puissance électromécanique fournie au rotor.



Ce modèle est celui du bobinage couplé en triangle. La tension U_S représente la tension entre phases, c'est-à-dire, vue de l'extérieur, la tension composée de valeur nominale 400 V. Le courant i_S représente le courant dans chaque phase statorique. La notation conventionnelle j_S pour ce courant n'est pas utilisée ici pour éviter toute confusion avec les notations des nombres complexes.

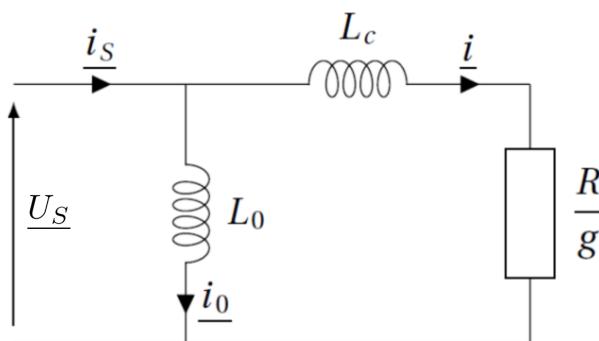


FIGURE 2.5 – Modèle équivalent ramené au stator d'une phase du moteur

Question 3 Exprimer la puissance électromécanique P_{EM} fournie au rotor en fonction de U_S (valeur efficace de la tension U_S), de la résistance R , du glissement g de l'inductance L_c et de la pulsation d'alimentation ω du moteur.

Question 4 Exprimer la puissance électromécanique P_{EM} en fonction du couple électromagnétique C_{EM} et de la vitesse de rotation Ω de l'arbre moteur.

Question 5 Exprimer la vitesse de rotation Ω de l'arbre en fonction du glissement g et de la vitesse de synchronisme Ω_S . En déduire l'expression du couple électromagnétique C_{EM} en fonction de U_S^2 , ω , g , R , L_c , et p (le nombre de paires de pôles par phase).

Question 6 En précisant bien vos hypothèses, justifier que l'expression du couple utile disponible sur l'arbre moteur est $C_u = \frac{3pU_S^2}{\omega} \cdot \frac{\frac{R}{g}}{\left(\frac{R}{g}\right)^2 + (L_c \omega)^2}$.

À l'aide de cette équation, on obtient la figure ?? qui représente l'allure de la courbe de couple en fonction de la vitesse de rotation N de l'arbre moteur.

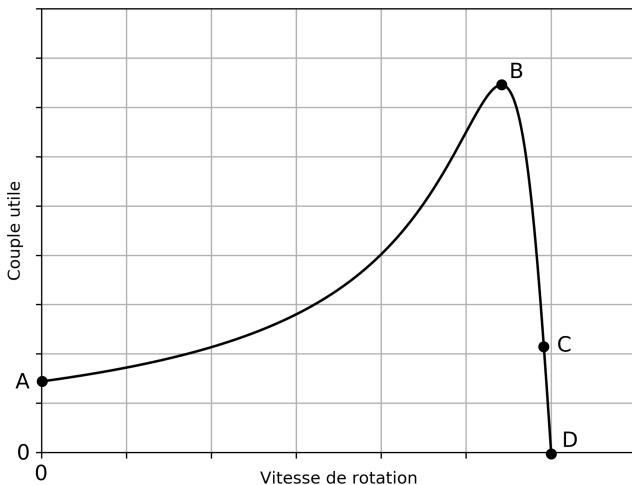


FIGURE 2.6 – Allure de la courbe de couple utile du moteur en fonction de la vitesse de rotation de l'arbre

Question 7 À l'aide des points A, B, C et D, identifier sur cette courbe le point de fonctionnement nominal, le démarrage du moteur, le point de synchronisme, la zone de fonctionnement instable du moteur.

Le constructeur précise le rapport du couple maximal sur couple nominal : $C_M/C_N = 3,5$. On rappelle que le couple utile est maximal pour une valeur du glissement telle que $R/g = L_c \omega$. **Question 8** En déduire l'expression de L_c en fonction de p , U_S , C_M et ω et faire l'application numérique.

Question 9 Que peut-on dire de R/g par rapport à $L_c \omega$ au voisinage du point de fonctionnement nominal ? En déduire l'expression de R en fonction du couple nominal C_N , du glissement nominal g_N , de p , U_S et de ω .



On fera l'application numérique en prenant $g_N = 1,4 \times 10^{-2}$ et $C_N = 213 \text{ Nm}$.

Le variateur utilisé pour la commande du moteur fonctionne en U_S/f constant. À l'aide des valeurs calculées précédemment, on a tracé sur la figure ?? les courbes de couple utile en fonction de la vitesse de rotation pour différentes valeurs de fréquence de commande.

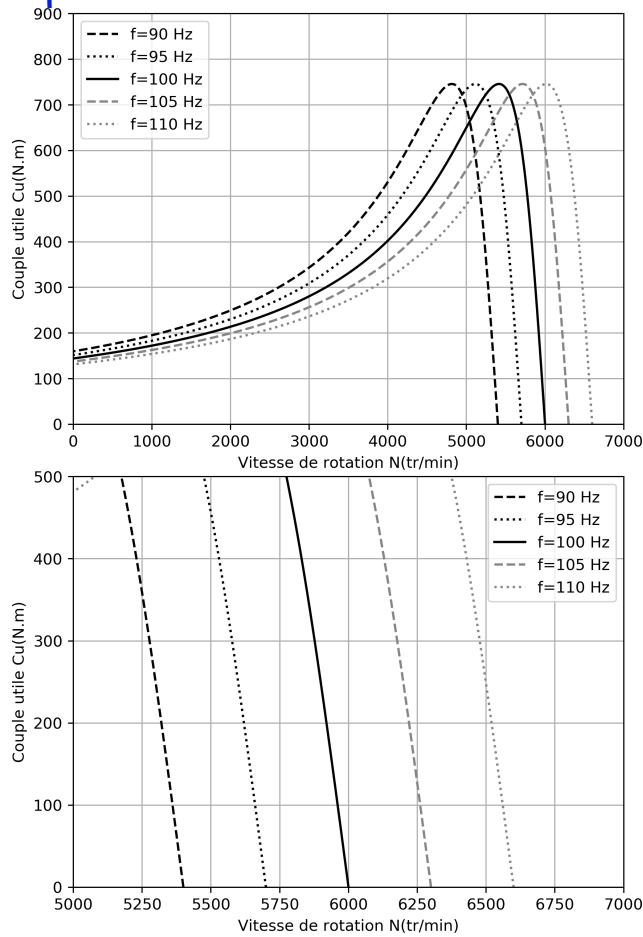


FIGURE 2.7 – Évolution du couple utile en fonction de la vitesse de rotation pour des fréquences de commande de 90 Hz à 110 Hz.

2.3 B3 – Valider un modèle

Question 10 Déterminer quelle fréquence doit être imposée par le variateur pour maintenir une vitesse de 6000 tr min^{-1} en présence d'un couple résistant correspondant au couple $C_{\text{res}} = 300 \text{ Nm}$ défini par l'exigence 1.01 du cahier des charges.

Corrigé voir ??.

2.4 B1 – Choisir les grandeurs physiques et les caractériser

2.5 B2 – Proposer un modèle de connaissance et de comportement

2.5.1 Établir un modèle de connaissance par des fonctions de transfert

Exercice 76 – Moteur à courant continu*

B2-04 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Exprimer la fonction de transfert $H(p) = \frac{\Omega(p)}{U(p)}$.

Question 2 Mettre $H(p)$ sous forme canonique.

Question 3 Préciser l'ordre et la classe de H .

Question 4 Donner les caractéristiques de la fonction de transfert.

2.5.2 B2-06 – Établir un modèle de comportement à partir d'une réponse temporelle ou fréquentielle

Exercice 77 – Identification temporelle *

B2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Déterminer la fonction de transfert du système.

Question 2 Déterminer la fonction de transfert du système.

Exercice 78 – Identification *

B2-06

Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le diagramme de Bode asymptotique.

Question 2 Identifier le type de la fonction de transfert et ses valeurs remarquables.

Exercice 79 – Identification *

B2-06

Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Déterminer les périodes et les pulsations de chacun des signaux..

Question 2 En déduire le gain et le déphasage en régime permanent pour chacune des courbes temporelles de sortie correspondant aux 3 entrées.

Exercice 80 – Identification *

B2-06

Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Déterminer la fonction de transfert du système.

Question 2 Déterminer la fonction de transfert du système.

2.5.3 B2-07 – Modéliser un système par schéma-blocs.

Exercice 81 – La Seine Musicale*

B2-07 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 En considérant que la perturbation $C_{pert}(p)$ est nulle, déterminer $H_f(p) = \frac{\Omega_m(p)}{\Omega_c(p)}$ sous forme canonique.

Question 2 Exprimer la fonction de transfert $H_r(p) = \frac{\Omega_m(p)}{C_{pert}(p)}$ en la mettant sous la forme : $H_r(p) = -\frac{\alpha(1 + \tau p)}{1 + \gamma p + \delta p^2}$.
Exprimer α, τ, γ et δ en fonction des différents paramètres de l'étude.

Question 3 Exprimer $X_{ch}(p)$ en fonction de $\Omega_m(p)$ et $C_{pert}(p)$.

Exercice 82 – Machine de rééducation SysReeduc *

B2-07 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 À partir des équations proposées, déterminer les fonctions de transfert $K_1, K_2, H_3(p), H_4(p), K_5, K_6, K_7, K_8$ et K_9 .

On a :

- $u_m(t) = e(t) + R i(t) \Rightarrow U_m(p) = E(p) + R I(p)$ et $C_{M1}(p) = k_t I(p)$ donc $K_2 = \frac{k_t}{R}$;
- $E(p) = k_e \Omega_m(p)$ et donc $K_7 = k_e$;
- $(M+m)r\rho_1 p \Omega_m(p) = \frac{C_{M1}(p)}{\rho_1 r} - F_p(p) \Leftrightarrow (M+m)r^2 \rho_1^2 p \Omega_m(p) = C_{M1}(p) - \rho_1 r F_p(p)$ et donc $K_9 = \rho_1 r$ et $H_3(p) = \frac{1}{(M+m)r^2 \rho_1^2 p}$;
- $H_4(p)$ permet d'obtenir une position à partir d'une vitesse. Il s'agit donc d'un intégrateur et $H_4(p) = \frac{1}{p}$;
- un codeur incrémental avec 1 émetteur-récepteur permet de détecter les fentes et les « non fentes » donc ici 1000 informations par tour. Avec un second émetteur, on double la résolution soit 2000 informations pour un tour soit $K_8 = \frac{2000}{2\pi}$;
- en utilisant le réducteur et le poulie courroie, on a directement $K_5 = \rho_1$ et $K_6 = r$ (à convertir en mètres) ;
- enfin, K_1 convertit des mètres en incrément. X_c est la consigne que doit respectée X . Pour avoir un asservissement précis, il faut donc $\varepsilon = 0$ et $X = X_c$ soit $\varepsilon = 0 = K_1 X_C - K_8 \theta_m = K_1 X_C - K_8 \frac{X}{K_5 K_6}$. Au final, $K_1 = \frac{K_8}{K_5 K_6}$.

Question 2 Montrer que le schéma-blocs peut être mis sous la forme suivante. On exprimera A, B et D en fonction des paramètres du système $r, \rho_1, k_t, k_e, R, M, m$ et K_8 .

Correction
Exercice 83 – Quille pendulaire*
B2-07

Question 1 Donner les expressions des fonctions de transfert A_1, A_2, A_3 et A_4 en fonction de la variable complexe p et des constantes.

Correction D'une part, on transforme les équations dans le domaine de Laplace : $Q(p) = SpX(p) + \frac{V}{2B}p\Sigma(p)$ et $Mp^2X(p) = S\Sigma(p) - kX(p) - \lambda pX(p) - F_R(p)$.

En utilisant le schéma-blocs, on a $\Sigma(p) = A_2(A_1Q(p) - X(p)) = A_1A_2Q(p) - A_2X(p)$.

Par ailleurs $\Sigma(p) = \frac{Q(p) - SpX(p)}{\frac{V}{2B}p} = Q(p)\frac{2B}{Vp} - X(p)\frac{S2B}{V}$. On a donc $A_2 = \frac{S2B}{V}$, $A_1A_2 = \frac{2B}{Vp}$ soit $A_1 = \frac{2B}{Vp}\frac{V}{S2B} = \frac{1}{Sp}$.

On a aussi $X(p) = A_4(-F_R(p) + A_3\Sigma(p)) = -A_4F_R(p) + A_3A_4\Sigma(p)$. Par ailleurs, $X(p)(Mp^2 + \lambda p + k) = S\Sigma(p) - F_R(p) \Leftrightarrow X(p) = \frac{S\Sigma(p)}{Mp^2 + \lambda p + k} - \frac{F_R(p)}{Mp^2 + \lambda p + k}$. On a donc : $A_4 = \frac{1}{Mp^2 + \lambda p + k}$ et $A_3 = S$.

Au final, $A_1 = \frac{1}{Sp}$, $A_2 = \frac{S2B}{V}$, $A_3 = S$ et $A_4 = \frac{1}{Mp^2 + \lambda p + k}$.

Question 2 Donner les expressions des fonctions de transfert H_1 et H_2 en fonction de A_1, A_2, A_3 et A_4 , puis de la variable p et des constantes.

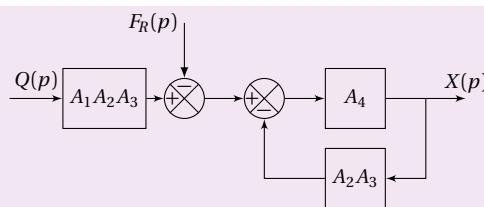
Correction Méthode 1 : Utilisation des relations précédentes On a $X(p) = (H_1Q(p) - F_R(p))H_2(p)$.

Par ailleurs, on a vu que $X(p) = A_4(-F_R(p) + A_3\Sigma(p))$ et $\Sigma(p) = A_2(A_1Q(p) - X(p))$.

On a donc $X(p) = A_4(-F_R(p) + A_3A_2(A_1Q(p) - X(p))) \Leftrightarrow X(p)(1 + A_2A_3A_4) = A_4(-F_R(p) + A_3A_2A_1Q(p))$. On a donc $H_1(p) = A_1A_2A_3$ et $H_2 = \frac{A_4}{1 + A_2A_3A_4}$.

Méthode 2 : Lecture directe du schéma-blocs Revient à utiliser la méthode précédente.

Méthode 3 : Algèbre de schéma-blocs Le schéma-blocs proposé est équivalent au schéma suivant.



On retrouve le même résultat que précédemment.

$$A_1 = \frac{1}{Sp}, A_2 = \frac{S^2 B}{V}, A_3 = S \text{ et } A_4 = \frac{1}{Mp^2 + \lambda p + k}.$$

$$\text{En faisant le calcul on obtient : } H_1(p) = \frac{2BS}{pV} \text{ et } H_2 = \frac{\frac{1}{Mp^2 + \lambda p + k}}{1 + \frac{2BS^2}{V} \frac{1}{Mp^2 + \lambda p + k}} = \frac{1}{Mp^2 + \lambda p + k + \frac{2BS^2}{V}}.$$

Question 3

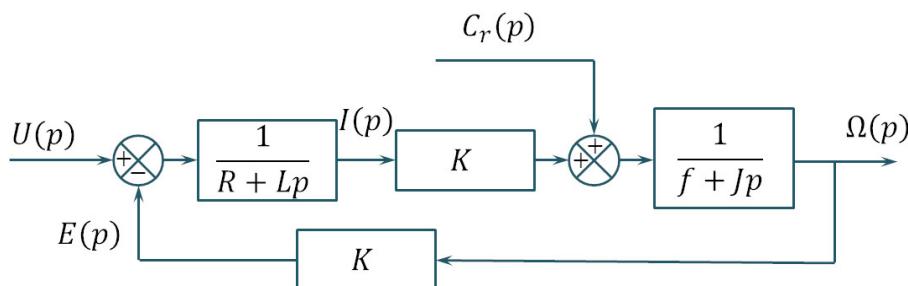
Pour ce vérin non perturbé ($F_R = 0$), donner sa fonction de transfert $X(p)/Q(p)$ en fonction de la variable p et des constantes.

Correction Dans ce cas, $\frac{X(p)}{Q(p)} = H_1(p)H_2(p) \frac{2BS}{p(MVp^2 + \lambda p V + kV + 2BS^2)}$.

Exercice 84 – Moteur à courant continu*

B2-07 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le schéma-blocs.



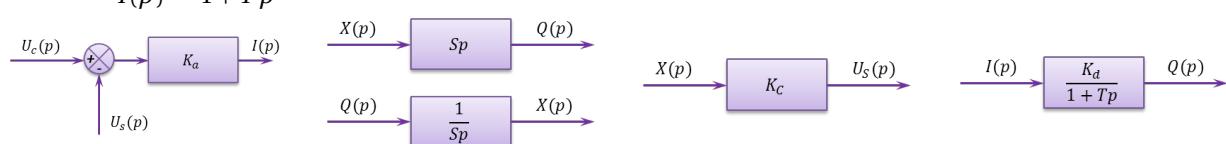
Exercice 85 – Vérin*

B2-07 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le schéma-blocs.

On a :

- $U_c(p) = \frac{1}{K_a} I(p) + U_s(p)$
- $Q(p) = Sp X(p)$
- $U_S(p) = K_C \cdot X(p)$
- $F(p) = \frac{Q(p)}{I(p)} = \frac{K_d}{1 + Tp}$



Exercice 86 – Banc d'épreuve hydraulique *

B2-07 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Déduire de la relation précédente l'équation reliant $Z(p)$, $P_e(p)$, $P_h(p)$, et $\text{Poids}(p) = Mg/p$, transformées de Laplace de $z(t)$, $P_e(t)$, $P_h(t)$ et du poids perçu comme une perturbation. Les conditions initiales sont supposées nulles.

Correction $M p^2 Z(p) = S_h P_h(p) - S_e P_e(p t) - \frac{M g}{p} - f p Z(p)$

Question 2 En déduire, en tenant compte de l'équation du débit, deux équations liant $L(p)$, $P_e(p)$ et $Q_e(p)$, transformées de Laplace de $L(t)$, $P_e(t)$ et $Q_e(t)$.

Correction $Q_e(p) = (S_a - S_b)p L(p) + \frac{V_t}{B_e} p P_e(p)$

Les conditions initiales sont supposées nulles.

Question 3 Compléter le schéma-blocs de l'ensemble (sans le distributeur hydraulique), l'entrée étant la pression d'huile régulée $P_r(p)$ et la sortie la pression d'épreuve dans le tube $P_e(p)$.

Correction

Exercice 87 – Fonctions de transfert*

B2-07

Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Déterminer la fonction de transfert en boucle ouverte. Mettre l'expression sous forme canonique et exprimer les paramètres caractéristiques.

Question 2 Déterminer la fonction de transfert en boucle fermée. Mettre l'expression sous forme canonique et exprimer les paramètres caractéristiques.

Question 3 Déterminer la fonction de transfert en boucle ouverte. Mettre l'expression sous forme canonique et exprimer les paramétrés caractéristiques.

Question 4 Déterminer la fonction de transfert en boucle fermée. Mettre l'expression sous forme canonique et exprimer les paramétrés caractéristiques.

Exercice 88 – Calcul de FTBO*

B2-07

Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Déterminer la FTBO dans la cas suivant.

Question 2 Déterminer la FTBO dans la cas suivant.

Question 3 Déterminer la FTBO dans la cas suivant.

Question 4 Déterminer la FTBO dans la cas suivant.

Exercice 89 – Calcul de FTBO*

B2-07

Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Déterminer la FTBO dans la cas suivant.

Question 2 Déterminer la FTBO dans la cas suivant.

Question 3 Déterminer la FTBO dans la cas suivant.

Question 4 Déterminer la FTBO dans la cas suivant.

2.5.4 Déterminer les caractéristiques d'un solide ou d'un ensemble de solides indéformables

Exercice 90 – Parallélépipède*

B2-10 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Déterminer la position du centre d'inertie G du solide.

Question 2 Déterminer la matrice d'inertie du solide en G , en A puis O .

Exercice 91 – Parallélépipède percé*

B2-10 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Déterminer la position du centre d'inertie G du solide.

Question 2 Déterminer la matrice d'inertie du solide en G , en A puis O .

Exercice 92 – Cylindre percé *

B2-10 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Déterminer la position du centre d'inertie G du solide.

Question 2 Déterminer la matrice d'inertie du solide en G puis en O .

Exercice 93 – Cylindre percé *

B2-10 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Déterminer la position du centre d'inertie G du solide.

Question 2 Déterminer la matrice d'inertie du solide en G puis en O .

Exercice 94 – Disque **

B2-10 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Déterminer la position du centre d'inertie G du solide.

Question 2 Déterminer la matrice d'inertie du solide en O .

Exercice 95 – Disque **

B2-10 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Déterminer la position du centre d'inertie G du solide.

Question 2 Déterminer la matrice d'inertie du solide en O .

Exercice 96 – Banc Balafre *

B2-10 Pas de corrigé pour cet exercice.

Données et hypothèses

- On note $\overrightarrow{BM} = z \overrightarrow{z_0} + R_J \overrightarrow{u}(\theta)$ où R_J est le rayon du joint avec $R_J = 175\text{ mm}$;
- la longueur du joint est $L_J = 150\text{ mm}$. La position du point B , centre du joint est $\overrightarrow{OB} = z_B \overrightarrow{z_0}$ avec $z_B = 425\text{ mm}$;
- Le coeur de butée a une masse $M_{CB} = 40\text{ kg}$ et la position de son centre d'inertie G_{CB} est paramétrée par $\overrightarrow{OG_{CB}} = L_{CB} \overrightarrow{z_0}$ avec $L_{CB} = 193\text{ mm}$;
- L'ensemble $JR = \{\text{Joint(rotor)} + \text{Butée double}\}$ a une masse $M_{JR} = 100\text{ kg}$ et la position de son centre d'inertie

G_{JR} est paramétrée par $\overrightarrow{OG_{JR}} = L_{JR} \overrightarrow{z_0}$ avec $L_{JR} = 390\text{ mm}$. On notera $I_{G_{JR}}(JR) = \begin{pmatrix} A_{JR} & -F_{JR} & -E_{JR} \\ -F_{JR} & B_{JR} & -D_{JR} \\ -E_{JR} & -D_{JR} & C_{JR} \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_{JR}}$

la matrice d'inertie de l'ensemble JR au point G_{JR} exprimée dans une base $\mathcal{B}_{JR} = (\overrightarrow{x_{JR}}, \overrightarrow{y_{JR}}, \overrightarrow{z_0})$ liée à JR ;

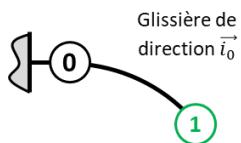
- Les positions des points A_4 et A_8 sont paramétrées par $\overrightarrow{OA_4} = z_4 \overrightarrow{z_0} - R_{CB} \overrightarrow{y_0}$ et $\overrightarrow{OA_8} = -R_{CB} \overrightarrow{y_0}$ avec $z_4 = 280\text{ mm}$ et $R_{CB} = 150\text{ mm}$.

Question 1 Déterminer l'expression de la coordonnée z_G de \overrightarrow{OG} selon $\overrightarrow{z_0}$. Faire l'application numérique.

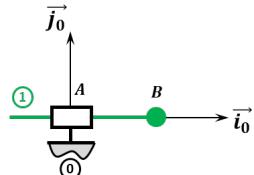
Question 2 Sachant que l'ensemble JR possède une symétrie de révolution par rapport à $(O, \overrightarrow{z_0})$, simplifier la matrice d'inertie $I_{G_{JR}}(JR)$.

2.5.5 Proposer un modèle cinématique à partir d'un système réel ou d'une maquette numérique
Exercice 97 – Mouvement T – *
B2-12

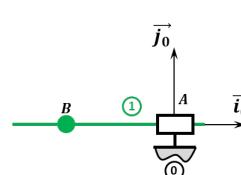
Question 1 Tracer le graphe des liaisons.



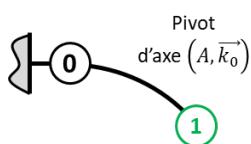
Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\lambda = 10 \text{ mm}$.



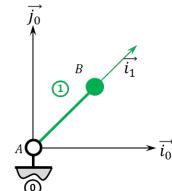
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\lambda = -20 \text{ mm}$.


Exercice 98 – Mouvement R *
B2-12

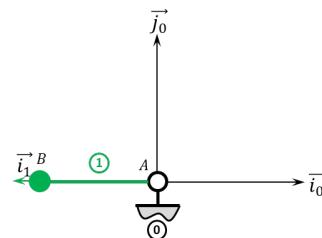
Question 1 Tracer le graphe des liaisons.



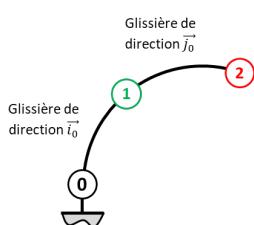
Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \frac{\pi}{4} \text{ rad.}$



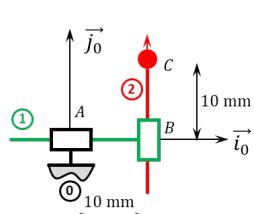
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \pi \text{ rad.}$


Exercice 99 – Mouvement TT – *
B2-12

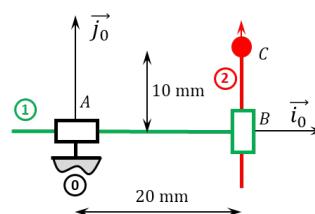
Question 1 Tracer le graphe des liaisons.



nématique pour $\lambda = 10 \text{ mm}$ et $\mu = 10 \text{ mm.}$



nématique pour $\lambda = 20 \text{ mm}$ et $\mu = 10 \text{ mm.}$

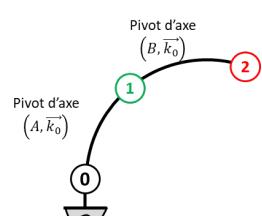


Question 2 Retracer le schéma ci-

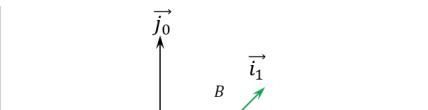
Question 3 Retracer le schéma ci-

Exercice 100 – Mouvement RR *
B2-12

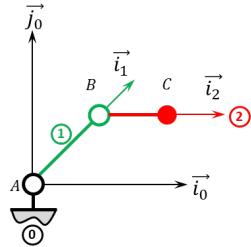
Question 1 Tracer le graphe des liaisons.



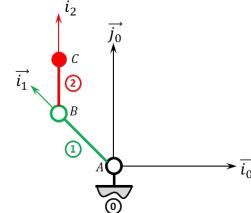
Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \frac{\pi}{4} \text{ rad}$ et $\varphi = \pi \text{ rad.}$



Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \frac{\pi}{4}$ rad et $\varphi = -\frac{\pi}{4}$ rad.



$-\frac{\pi}{4}$ rad.



Question 4 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \frac{3\pi}{4}$ rad et $\varphi =$

Exercice 101 – Mouvement RT *

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \frac{\pi}{4}$ rad et $\lambda(t) = 20$ mm.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \frac{-\pi}{4}$ rad et $\lambda(t) = -20$ mm.

Exercice 102 – Mouvement RT *

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \frac{\pi}{4}$ rad et $\lambda(t) = 20$ mm.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \frac{-\pi}{4}$ rad et $\lambda(t) = -20$ mm.

Exercice 103 – Mouvement RR 3D **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique en 3D pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2}$ rad et $\varphi(t) = \frac{\pi}{2}$ rad.

Exercice 104 – Mouvement RR 3D **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique en 3D pour $\theta(t) = \pi$ rad et $\varphi(t) = -\frac{\pi}{4}$ rad.

Exercice 105 – Mouvement RT – RSG **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = 0$ rad et $\lambda(t) = 20$ mm. On notera I_1 le point de contact entre 0 et 1.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2}$ rad et $\lambda(t) = 30$ mm. On notera I_2 le point de contact entre 0 et 1. On précisera la position des points $I_{0,0}$ et $I_{0,1}$, points résultants de la rupture de contact lors du passage de $\theta(t)$ de 0 à $\frac{\pi}{2}$.

Exercice 106 – Pompe à palettes **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = 0$ rad.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \pi$ rad.

Question 4 En déduire la course de la pièce 2.

Exercice 107 – Pompe à pistons radiaux **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = 0 \text{ rad}$.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

Question 4 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = -\frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

Question 5 En déduire la course de la pièce 2.

Exercice 108 – Système bielle manivelle **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = -\frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

Question 4 En déduire la course de la pièce 3.

Exercice 109 – Système de transformation de mouvement **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = 0 \text{ rad}$.

Question 4 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = -\frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

Question 5 En déduire la course de la pièce 3.

Exercice 110 – Barrière Sympact **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = -\frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

Exercice 111 – Barrière Sympact **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = -\frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

Exercice 112 – Poussoir **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{4} \text{ rad}$.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = -\frac{\pi}{4} \text{ rad}$.

Exercice 113 – Système 4 barres ***

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta_1(t) = 0 \text{ rad}$.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta_1(t) = -\frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

Question 4 En déduire la course angulaire (θ_4) de la pièce 3.

Exercice 114 – Maxpid ***

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Par ailleurs $a = 107,1 \text{ mm}$, $b = 80 \text{ mm}$, $c = 70 \text{ mm}$, $d = 80 \text{ mm}$. Le pas de la vis est de 4 mm .

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = 0 \text{ rad}$.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

Question 4 En déduire la course de λ .

Exercice 115 – Maxpid ***

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Par ailleurs $a = 107,1 \text{ mm}$, $b = 80 \text{ mm}$, $c = 70 \text{ mm}$, $d = 80 \text{ mm}$. Le pas de la vis est de 4 mm .

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = 0 \text{ rad}$.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

Question 4 En déduire la course de λ .

Exercice 116 – Mouvement RR – RSG **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = 0 \text{ rad}$ et $\varphi(t) = 0 \text{ rad}$. On notera I_0 le point de contact entre **0** et **1**.

Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$ et $\varphi(t) = 0 \text{ rad}$. On notera I_1 le point de contact entre **0** et **1**. On précisera la position des points $I_{0,0}$ et $I_{0,1}$, points résultants de la rupture de contact lors du passage de $\theta(t)$ de **0** à $\frac{\pi}{2}$.

Question 4 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$ et $\varphi(t) = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

2.5.6 Modéliser la cinématique d'un ensemble de solides

Exercice 117 – Mouvement T – *

C2-05

B2-13

Question 1 Quel est le mouvement de **1** par rapport à **0**.

1 est en translation de direction \vec{i}_0 par rapport à **0**.

Question 2 Donner l'équation paramétrique de la trajectoire du point **B**, point appartenant à **1** par rapport à **0**.

On a $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$. La trajectoire du point **B** est donc donnée par $\begin{cases} x_B(t) = \lambda(t) \\ y_B(t) = 0 \\ z_B(t) = 0 \end{cases}$ dans le repère $(A; \vec{i}_0, \vec{j}_0, \vec{z}_0)$.

Exercice 118 – Mouvement R *

C2-05

B2-13

Question 1 Quel est le mouvement de **1** par rapport à **0**.

1 est en rotation de centre **A** et d'axe \vec{k}_0 par rapport à **0**.

Question 2 Quelle est la trajectoire du point **B** appartenant à **1** par rapport à **0**.

B est en rotation par rapport à **0** (cercle de centre **A** et de rayon **R**).

Question 3 Donner l'équation paramétrique de la trajectoire du point **B**, point appartenant à **1** par rapport à **0**.

On a $\vec{AB} = R \vec{i}_1 = R \cos \theta \vec{i}_0 + R \sin \theta \vec{j}_0$. La trajectoire du point **B** est donc donnée par
$$\begin{cases} x_B(t) = R \cos \theta(t) \\ y_B(t) = R \sin \theta(t) \\ z_B(t) = 0 \end{cases}$$

dans le repère $(A; \vec{i}_0, \vec{j}_0, \vec{z}_0)$.

Exercice 119 – Mouvement TT – *
C2-05
B2-13

Question 1 Quel est le mouvement de **2** par rapport à **0**.

Le point **C** a un mouvement quelconque dans le plan $(A, \vec{i}_0, \vec{j}_0)$.

Question 2 Donner l'équation du mouvement du point **C** dans le mouvement de **2** par rapport à **0**.

On a $\vec{AC} = \lambda(t) \vec{i}_0 + \mu(t) \vec{j}_0$ et donc, on a directement
$$\begin{cases} x_C(t) = \lambda(t) \\ y_C(t) = \mu(t) \\ z_C(t) = 0 \end{cases}$$
 dans le repère $(A; \vec{i}_0, \vec{j}_0, \vec{k}_0)$.

On souhaite que le point **C** réalise un cercle de centre **A** et de rayon $R = 10\text{ cm}$ à la vitesse $v = 0,01\text{ m s}^{-1}$.

Question 3 Donner la relation liant $\theta(t)$, v et R .

Par ailleurs la vitesse du point **C** est donnée par $\overrightarrow{V(C, 2/0)} = \frac{d}{dt} [\vec{AC}]_{\mathcal{R}_0} = R \dot{\theta} \vec{e}_\theta$.

On a $v = R \dot{\theta}(t)$. Par intégration, $\theta(t) = \frac{v}{R} t$ (avec $\theta(t) = 0\text{ rad}$ pour $t = 0\text{ s}$).

Question 4 Donner les expressions de $\lambda(t)$ et $\mu(t)$ permettant la réalisation de cette trajectoire en fonction de v , R et du temps.

Exprimons la trajectoire du point **C** : $\vec{AC} = R \vec{e}_r = R \cos \theta(t) \vec{i}_0 + R \sin \theta(t) \vec{j}_0$. Par identification $\lambda(t) = R \cos \theta(t)$ et $\mu(t) = R \sin \theta(t)$.

Au final,
$$\begin{cases} \lambda(t) = R \cos\left(\frac{v}{R} t\right) \\ \mu(t) = R \sin\left(\frac{v}{R} t\right) \end{cases}$$
.

Question 5 En utilisant Python, tracer $\lambda(t)$, $\mu(t)$ et la trajectoire générée.

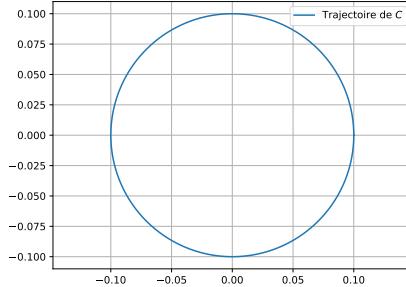
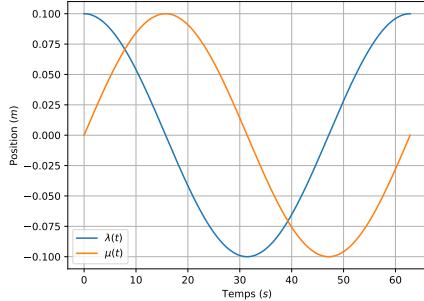
```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
import math as m
R = 0.1 # m
v = 0.01 # m.s-1

# Temps pour faire un tour
T = 2*m.pi*R/v

les_t = np.linspace(0, T, 200)
les_lambda = R*np.cos(v/R*les_t)
les_mu = R*np.sin(v/R*les_t)
plt.grid()
plt.plot(les_t, les_lambda, label="$\lambda(t)$")
plt.plot(les_t, les_mu, label="$\mu(t)$")
plt.xlabel("Temps ($s$)")
plt.ylabel("Position ($m$)")
plt.legend()
#plt.show()
plt.savefig("03_TT_01_c.pdf")
plt.clf()
```

```

plt.grid()
plt.axis("equal")
plt.plot(les_lambda, les_mu, label="Trajectoire de C$")
plt.legend()
#plt.show()
plt.savefig("03_TT_02_c.pdf")
    
```



Exercice 120 – Mouvement RR *

C2-05

B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Donner l'ensemble des positions accessibles par le point C.

Le point C peut atteindre tous les points situés compris entre deux cercles de rayon 5 mm et de rayon 25 mm.

Question 2 Donner l'équation du mouvement du point C dans son mouvement de 2 par rapport à 0.

On a $\overrightarrow{AC} = R \overrightarrow{i}_1 + L \overrightarrow{i}_2$. On projetant ce vecteur dans le repère $\mathcal{R}_A i_0 j_0 k_0$ on a

$$\overrightarrow{AC} = R(\cos \theta \overrightarrow{i}_0 + \sin \theta \overrightarrow{j}_0) + L(\cos(\theta + \varphi) \overrightarrow{i}_0 + \sin(\theta + \varphi) \overrightarrow{j}_0). \text{ On a donc : } \begin{cases} x_C(t) = R \cos \theta + L \cos(\theta + \varphi) \\ y_C(t) = R \sin \theta + L \sin(\theta + \varphi) \\ z_C(t) = 0 \end{cases}$$

dans le repère $(A; \overrightarrow{i}_0, \overrightarrow{j}_0, \overrightarrow{k}_0)$.

Question 3 Donner la durée du mouvement si C se déplace à vitesse quelconque.

Distance à parcourir : 0,05 m. Durée du parcours : $T = \frac{0,05}{v}$.

Question 4 Donner l'équation paramétrique que doit suivre le point C.

$\forall t \in \left[0, \frac{0,05}{v}\right], y_C(t) = 0,025$. Pour $t = 0$, $x_C(0) = -0,025$. On a alors $x_C(t) = -0,025 + vt$.

$$\text{Au final, } \forall t \in \left[0, \frac{0,05}{v}\right], \begin{cases} x_C(t) = -0,025 + vt \\ y_C(t) = 0,025 \\ z_C(t) = 0 \end{cases} \text{ dans le repère } (A; \overrightarrow{i}_0, \overrightarrow{j}_0, \overrightarrow{k}_0).$$

Question 5 Donner les expressions de $\theta(t)$ et $\varphi(t)$ permettant la réalisation de cette trajectoire à la vitesse $v = 0,01 \text{ ms}^{-1}$.

$$\begin{aligned} \text{Afin que le point C suive un segment, il faut donc que } & \begin{cases} -0,025 + vt = R \cos \theta + L \cos(\theta + \varphi) \\ 0,025 = R \sin \theta + L \sin(\theta + \varphi) \end{cases} \\ \Leftrightarrow & \begin{cases} -0,025 + vt - R \cos \theta = L \cos(\theta + \varphi) \\ 0,025 - R \sin \theta = L \sin(\theta + \varphi) \end{cases} \\ \Rightarrow & \begin{cases} (-0,025 + vt - R \cos \theta)^2 = L^2 \cos^2(\theta + \varphi) \\ (0,025 - R \sin \theta)^2 = L^2 \sin^2(\theta + \varphi) \end{cases} \\ \Rightarrow & (-0,025 + vt - R \cos \theta)^2 + (0,025 - R \sin \theta)^2 = L^2 \\ \Rightarrow & 0,025^2 + v^2 t^2 + R^2 \cos^2 \theta - 2 \times 0,025 v t + 2 R \cos \theta - v t R \cos \theta + 0,025^2 + R^2 \sin^2 \theta - 2 \times 0,025 R \sin \theta = L^2 \\ \Rightarrow & (2 - v t) \cos \theta - 2 \times 0,025 \sin \theta = \frac{L^2}{R} - \frac{2 \times 0,025^2}{R} - \frac{v^2 t^2}{R} - R + 2 \times 0,025 \frac{v t}{R} \end{aligned}$$

Équation trigonométrique de la forme $a \cos x + b \sin x = c$.

Il y a donc une solution analytique. On peut aussi résoudre l'équation numériquement.

Une fois $\theta(t)$ déterminée, on a $0,025 - R \sin \theta = L \sin(\theta + \varphi) \Rightarrow \arcsin\left(\frac{0,025 - R \sin \theta(t)}{L}\right) - \theta(t) = \varphi(t)$

Question 6 En utilisant Python, tracer $\theta(t)$, $\varphi(t)$ et la trajectoire générée.

Exercice 121 – Mouvement RT *
C2-05
B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Donner l'ensemble des positions accessibles par le point B.

Question 2 Donner l'équation horaire (trajectoire en fonction du temps) du point B dans le mouvement de 2 par rapport à 0.

On souhaite que le point B réalise un segment entre les points $[-25, 25]$ et $[25, 25]$.

Question 3 Donner les expressions de $\theta(t)$ et $\lambda(t)$ permettant la réalisation de cette trajectoire à la vitesse $v = 0,01 \text{ ms}^{-1}$.

Question 4 En utilisant Python, tracer $\theta(t)$, $\lambda(t)$ et la trajectoire générée.

Exercice 122 – Mouvement RT *
C2-05
B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Donner l'ensemble des positions accessibles par le point B.

Question 2 Donner l'équation horaire (trajectoire en fonction du temps) du point B dans le mouvement de 2 par rapport à 0.

On souhaite que le point B réalise un segment entre les points $[-25, 25]$ et $[25, 25]$.

Question 3 Donner les expressions de $\theta(t)$ et $\lambda(t)$ permettant la réalisation de cette trajectoire à la vitesse $v = 0,01 \text{ ms}^{-1}$.

Question 4 En utilisant Python, tracer $\theta(t)$, $\lambda(t)$ et la trajectoire générée.

Exercice 123 – Mouvement RR 3D **
C2-05
B2-13

Question 1 Donner l'ensemble des positions accessibles par le point C.

Ça ressemble à un tore, mais c'est pas vraiment un tore : (aussi bien l'intérieur que l'extérieur...)...

Question 2 Donner l'équation du mouvement du point C dans le mouvement de 2 par rapport à 0.

On a $\vec{AC} = \vec{AB} + \vec{BC} = R \vec{i}_1 + \ell \vec{i}_2 + r \vec{j}_2$. Soit $\vec{AC} = (R + \ell)(\cos \theta \vec{i}_0 + \sin \theta \vec{j}_0) + r(\cos \varphi \vec{j}_1 + \sin \varphi \vec{k}_1) = (R + \ell)(\cos \theta \vec{i}_0 + \sin \theta \vec{j}_0) + r(\cos \varphi (\cos \theta \vec{j}_0 - \sin \theta \vec{i}_0) + \sin \varphi \vec{k}_0)$.

On a donc :
$$\begin{cases} x_C(t) = (R + \ell) \cos \theta - r \cos \varphi \sin \theta \\ y_C(t) = (R + \ell) \sin \theta + r \cos \varphi \cos \theta \\ z_C(t) = r \sin \varphi \end{cases}$$
 dans le repère $(A; \vec{i}_0, \vec{j}_0, \vec{k}_0)$.

Exercice 124 – Mouvement RR 3D **
C2-05
B2-13

Question 1 Donner l'ensemble des positions accessibles par le point C.

Le point C peut décrire un tore de grand rayon R et de petit rayon L (surface torique uniquement, pas l'intérieur du tore).

Question 2 Donner l'équation du mouvement du point C dans le mouvement de 2 par rapport à 0.

On a $\vec{AC} = H \vec{j}_1 + R \vec{i}_1 + L \vec{i}_2 = H \vec{j}_1 + R \cos \theta \vec{i}_0 - R \sin \theta \vec{k}_0 + L \cos \varphi \vec{i}_1 + L \sin \varphi \vec{j}_1 = H \vec{j}_1 + R \cos \theta \vec{i}_0 - R \sin \theta \vec{k}_0 + L \cos \varphi (\cos \theta \vec{i}_0 - \sin \theta \vec{k}_0) + L \sin \varphi \vec{j}_1$.

On a donc :
$$\begin{cases} x_C(t) = R \cos \theta + L \cos \varphi \cos \theta \\ y_C(t) = H + L \sin \varphi \\ z_C(t) = -R \sin \theta - L \cos \varphi \sin \theta \end{cases}$$
 dans le repère $(A; \vec{i}_0, \vec{j}_0, \vec{k}_0)$.

Exercice 125 – Mouvement T – *
B2-13

Question 1 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(1/0)\}$ au point B.

$$\{\mathcal{V}(1/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \vec{0} \\ \dot{\lambda}(t) \vec{i}_0 \end{array} \right\}_{\forall P}.$$

$$\overrightarrow{V(B,1/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{AB}]_{\mathcal{R}_0} = \dot{\lambda}(t) \vec{i}_0.$$

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(B,1/0)}$.

$$\overrightarrow{\Gamma(B,1/0)} = \frac{d}{dt} \left[\overrightarrow{V(B,1/0)} \right]_{\mathcal{R}_0} = \ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0.$$

Exercice 126 – Mouvement R *

B2-13

Question 1 Déterminer $\overrightarrow{V(B,1/0)}$ par dérivation vectorielle.

$$\overrightarrow{V(B,1/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{AB}]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [R \vec{i}_1]_{\mathcal{R}_0}. \text{ Or } \frac{d}{dt} [\vec{i}_1]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [\vec{i}_1]_{\mathcal{R}_1} + \overrightarrow{\Omega(1/0)} \wedge \vec{i}_1 = \vec{0} + \dot{\theta} \vec{k}_0 \wedge \vec{i}_1 = \dot{\theta} \vec{j}_1.$$

$$\text{D'où } \overrightarrow{V(B,1/0)} = R \dot{\theta} \vec{j}_1.$$

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{V(B,1/0)}$ par une autre méthode.

$$\overrightarrow{V(B,1/0)} = \overrightarrow{V(A,1/0)} + \overrightarrow{BA} \wedge \overrightarrow{\Omega(1/0)} = \vec{0} - R \vec{i}_1 \wedge \dot{\theta} \vec{k}_0 = R \dot{\theta} \vec{j}_1.$$

Question 3 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(1/0)\}$ au point B.

$$\text{On a directement } \{\mathcal{V}(1/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\theta} \vec{k}_0 \\ R \dot{\theta} \vec{j}_1 \end{array} \right\}_B.$$

Question 4 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(B,1/0)}$.

$$\overrightarrow{\Gamma(B,1/0)} = \frac{d}{dt} \left[\overrightarrow{V(B,1/0)} \right]_{\mathcal{R}_0} = R \ddot{\theta} \vec{j}_1 - R \dot{\theta}^2 \vec{i}_1. \text{ (En effet, } \frac{d}{dt} [\vec{j}_1]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [\vec{j}_1]_{\mathcal{R}_1} + \overrightarrow{\Omega(1/0)} \wedge \vec{j}_1 = \vec{0} + \dot{\theta} \vec{k}_0 \wedge \vec{j}_1 = -\dot{\theta} \vec{i}_1.)$$

Exercice 127 – Mouvement TT – *

B2-13

Question 1 Déterminer $\overrightarrow{V(C,2/0)}$ par dérivation vectorielle ou par composition.

$$\text{Par dérivation vectorielle, on a : } \overrightarrow{V(C,2/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{AC}]_{\mathcal{R}_0} = \dot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + \dot{\mu}(t) \vec{j}_0.$$

$$\text{Par composition du torseur cinématique, on a : } \overrightarrow{V(C,2/0)} = \overrightarrow{V(C,2/1)} + \overrightarrow{V(C,1/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{BC}]_{\mathcal{R}_1} + \frac{d}{dt} [\overrightarrow{AC}]_{\mathcal{R}_0} = \dot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + \dot{\mu}(t) \vec{j}_0.$$

Question 2 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point C.

$$\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \vec{0} \\ \dot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + \dot{\mu}(t) \vec{j}_0 \end{array} \right\}_{\forall P}.$$

Question 3 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(C,2/0)}$.

$$\overrightarrow{\Gamma(C,2/0)} = \frac{d}{dt} \left[\overrightarrow{V(C,2/0)} \right]_{\mathcal{R}_0} = \ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + \ddot{\mu}(t) \vec{j}_0.$$

Exercice 128 – Mouvement RR *

B2-13

Question 1 Déterminer $\overrightarrow{V(C,2/0)}$ par dérivation vectorielle.

$$\overrightarrow{V(C,2/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{AC}]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{AB}]_{\mathcal{R}_0} + \frac{d}{dt} [\overrightarrow{BC}]_{\mathcal{R}_0} = R \frac{d}{dt} [\vec{i}_1]_{\mathcal{R}_0} + L \frac{d}{dt} [\vec{i}_2]_{\mathcal{R}_0} = R \dot{\theta} \vec{j}_1 + L(\dot{\theta} + \dot{\varphi}) \vec{j}_2.$$

$$(\text{Avec } \frac{d}{dt} [\vec{i}_2]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [\vec{i}_2]_{\mathcal{R}_2} + \overrightarrow{\Omega(2/0)} \wedge \vec{i}_2 = (\dot{\theta} + \dot{\varphi}) \vec{k}_0 \wedge \vec{i}_2 = (\dot{\theta} + \dot{\varphi}) \vec{j}_2).$$

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{V(C,2/0)}$ par composition.

On a $\overrightarrow{V(C,2/0)} = \overrightarrow{V(C,2/1)} + \overrightarrow{V(C,1/0)}$.

$$\overrightarrow{V(C,2/1)} = \overrightarrow{V(B,2/1)} + \overrightarrow{CB} \wedge \overrightarrow{\Omega(2/1)} = -L \vec{i}_2 \wedge \dot{\varphi} \vec{k}_0 = L \dot{\varphi} \vec{j}_2.$$

$$\overrightarrow{V(C,1/0)} = \overrightarrow{V(A,1/0)} + \overrightarrow{CA} \wedge \overrightarrow{\Omega(1/0)} = (-L \vec{i}_2 - R \vec{i}_1) \wedge \dot{\theta} \vec{k}_0 = \dot{\theta} (L \vec{j}_2 + R \vec{j}_1).$$

$$\text{Au final, } \overrightarrow{V(C,2/0)} = L \dot{\varphi} \vec{j}_2 + \dot{\theta} (L \vec{j}_2 + R \vec{j}_1).$$

Question 3 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point C.

$\{\mathcal{V}(2/0)\} = \{\mathcal{V}(2/1)\} + \{\mathcal{V}(1/0)\}$. Pour sommer les torseurs, il faut écrire les vecteurs vitesses au même point, ici en C.

$$\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} (\dot{\theta} + \dot{\varphi}) \vec{k}_0 \\ R\dot{\theta} \vec{j}_1 + L(\dot{\theta} + \dot{\varphi}) \vec{j}_2 \end{array} \right\}_C$$

Question 4 Déterminer $\overline{\Gamma}(C, 2/0)$.

$$\overline{\Gamma}(C, 2/0) = \frac{d}{dt} \left[\overline{V(C, 2/0)} \right]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} \left[R\dot{\theta} \vec{j}_1 + L(\dot{\theta} + \dot{\varphi}) \vec{j}_2 \right]_{\mathcal{R}_0}.$$

De plus, $\frac{d}{dt} [\vec{j}_1]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [\vec{j}_1]_{\mathcal{R}_1} + \overline{\Omega(1/0)} \wedge \vec{j}_1 = \dot{\theta} \vec{k}_0 \wedge \vec{j}_1 = -\dot{\theta} \vec{i}_1$ et $\frac{d}{dt} [\vec{j}_2]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [\vec{j}_2]_{\mathcal{R}_2} + \overline{\Omega(2/0)} \wedge \vec{j}_2 = (\dot{\theta} + \dot{\varphi}) \vec{k}_0 \wedge \vec{j}_2 = -(\dot{\theta} + \dot{\varphi}) \vec{i}_2$.

$$\text{On a donc } \overline{\Gamma}(C, 2/0) = R\ddot{\theta} \vec{j}_1 - R\dot{\theta}^2 \vec{i}_1 + L(\ddot{\theta} + \ddot{\varphi}) \vec{j}_2 - L(\dot{\theta} + \dot{\varphi})^2 \vec{i}_2.$$

Exercice 129 – Mouvement RT *

B2-13

Question 1 Déterminer $\overline{V(B, 2/0)}$ par dérivation vectorielle.

$$\overline{V(B, 2/0)} = \frac{d}{dt} [\overline{AB}]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [\lambda(t) \vec{i}_1]_{\mathcal{R}_0} = \dot{\lambda}(t) \vec{i}_1 + \lambda(t) \dot{\theta}(t) \vec{j}_1.$$

Question 2 Déterminer $\overline{V(B, 2/0)}$ par composition.

$$\overline{V(B, 2/0)} = \overline{V(B, 2/1)} + \overline{V(B, 1/0)}.$$

$$\forall P, \overline{V(P, 2/1)} = \dot{\lambda}(t) \vec{i}_1.$$

$$\text{Par ailleurs } \overline{V(B, 1/0)} = \overline{V(A, 1/0)} + \overline{BA} \wedge \overline{\Omega(1/0)} = -\lambda(t) \vec{i}_1 \wedge \dot{\theta}(t) \vec{k}_0 = \lambda(t) \dot{\theta}(t) \vec{j}_1.$$

$$\text{Au final, } \overline{V(B, 2/0)} = \dot{\lambda}(t) \vec{i}_1 + \lambda(t) \dot{\theta}(t) \vec{j}_1.$$

Question 3 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point B.

$$\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\theta}(t) \vec{k}_0 \\ \dot{\lambda}(t) \vec{i}_1 + \lambda(t) \dot{\theta}(t) \vec{j}_1 \end{array} \right\}_B.$$

Question 4 Déterminer $\overline{\Gamma}(B, 2/0)$.

$$\overline{\Gamma}(B, 2/0) = \frac{d}{dt} \left[\overline{V(B, 2/0)} \right]_{\mathcal{R}_0} = \ddot{\lambda}(t) \vec{i}_1 + \dot{\lambda}(t) \dot{\theta} \vec{j}_1 + \dot{\lambda}(t) \dot{\theta} \vec{j}_1 - \lambda(t) \dot{\theta}(t)^2 \vec{i}_1 = (\ddot{\lambda}(t) - \lambda(t) \dot{\theta}(t)^2) \vec{i}_1 + (\dot{\lambda}(t) \dot{\theta}(t) + \dot{\lambda}(t) \dot{\theta}(t)) \vec{j}_1.$$

Exercice 130 – Mouvement RT *

B2-13

Question 1 Déterminer $\overline{V(C, 2/0)}$ par dérivation vectorielle ou par composition.

Méthode 1 – Dérivation vectorielle

$$\overline{V(C, 2/0)} = \frac{d}{dt} [\overline{AC}]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [\overline{AB}]_{\mathcal{R}_0} + \frac{d}{dt} [\overline{BC}]_{\mathcal{R}_0} = \dot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + R \frac{d}{dt} [\vec{i}_2]_{\mathcal{R}_0} = \dot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + R\dot{\theta} \vec{j}_2$$

Méthode 2 – Composition du torseur cinématique

$$\overline{V(C, 2/0)} = \overline{V(C, 2/1)} + \overline{V(C, 1/0)}$$

$$\text{Pour tout point } P, \overline{V(P, 1/0)} = \dot{\lambda} \vec{i}_0.$$

$$\overline{V(C, 2/1)} = \overline{V(B, 2/1)} + \overline{CB} \wedge \overline{\Omega(2/1)} = -R \vec{i}_2 \wedge \dot{\theta} \vec{k}_0 = R\dot{\theta} \vec{j}_2.$$

$$\text{On a donc } \overline{V(C, 2/0)} = \dot{\lambda} \vec{i}_0 + R\dot{\theta} \vec{j}_2.$$

Question 2 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point C.

$$\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overline{\Omega(2/0)} = \dot{\theta} \vec{k}_0 \\ \overline{V(C, 2/0)} = \dot{\lambda} \vec{i}_0 + R\dot{\theta} \vec{j}_2 \end{array} \right\}_C.$$

Question 3 Déterminer $\overline{\Gamma}(C, 2/0)$.

$$\overline{\Gamma}(C, 2/0) = \frac{d}{dt} \left[\overline{V(C, 2/0)} \right]_{\mathcal{R}_0} = \ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + R \frac{d}{dt} [\dot{\theta} \vec{j}_2]_{\mathcal{R}_0} = \ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + R(\ddot{\theta} \vec{j}_2 - \dot{\theta}^2 \vec{i}_2).$$

Exercice 131 – Mouvement RR 3D *

B2-13

Question 1 Déterminer $\overrightarrow{V(C,2/0)}$ par dérivation vectorielle.

$$\overrightarrow{V(C,2/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{AC}]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [R \overrightarrow{i_1} + \ell \overrightarrow{i_2} + r \overrightarrow{j_2}]_{\mathcal{R}_0}.$$

Calculons :

- $\frac{d}{dt} [\overrightarrow{i_1}]_{\mathcal{R}_0} = \overrightarrow{\Omega(1/0)} \wedge \overrightarrow{i_1} = \dot{\theta} \overrightarrow{k_0} \wedge \overrightarrow{i_1} = \dot{\theta} \overrightarrow{j_1}.$
- $\frac{d}{dt} [\overrightarrow{i_2}]_{\mathcal{R}_0} = \dot{\theta} \overrightarrow{j_1}$ ($\overrightarrow{i_1} = \overrightarrow{i_2}$).
- $\frac{d}{dt} [\overrightarrow{j_2}]_{\mathcal{R}_0} = \overrightarrow{\Omega(2/0)} \wedge \overrightarrow{j_2} = (\dot{\theta} \overrightarrow{k_0} + \dot{\varphi} \overrightarrow{i_1}) \wedge \overrightarrow{j_2} = \dot{\theta} \overrightarrow{k_1} \wedge \overrightarrow{j_2} + \dot{\varphi} \overrightarrow{i_1} \wedge \overrightarrow{j_2} = -\dot{\theta} \cos \varphi \overrightarrow{i_1} + \dot{\varphi} \overrightarrow{k_2}.$

On a donc, $\overrightarrow{V(C,2/0)} = (R + \ell) \dot{\theta} \overrightarrow{j_1} - r \dot{\theta} \cos \varphi \overrightarrow{i_1} + r \dot{\varphi} \overrightarrow{k_2}.$

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{V(C,2/0)}$ par composition.

On a $\overrightarrow{V(C,2/0)} = \overrightarrow{V(C,2/1)} + \overrightarrow{V(C,1/0)}.$

- $\overrightarrow{V(C,2/1)} : \text{on passe par } B \text{ car } B \text{ est le centre de la pivot entre 2 et 1 et que } \overrightarrow{V(B,2/1)} = \overrightarrow{0}. \overrightarrow{V(C,2/1)} = \overrightarrow{V(B,2/1)} + \overrightarrow{CB} \wedge \overrightarrow{\Omega(2/1)} = (-\ell \overrightarrow{i_2} - r \overrightarrow{j_2}) \wedge \dot{\varphi} \overrightarrow{i_1}$
 $= -\ell \overrightarrow{i_2} \wedge \dot{\varphi} \overrightarrow{i_1} - r \overrightarrow{j_2} \wedge \dot{\varphi} \overrightarrow{i_1}$
 $= r \dot{\varphi} \overrightarrow{k_2}.$
- $\overrightarrow{V(C,1/0)} : \text{on passe par } A \text{ car } A \text{ est le centre de la pivot entre 1 et 0 et que } \overrightarrow{V(A,1/0)} = \overrightarrow{0} \text{ est nul. } \overrightarrow{V(C,1/0)} = \overrightarrow{V(A,1/0)} + \overrightarrow{CA} \wedge \overrightarrow{\Omega(1/0)}$
 $= (-r \overrightarrow{j_2} - \ell \overrightarrow{i_2} - R \overrightarrow{i_1}) \wedge \dot{\theta} \overrightarrow{k_1}$
 $= -r \dot{\theta} \cos \varphi \overrightarrow{i_1} + \ell \dot{\theta} \overrightarrow{j_1} + R \dot{\theta} \overrightarrow{j_1}$

Au final, $\overrightarrow{V(C,2/0)} = r \dot{\varphi} \overrightarrow{k_2} - r \dot{\theta} \cos \varphi \overrightarrow{i_1} + \ell \dot{\theta} \overrightarrow{j_1} + R \dot{\theta} \overrightarrow{j_1}.$

Question 3 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point C.

$$\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\theta} \overrightarrow{k_1} + \dot{\varphi} \overrightarrow{i_1} \\ (R + \ell) \dot{\theta} \overrightarrow{j_1} - r \dot{\theta} \cos \varphi \overrightarrow{i_1} + r \dot{\varphi} \overrightarrow{k_2} \end{array} \right\}_C$$

Question 4 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(C,2/0)}$.

$$\begin{aligned} \overrightarrow{\Gamma(C,2/0)} &= \frac{d}{dt} [\overrightarrow{V(C,2/0)}]_{\mathcal{R}_0} \\ &= \frac{d}{dt} [(R + \ell) \dot{\theta} \overrightarrow{j_1} - r \dot{\theta} \cos \varphi \overrightarrow{i_1} + r \dot{\varphi} \overrightarrow{k_2}]_{\mathcal{R}_0} \end{aligned}$$

Calculons :

- $\frac{d}{dt} [\overrightarrow{i_1}]_{\mathcal{R}_0} = \overrightarrow{\Omega(1/0)} \wedge \overrightarrow{i_1} = \dot{\theta} \overrightarrow{k_0} \wedge \overrightarrow{i_1} = \dot{\theta} \overrightarrow{j_1}.$
- $\frac{d}{dt} [\overrightarrow{j_1}]_{\mathcal{R}_0} = \overrightarrow{\Omega(1/0)} \wedge \overrightarrow{j_1} = \dot{\theta} \overrightarrow{k_0} \wedge \overrightarrow{j_1} = -\dot{\theta} \overrightarrow{i_1}.$
- $\frac{d}{dt} [\overrightarrow{k_2}]_{\mathcal{R}_0} = \overrightarrow{\Omega(2/0)} \wedge \overrightarrow{k_2} = (\dot{\theta} \overrightarrow{k_0} + \dot{\varphi} \overrightarrow{i_1}) \wedge \overrightarrow{k_2} = \dot{\theta} \overrightarrow{k_1} \wedge \overrightarrow{k_2} + \dot{\varphi} \overrightarrow{i_2} \wedge \overrightarrow{k_2} = \dot{\theta} \sin \varphi \overrightarrow{i_1} - \dot{\varphi} \overrightarrow{j_2}.$

$$\overrightarrow{\Gamma(C,2/0)} = (R + \ell) \ddot{\theta} \overrightarrow{j_1} - (R + \ell) \dot{\theta}^2 \overrightarrow{i_1} - r \ddot{\theta} \cos \varphi \overrightarrow{i_1} + r \dot{\theta} \dot{\varphi} \sin \varphi \overrightarrow{i_1} - r \dot{\theta}^2 \cos \varphi \overrightarrow{j_1} + r \dot{\varphi} \overrightarrow{k_2} + r \dot{\varphi} (\dot{\theta} \sin \varphi \overrightarrow{i_1} - \dot{\varphi} \overrightarrow{j_2}).$$

Exercice 132 – Mouvement RR 3D *
B2-13

Question 1 Déterminer $\overrightarrow{V(C,2/0)}$ par dérivation vectorielle.

$$\overrightarrow{V(C,2/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{AC}]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [H \overrightarrow{j_1} + R \overrightarrow{i_1} + L \overrightarrow{i_2}]_{\mathcal{R}_0}.$$

Calculons :

- $\frac{d}{dt} [\overrightarrow{j_0}]_{\mathcal{R}_0} = \overrightarrow{0};$
- $\frac{d}{dt} [\overrightarrow{i_1}]_{\mathcal{R}_0} = \overrightarrow{\Omega(1/0)} \wedge \overrightarrow{i_1} = \dot{\theta} \overrightarrow{j_1} \wedge \overrightarrow{i_1} = -\dot{\theta} \overrightarrow{k_1};$
- $\frac{d}{dt} [\overrightarrow{i_2}]_{\mathcal{R}_0} = \overrightarrow{\Omega(2/0)} \wedge \overrightarrow{i_2} = (\dot{\theta} \overrightarrow{j_1} + \dot{\varphi} \overrightarrow{k_2}) \wedge \overrightarrow{i_2} = \dot{\theta} \overrightarrow{j_1} \wedge \overrightarrow{i_2} + \dot{\varphi} \overrightarrow{k_2} \wedge \overrightarrow{i_2} = -\dot{\theta} \cos \varphi \overrightarrow{k_1} + \dot{\varphi} \overrightarrow{j_2}.$

On a donc $\overrightarrow{V(C,2/0)} = -R \dot{\theta} \overrightarrow{k_1} + L (-\dot{\theta} \cos \varphi \overrightarrow{k_1} + \dot{\varphi} \overrightarrow{j_2}).$

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{V(C,2/0)}$ par composition du vecteur vitesse.

$$\overrightarrow{V(C,2/0)} = \overrightarrow{V(C,2/1)} + \overrightarrow{V(C,1/0)}.$$

- Pour calculer $\overrightarrow{V(C,2/1)}$, passons par B car $\overrightarrow{V(B,2/1)} = \overrightarrow{0} : \overrightarrow{V(C,2/1)} = \overrightarrow{V(B,2/1)} + \overrightarrow{CB} \wedge \overrightarrow{\Omega(2/1)} = \overrightarrow{CB} \wedge \overrightarrow{\Omega(2/1)} = -L \overrightarrow{i_2} \wedge \varphi \overrightarrow{k_2} = L \dot{\varphi} \overrightarrow{j_2}$.
- Pour calculer $\overrightarrow{V(C,1/0)}$, passons par A car $\overrightarrow{V(A,1/0)} = \overrightarrow{0} : \overrightarrow{V(C,1/0)} = \overrightarrow{V(A,1/0)} + \overrightarrow{CA} \wedge \overrightarrow{\Omega(1/0)} = \overrightarrow{CA} \wedge \overrightarrow{\Omega(1/0)} = -\left(H \overrightarrow{j_1} + R \overrightarrow{i_1} + L \overrightarrow{i_2}\right) \wedge \dot{\theta} \overrightarrow{j_1} = -\dot{\theta} \left(R \overrightarrow{i_1} \wedge \overrightarrow{j_1} + L \overrightarrow{i_2} \wedge \overrightarrow{j_1}\right) = -\dot{\theta} \left(R \overrightarrow{k_1} + L \cos \varphi \overrightarrow{k_1}\right)$.

Au final, $\overrightarrow{V(C,2/0)} = L \dot{\varphi} \overrightarrow{j_2} - \dot{\theta} \left(R \overrightarrow{k_1} + L \cos \varphi \overrightarrow{k_1}\right)$.

Question 3 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point C.

$$\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\varphi} \overrightarrow{k_2} + \dot{\theta} \overrightarrow{j_0} \\ L \dot{\varphi} \overrightarrow{j_2} - \dot{\theta} \left(R \overrightarrow{k_1} + L \cos \varphi \overrightarrow{k_1}\right) \end{array} \right\}_C.$$

Question 4 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(C,2/0)}$.

$$\begin{aligned} \overrightarrow{\Gamma(C,2/0)} &= \frac{d}{dt} \left[\overrightarrow{V(C,2/0)} \right]_{\mathcal{R}_0} \\ &= \frac{d}{dt} \left[L \dot{\varphi} \overrightarrow{j_2} - \dot{\theta} \left(R \overrightarrow{k_1} + L \cos \varphi \overrightarrow{k_1}\right) \right]_{\mathcal{R}_0}. \end{aligned}$$

Calculons :

- $\frac{d}{dt} [\overrightarrow{j_2}]_{\mathcal{R}_0} = \overrightarrow{\Omega(2/0)} \wedge \overrightarrow{j_2} = (\dot{\theta} \overrightarrow{j_1} + \dot{\theta} \overrightarrow{k_1}) \wedge \overrightarrow{j_2} = \dot{\theta} \overrightarrow{j_1} \wedge \overrightarrow{j_2} + \dot{\theta} \overrightarrow{k_1} \wedge \overrightarrow{j_2} = \dot{\theta} \sin \varphi \overrightarrow{k_1} - \dot{\theta} \overrightarrow{i_2}$.
- $\frac{d}{dt} [\overrightarrow{k_1}]_{\mathcal{R}_0} = \dot{\theta} \overrightarrow{i_1}$.

$$\overrightarrow{\Gamma(C,2/0)} = L \dot{\varphi} \overrightarrow{j_2} + L \dot{\varphi} \left(\dot{\theta} \sin \varphi \overrightarrow{k_1} - \dot{\theta} \overrightarrow{i_2}\right) - \ddot{\theta} \left(R \overrightarrow{k_1} + L \cos \varphi \overrightarrow{k_1}\right) - \dot{\theta} \left(R \dot{\theta} \overrightarrow{i_1} + L \cos \varphi \dot{\theta} \overrightarrow{i_1} - L \dot{\varphi} \sin \varphi \overrightarrow{k_1}\right).$$

Exercice 133 – Mouvement RT – RSG **

B2-13

Question 1 Déterminer $\overrightarrow{V(B,2/0)}$.

$$\overrightarrow{V(B,2/0)} = \overrightarrow{V(B,2/1)} + \overrightarrow{V(B,1/0)}.$$

D'une part, $\overrightarrow{V(B,2/1)} = \dot{\lambda} \overrightarrow{i_1}$.

$$\begin{aligned} \text{D'autre part, en utilisant le roulement sans glissement en I, } \overrightarrow{V(B,1/0)} &= \overrightarrow{V(I,1/0)} + \overrightarrow{BI} \wedge \overrightarrow{\Omega(1/0)} = \overrightarrow{0} + (-\lambda(t) \overrightarrow{i_1} - R \overrightarrow{j_0}) \wedge \\ \dot{\theta} \overrightarrow{k_0} &= -\dot{\theta} (\lambda(t) \overrightarrow{i_1} \wedge \overrightarrow{k_0} + R \overrightarrow{j_0} \wedge \overrightarrow{k_0}) = \dot{\theta} (\lambda(t) \overrightarrow{j_1} - R \overrightarrow{i_0}). \end{aligned}$$

$$\text{Au final, } \overrightarrow{V(B,2/0)} = \dot{\lambda} \overrightarrow{i_1} + \dot{\theta} (\lambda(t) \overrightarrow{j_1} - R \overrightarrow{i_0}).$$

Question 2 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point B.

$$\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\theta} \overrightarrow{k_0} \\ \dot{\lambda} \overrightarrow{i_1} + \dot{\theta} (\lambda(t) \overrightarrow{j_1} - R \overrightarrow{i_0}) \end{array} \right\}_B.$$

Question 3 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(B,2/0)}$.

$$\overrightarrow{\Gamma(B,2/0)} = \frac{d}{dt} \left[\overrightarrow{V(B,2/0)} \right]_{\mathcal{R}_0} = \ddot{\lambda} \overrightarrow{i_1} + \dot{\lambda}(t) \dot{\theta} \overrightarrow{j_1} + \ddot{\theta}(t) (\lambda(t) \overrightarrow{j_1} - R \overrightarrow{i_0}) + \dot{\theta}(t) (\dot{\lambda}(t) \overrightarrow{j_1} - \lambda(t) \dot{\theta} \overrightarrow{i_1}).$$

Exercice 134 – Pompe à palettes *

B2-13

Question 1 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point B.

En utilisant la décomposition du vecteur cinématique, on a : $\overrightarrow{V(B,2/0)} = \overrightarrow{V(B,2/1)} + \overrightarrow{V(B,1/0)}$.

- $\overrightarrow{V(B,2/1)} = \dot{\lambda}(t) \overrightarrow{i_1}$.
- $\overrightarrow{V(B,1/0)} = \overrightarrow{V(A,1/0)} + \overrightarrow{BA} \wedge \overrightarrow{\Omega(1/0)} = -\lambda(t) \overrightarrow{i_1} \wedge \dot{\theta}(t) \overrightarrow{k_0} = \lambda(t) \dot{\theta}(t) \overrightarrow{j_1}$.

$$\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\theta}(t) \overrightarrow{k_0} \\ \dot{\lambda}(t) \overrightarrow{i_1} + \lambda(t) \dot{\theta}(t) \overrightarrow{j_1} \end{array} \right\}_B.$$

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(B,2/0)}$.

$$\overrightarrow{\Gamma(B,2/0)} = \frac{d}{dt} \left[\overrightarrow{V(B,2/0)} \right]_{\mathcal{R}_0} = \ddot{\lambda}(t) \overrightarrow{i_1} + \dot{\lambda}(t) \dot{\theta}(t) \overrightarrow{j_1} + \dot{\lambda}(t) \dot{\theta}(t) \overrightarrow{j_1} + \lambda(t) \ddot{\theta}(t) \overrightarrow{j_1} - \lambda(t) \dot{\theta}^2(t) \overrightarrow{i_1}.$$

Exercice 135 – Pompe à piston axial *

B2-13

Il est possible de mettre la loi entrée-sortie sous la forme $\lambda(t) = e \sin \theta + R$ ou encore $\dot{\lambda}(t) = e \dot{\theta}(t) \cos \theta(t)$ (voir exercice ??).

Question 1 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point C.

$$\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{0} \\ \lambda(t) \overrightarrow{j_0} \end{array} \right\}_C.$$

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(C, 2/0)}$.

$$\overrightarrow{\Gamma(C, 2/0)} = \ddot{\lambda}(t) \overrightarrow{j_0}.$$

Exercice 136 – Système bielle manivelle *

B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice.

Il est possible de mettre la loi entrée-sortie sous la forme $\lambda(t) = \pm \sqrt{L^2 - R^2 \cos^2 \theta(t)} + R \sin \theta(t)$ et $\dot{\lambda}(t) = \pm \left(\frac{R^2 \dot{\theta}(t) \cos \theta(t) \sin \theta(t)}{\sqrt{L^2 - R^2 \cos^2 \theta(t)}} \right) + \dot{\theta}(t) R \cos \theta(t)$. (à vérifier – voir exercice ??).

Question 1 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point B.

$$\text{On commence par calculer } \overrightarrow{V(B, 2/0)} = \overrightarrow{V(B, 2/1)} + \overrightarrow{V(B, 1/0)} = \overrightarrow{V(B, 1/0)}.$$

• **Méthode 1 – dérivation vectorielle :** $\overrightarrow{V(B, 1/0)} = \frac{d}{dt} [AB]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [R \overrightarrow{i_1}]_{\mathcal{R}_0} = R \dot{\theta}(t) \overrightarrow{j_1}$.

• **Méthode 2 – formule de changement de point :** $\overrightarrow{V(B, 1/0)} = \overrightarrow{V(A, 1/0)} + \overrightarrow{BA} \wedge \overrightarrow{\Omega(1/0)} = -R \overrightarrow{i_1} \wedge \dot{\theta} t \overrightarrow{k_0} = R \dot{\theta}(t) \overrightarrow{j_1}$.

$$\text{On a alors, } \{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\varphi}(t) \overrightarrow{k_0} \\ R \dot{\theta}(t) \overrightarrow{j_1} \end{array} \right\}_B.$$

Question 2 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ et au point C.

$$\text{On a, } \{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\varphi}(t) \overrightarrow{k_0} \\ \dot{\lambda}(t) \overrightarrow{j_0} \end{array} \right\}_C.$$

Par ailleurs, on peut remarquer que $\overrightarrow{V(C, 2/0)} = \overrightarrow{V(B, 2/0)} + \overrightarrow{CB} \wedge \overrightarrow{\Omega(2/0)} = R \dot{\theta}(t) \overrightarrow{j_1} + L \overrightarrow{i_2} \wedge \dot{\varphi}(t) \overrightarrow{k_0} = R \dot{\theta}(t) \overrightarrow{j_1} - L \dot{\varphi}(t) \overrightarrow{j_2}$.

On a donc nécessairement $\dot{\lambda}(t) \overrightarrow{j_0} = R \dot{\theta}(t) \overrightarrow{j_1} - L \dot{\varphi}(t) \overrightarrow{j_2}$

$$\Rightarrow \dot{\lambda}(t) \overrightarrow{j_0} = R \dot{\theta}(t) \left(\cos \theta(t) \overrightarrow{j_0} - \sin \theta(t) \overrightarrow{i_0} \right) - L \dot{\varphi}(t) \left(\cos \varphi(t) \overrightarrow{j_0} - \sin \varphi(t) \overrightarrow{i_0} \right).$$

On a donc :

$$\left\{ \begin{array}{l} 0 = -R \dot{\theta}(t) \sin \theta(t) + L \dot{\varphi}(t) \sin \varphi(t) \\ \dot{\lambda}(t) = R \dot{\theta}(t) \cos \theta(t) - L \dot{\varphi}(t) \cos \varphi(t) \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} R \dot{\theta}(t) \sin \theta(t) = L \dot{\varphi}(t) \sin \varphi(t) \\ \dot{\lambda}(t) - R \dot{\theta}(t) \cos \theta(t) = L \dot{\varphi}(t) \cos \varphi(t) \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow \tan \varphi(t) = \frac{R \dot{\theta}(t) \sin \theta(t)}{\dot{\lambda}(t) - R \dot{\theta}(t) \cos \theta(t)}$$

Il resterait à supprimer $\varphi(t)$ pour (espérons-le) retomber sur la loi entrée-sortie cinématique.

Question 3 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(B, 2/0)}$.

$$\overrightarrow{\Gamma(B, 2/0)} = \frac{d}{dt} \left[\overrightarrow{V(B, 2/0)} \right]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} \left[R \dot{\theta}(t) \overrightarrow{j_1} \right]_{\mathcal{R}_0} = R \ddot{\theta}(t) \overrightarrow{j_1} - R \dot{\theta}^2(t) \overrightarrow{i_1}.$$

Question 4 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(C, 2/0)}$.

$$\overrightarrow{\Gamma(C, 2/0)} = \frac{d}{dt} \left[\overrightarrow{V(C, 2/0)} \right]_{\mathcal{R}_0} = \ddot{\lambda}(t) \overrightarrow{j_0}.$$

Exercice 137 – Système de transformation de mouvement *

B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice.

Il est possible de mettre la loi entrée-sortie sous la forme *** (voir exercice ??).

Question 1 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(3/0)\}$ au point B.

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{\Gamma(B, 3/0)}$.

Exercice 138 – Barrière Sympact **

B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice.

Il est possible de mettre la loi entrée-sortie sous la forme *** (voir exercice ??).

Question 1 En utilisant la condition de roulement sans glissement au point I, déterminer $\gamma(t)$ et $\dot{\gamma}(t)$.

Question 2 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(3/2)\}$ au point B.

Exercice 139 – Système 4 barres ***

B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice.

Il est possible de mettre la loi entrée-sortie sous la forme *** (voir exercice ??). On définit le point G tel que $\overrightarrow{OG} = L \vec{x}_1$.

Question 1 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(1/0)\}$ au point G .

Question 2 Déterminer $\overline{\Gamma(G, 1/0)}$.

Exercice 140 – Maxpid ***

B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice.

Par ailleurs $a = 107,1 \text{ mm}$, $b = 80 \text{ mm}$, $c = 70 \text{ mm}$, $d = 80 \text{ mm}$. Le pas de la vis est de 4 mm .

Il est possible de mettre la loi entrée-sortie sous la forme *** (voir exercice ??).

On définit le point G tel que $\overrightarrow{OG} = L \vec{x}_4$.

Question 1 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(4/0)\}$ au point G .

Question 2 Déterminer $\overline{\Gamma(G, 4/0)}$.

Exercice 141 – Mouvement RR – RSG **

B2-13

Question 1 Déterminer $\overline{V(B, 2/0)}$.

En utilisant la décomposition du vecteur vitesse : $\overrightarrow{V(B, 2/0)} = \overrightarrow{V(B, 2/1)} + \overrightarrow{V(B, 1/0)}$.

- Calcul de $\overrightarrow{V(B, 2/1)}$:** $\overrightarrow{V(B, 2/1)} = \overrightarrow{V(A, 2/1)} + \overrightarrow{BA} \wedge \overrightarrow{\Omega(2/1)}$. 2 et 1 étant en pivot d'axe (A, \vec{k}_0) , on a $\overrightarrow{V(B, 2/1)} = \overrightarrow{0} - L \vec{i}_2 \wedge \dot{\varphi}(t) \vec{k}_0 = L \dot{\varphi}(t) \vec{j}_2$.
- Calcul de $\overrightarrow{V(B, 1/0)}$:** $\overrightarrow{V(B, 1/0)} = \overrightarrow{V(I, 1/0)} + \overrightarrow{BI} \wedge \overrightarrow{\Omega(1/0)} = \overrightarrow{0} - L \vec{i}_1 \wedge \dot{\varphi}(t) \vec{k}_0$. En utilisant l'hypothèse de roulement sans glissement : $\overrightarrow{V(B, 1/0)} = (-L \vec{i}_1 - R \vec{j}_0) \wedge \dot{\theta}(t) \vec{k}_0 = \dot{\theta}(t) (\overrightarrow{L j_1} - R \vec{i}_0)$.

Au final, $\overrightarrow{V(B, 2/0)} = L \dot{\varphi}(t) \vec{j}_2 + \dot{\theta}(t) (\overrightarrow{L j_1} - R \vec{i}_0)$.

Question 2 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(2/0)\}$ au point B .

$$\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{\Omega(2/0)} = (\dot{\varphi}(t) + \dot{\theta}(t)) \vec{k}_0 \\ L \dot{\varphi}(t) \vec{j}_2 + \dot{\theta}(t) (\overrightarrow{L j_1} - R \vec{i}_0) \end{array} \right\}_B.$$

Question 3 Déterminer $\overline{\Gamma(B, 2/0)}$.

$$\begin{aligned} \overrightarrow{\Gamma(B, 2/0)} &= \frac{d}{dt} \left[\overrightarrow{V(B, 2/0)} \right]_{\mathcal{R}_0} \\ &= \frac{d}{dt} \left[L \dot{\varphi}(t) \vec{j}_2 \right]_{\mathcal{R}_0} + \frac{d}{dt} \left[\dot{\theta}(t) (\overrightarrow{L j_1} - R \vec{i}_0) \right]_{\mathcal{R}_0} \\ &= L \ddot{\varphi}(t) \vec{j}_2 - L \dot{\varphi}(t) (\dot{\varphi}(t) + \dot{\theta}(t)) \vec{i}_2 + \ddot{\theta}(t) (\overrightarrow{L j_1} - R \vec{i}_0) - L \dot{\theta}^2(t) \vec{i}_1. \end{aligned}$$

2.5.7 Modéliser une action mécanique

Exercice 142 – La Seine Musicale *

B2-14 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Exprimer l'effort élémentaire du vent sur la demi-voile s'appliquant au point P sur la surface dS , noté $d\vec{F}_{vent}$.

Question 2 Déterminer par intégration l'expression du moment de l'action mécanique du vent selon l'axe (O, \vec{z}) , $\overrightarrow{\mathcal{M}(O, vent \rightarrow demi-voile)} \cdot \vec{z}$ s'opposant à la rotation de la voile autour de l'axe (O, \vec{z}) en fonction de R , f et α .

Question 3 On définit F_{vent} tel que $(\overrightarrow{OC_G} \wedge F_{vent} \vec{x}_{C_G}) \cdot \vec{z} = \overrightarrow{\mathcal{M}(O, vent \rightarrow demi-voile)} \cdot \vec{z}$. En déduire l'expression de F_{vent} l'effort du vent au point C_G s'opposant au déplacement du chariot central.

Question 4 Pour quelle valeur de α cet effort est-il maximal? Déterminer la valeur maximale de $|F_{vent}|$.

Exercice 143 – Banc Balafre *

B2-14 Pas de corrigé pour cet exercice.

Données et hypothèses

- On note $\overrightarrow{BM} = z \overrightarrow{z_0} + R_J \overrightarrow{u}(\theta)$ où R_J est le rayon du joint avec $R_J = 175 \text{ mm}$;
- la longueur du joint est $L_J = 150 \text{ mm}$. La position du point B , centre du joint est $\overrightarrow{OB} = z_B \overrightarrow{z_0}$ avec $z_B = 425 \text{ mm}$;
- Le coeur de butée a une masse $M_{CB} = 40 \text{ kg}$ et la position de son centre d'inertie G_{CB} est paramétrée par $\overrightarrow{OG_{CB}} = L_{CB} \overrightarrow{z_0}$ avec $L_{CB} = 193 \text{ mm}$;
- Les positions des points A_4 et A_8 sont paramétrées par $\overrightarrow{OA_4} = z_4 \overrightarrow{z_0} - R_{CB} \overrightarrow{y_0}$ et $\overrightarrow{OA_8} = -R_{CB} \overrightarrow{y_0}$ avec $z_4 = 280 \text{ mm}$ et $R_{CB} = 150 \text{ mm}$.

On souhaite déterminer la résultante des actions de pression du fluide sur le joint (rotor). On rappelle qu'un élément de surface dS autour d'un point M sur une surface cylindrique de rayon R_J s'exprime $dS = R_J d\theta dz$.

Question 1 Exprimer au point M le torseur $\{dT_{f \rightarrow J_R}\}$ de l'action de pression du fluide sur un élément de surface dS joint en fonction de $p(t)$, dS et $\overrightarrow{u}(\theta)$.

Question 2 En déduire l'expression en B du torseur $\{T_{f \rightarrow J_R}\}$ de l'action de pression du fluide sur l'ensemble du joint.

2.5.8 Décrire le comportement d'un système séquentiel

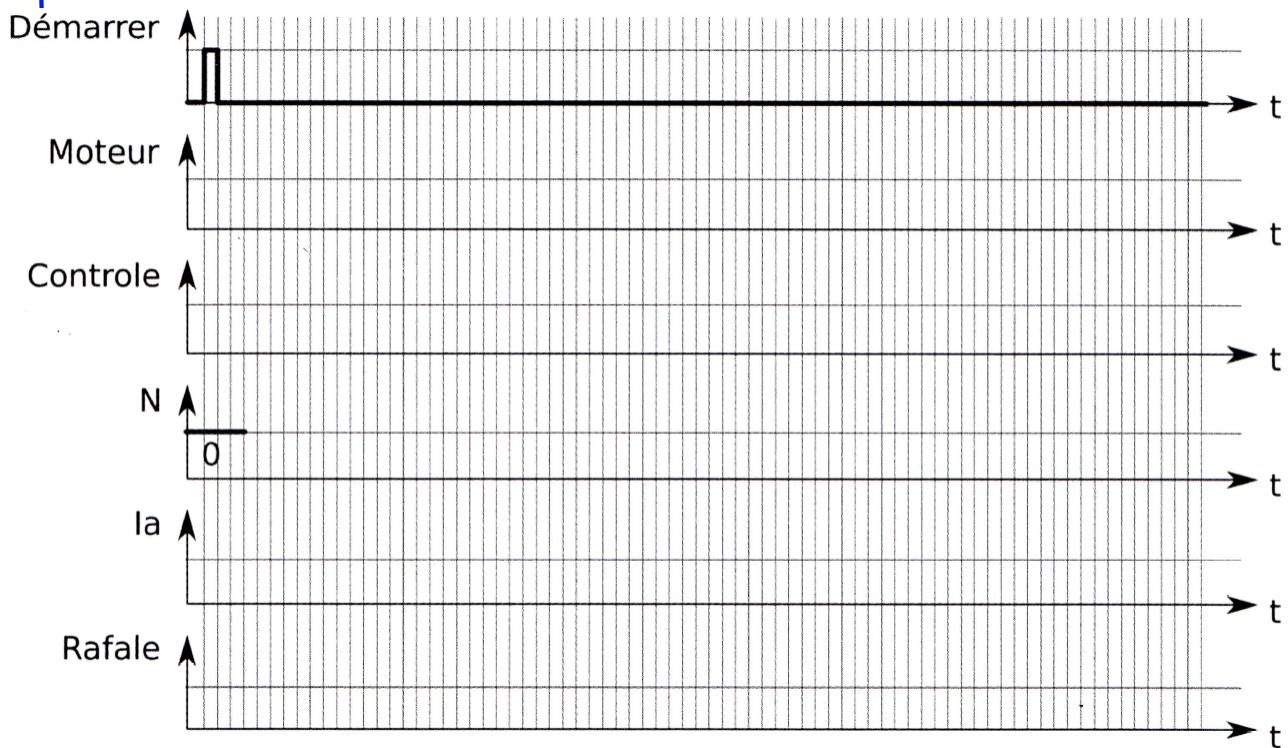
Exercice 144 – Le banc balafre *

B2-17 Pas de corrigé pour cet exercice.

Les variables suivantes permettent de réaliser le suivi d'un processus de mesure :

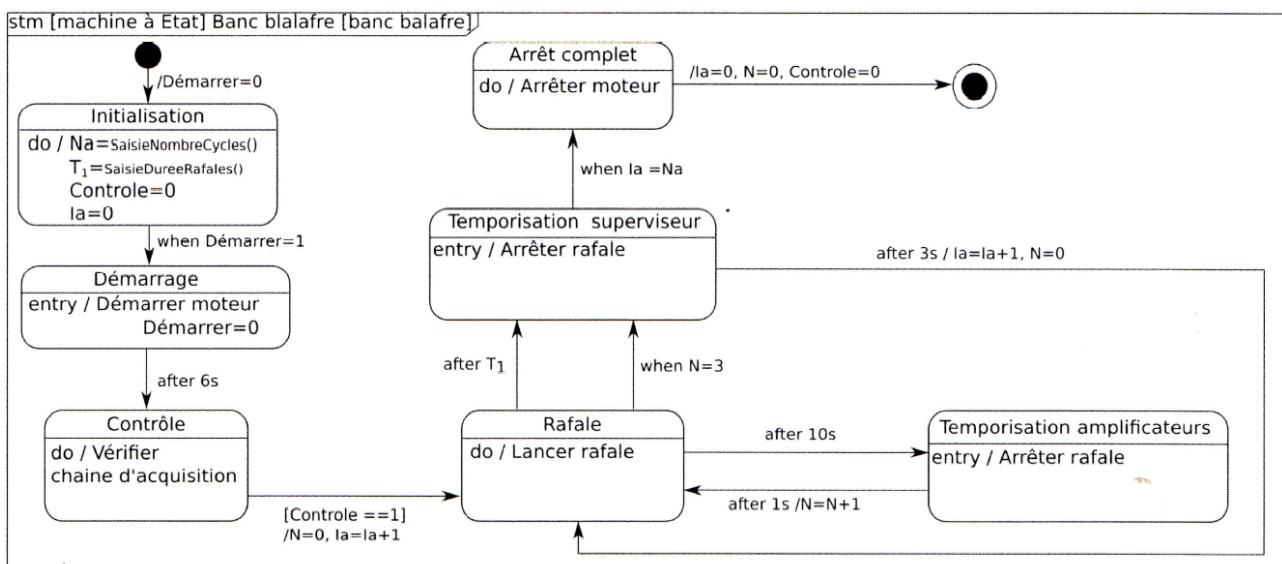
- Démarrer est une variable booléenne. Elle devient vraie, lorsque l'opérateur a saisi le nombre Na de cycles qu'il souhaite réaliser et la durée T_1 de chaque cycle, et qu'il a validé sa saisie.
- Moteur est une variable qui vaut 1 lorsque le moteur a atteint sa vitesse de consigne (supposée non nulle, la vitesse nulle n'étant pas une consigne d'intérêt pratique pour le banc d'essais). Quand Moteur a atteint la valeur 1, seul le retour à l'arrêt peut modifier l'état de cette variable en la faisant repasser à 0. On considère qu'il faut 5 s pour atteindre la vitesse de consigne ou revenir à l'arrêt.
- Controle est une variable qui décrit le résultat des contrôles de la chaîne d'acquisition :
 - Controle=0 si les contrôles n'ont pas été effectués;
 - Controle=1 si les contrôles sont terminés et que tout est en ordre de marche;
 - Controle=2 si les contrôles ont détecté une anomalie.
- Rafale est une variable qui vaut 1 si une rafale est en cours, et 0 sinon.

Question 1 On souhaite réaliser un cycle de rafale de huit secondes. En suivant le diagramme d'état de la figure ??, et en supposant que le contrôle soit réalisé en 1 seconde et conclue à ce que tout soit en ordre de marche, compléter le chronogramme.



Pour un fonctionnement sûr de l'installation, le système doit arrêter les moteurs si les contrôles détectent une anomalie.

Question 2 Modifier le diagramme d'état ci-dessous pour prendre en compte ce cas de figure.



2.5.9 Modéliser un convertisseur électromécanique

Exercice 145 – Le banc balafré *

Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 En utilisant les informations de la plaque signalétique, montrer que le moteur possède $p = 1$ paire de pôles.

Question 2 À partir de la plaque signalétique, en détaillant les calculs, déterminer le glissement en fonctionnement nominal g_N ainsi que le couple utile nominal C_{uN} .

Question 3 Exprimer la puissance électromécanique P_{EM} fournie au rotor en fonction de U_S (valeur efficace de la tension U_S), de la résistance R , du glissement g de l'inductance L_c et de la pulsation d'alimentation ω du moteur.

Question 4 Exprimer la puissance électromécanique P_{EM} en fonction du couple électromagnétique C_{EM} et de la vitesse de rotation Ω de l'arbre moteur.

Question 5 Exprimer la vitesse de rotation Ω de l'arbre en fonction du glissement g et de la vitesse de synchronisme Ω_S . En déduire l'expression du couple électromagnétique C_{EM} en fonction de U_S^2 , ω , g , R , L_c , et p (le nombre de paires de pôles par phase).

Question 6 En précisant bien vos hypothèses, justifier que l'expression du couple utile disponible sur l'arbre moteur est $C_u = \frac{3pU_S^2}{\omega} \cdot \frac{\frac{R}{g}}{\left(\frac{R}{g}\right)^2 + (L_c \omega)^2}$.

Question 7 À l'aide des points A, B, C et D, identifier sur cette courbe le point de fonctionnement nominal, le démarrage du moteur, le point de synchronisme, la zone de fonctionnement instable du moteur.

Question 8 En déduire l'expression de L_c en fonction de p , U_S , C_M et ω et faire l'application numérique.

Question 9 Que peut-on dire de R/g par rapport à $L_c \omega$ au voisinage du point de fonctionnement nominal ? En déduire l'expression de R en fonction du couple nominal C_N , du glissement nominal g_N , de p , U_S et de ω .

Question 10 Déterminer quelle fréquence doit être imposée par le variateur pour maintenir une vitesse de 6000 tr min^{-1} en présence d'un couple résistant correspondant au couple $C_{res} = 300 \text{ Nm}$ défini par l'exigence 1.01 du cahier des charges.

2.6 B3 – Valider un modèle

2.7 C1 – Proposer une démarche de résolution

2.7.1 Proposer une démarche permettant la détermination d'une action mécanique inconnue ou d'une loi de mouvement – PFS

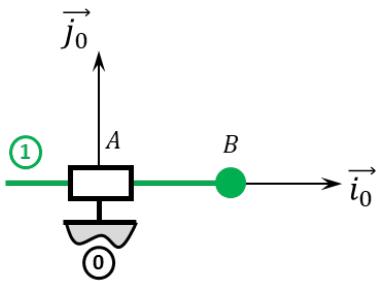
Exercice 146 – Mouvement T – *

B2-14

B2-15

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On note $\vec{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$. On note m_1 la masse du solide 1. On note G le centre d'inertie de 1 tel que $\vec{BG} = \ell \vec{j}_1$. La pesanteur est telle que $\vec{g} = -g \vec{i}_0$. Un vérin pneumatique positionné entre 1 et 0 permet de maintenir 1 en équilibre. On souhaite prendre en compte les frottements secs dans la liaison glissière.



Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Donner le torseur de chacune des actions mécaniques.

Question 3 Simplifier les torseurs dans l'hypothèse des

problèmes plans.

Question 4 Proposer une démarche permettant de déterminer l'effort que doit développer le vérin pour maintenir 1 en équilibre.

Corrigé voir ??.

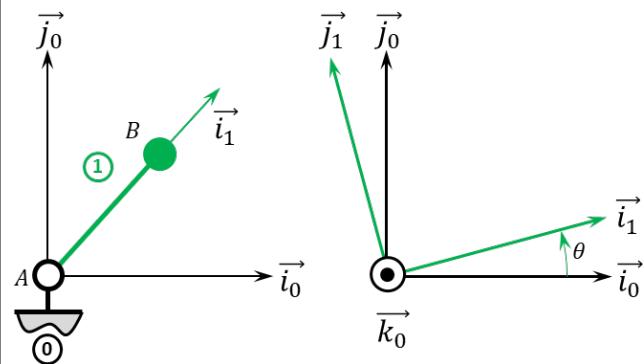
Exercice 147 – Mouvement R *

B2-14

B2-15

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\vec{AB} = R \vec{i}_1$ avec $R = 20 \text{ mm}$. La liaison pivot est motorisée par un moteur modélisé dont l'action mécanique sur 1 est donnée par $\vec{C}_m = C_m \vec{k}_0$. On note m_1 la masse du solide 1 et B son centre d'inertie. La pesanteur est telle que $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Donner le torseur de chacune des actions mécaniques.

Question 3 Simplifier les torseurs dans l'hypothèse des problèmes plans.

Question 4 Proposer une démarche permettant de déterminer l'effort que doit développer le moteur pour maintenir **1** en équilibre.

Corrigé voir ??.

Exercice 148 – Mouvement TT – *

B2-14

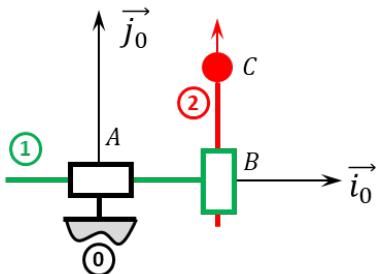
B2-15

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On note $\vec{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$ et $\vec{BC} = \mu(t) \vec{j}_0$. $G_1 = B$ désigne le centre d'inertie de **1**, et m_1 sa masse. $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de **2** et m_2 sa masse.

Un vérin électrique positionné entre **0** et **1** permet de maintenir **1** en équilibre. Un vérin électrique positionné entre **1** et **2** permet de maintenir **2** en équilibre.

L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Donner le torseur de chacune des actions mécaniques.

Question 3 Simplifier les torseurs dans l'hypothèse des problèmes plans.

Question 4 Proposer une démarche permettant de déterminer les efforts que doivent développer chacun des vérins pour maintenir le mécanisme en équilibre.

Corrigé voir ??.

Exercice 149 – Mouvement RR *

B2-14

B2-15

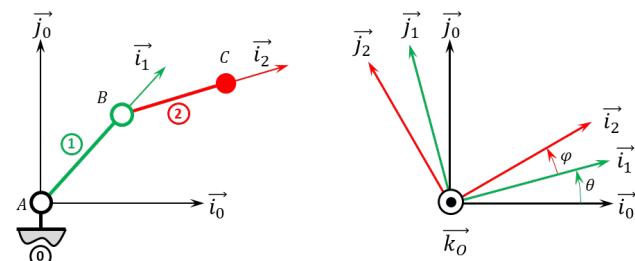
C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\vec{AB} = R \vec{i}_1$ avec $R = 20\text{ mm}$ et $\vec{BC} = L \vec{i}_2$ avec $L = 15\text{ mm}$. De plus :

- G_1 désigne le centre d'inertie de **1** et $\vec{AG}_1 = \frac{1}{2}R \vec{i}_1$, on note m_1 la masse de **1**;
- G_2 désigne le centre d'inertie de **2** et $\vec{BG}_2 = \frac{1}{2}L \vec{i}_2$, on note m_2 la masse de **2**.

Un moteur électrique positionné entre **0** et **1** permet de maintenir **1** en équilibre. Un moteur électrique positionné entre **1** et **2** permet de maintenir **2** en équilibre.

L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Donner le torseur de chacune des actions mécaniques.

Question 3 Simplifier les torseurs dans l'hypothèse des problèmes plans.

Question 4 Proposer une démarche permettant de déterminer les couples que doivent développer chacun des moteurs pour maintenir le mécanisme en équilibre.

Corrigé voir ??.

Exercice 150 – Mouvement RT *

B2-14

B2-15

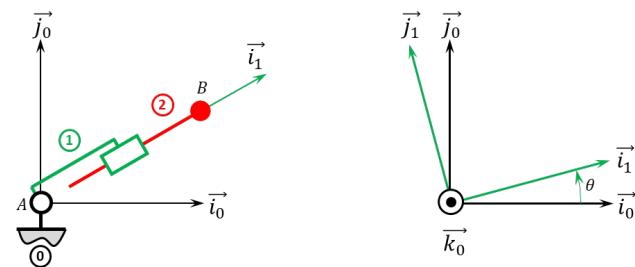
C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\vec{AB} = \lambda(t) \vec{i}_1$. De plus :

- G_1 désigne le centre d'inertie de **1** et $\vec{AG}_1 = L_1 \vec{i}_1$, on note m_1 la masse de **1**;
- $G_2 = B$ désigne le centre d'inertie de **2**, on note m_2 la masse de **2**.

Un moteur électrique positionné entre **0** et **1** permet de maintenir **1** en équilibre. Un vérin électrique positionné entre **1** et **2** permet de maintenir **2** en équilibre.

L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Donner le torseur de chacune des actions mécaniques.

Question 3 Simplifier les torseurs dans l'hypothèse des problèmes plans.

Question 4 Proposer une démarche permettant de déterminer le couple et l'effort que doivent développer chacun des actionneurs pour maintenir le mécanisme en équilibre.

Corrigé voir ??.

Exercice 151 – Mouvement RT *

B2-14

B2-15

C1-05

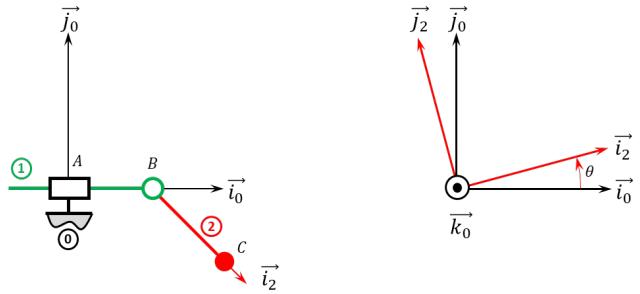
Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{BC} = R \vec{i}_2$ avec $R = 30\text{ mm}$. De plus :

- $G_1 = B$ désigne le centre d'inertie de 1, on note m_1 la masse de 1;
- $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de 2, on note m_2 la masse de 2.

Un vérin électrique positionné entre 0 et 1 permet de maintenir 1 en équilibre. Un moteur électrique positionné entre 1 et 2 permet de maintenir 2 en équilibre.

L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Donner le torseur de chacune des actions mécaniques.

Question 3 Simplifier les torseurs dans l'hypothèse des problèmes plans.

Question 4 Proposer une démarche permettant de déterminer le couple et l'effort que doivent développer chacun des actionneurs pour maintenir le mécanisme en équilibre.

Corrigé voir ??.

Exercice 152 – Mouvement RR 3D **

B2-14

C1-05

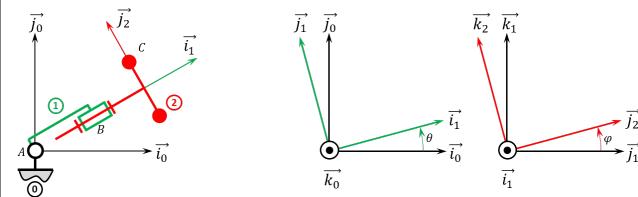
Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{BC} = \ell \vec{i}_2 + r \vec{j}_2$. On note $R + \ell = L = 20\text{ mm}$ et $r = 10\text{ mm}$. De plus :

- $G_1 = B$ désigne le centre d'inertie de 1, on note m_1 la masse de 1;
- $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de 2 tel que $\overrightarrow{BG_2} = \ell \vec{i}_2$, on note m_2 la masse de 2.

Un moteur électrique positionné entre 0 et 1 permet de maintenir 1 en équilibre. Un moteur électrique positionné entre 1 et 2 permet de maintenir 2 en équilibre.

L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Donner le torseur de chacune des actions mécaniques.

Question 3 Proposer une démarche permettant de déterminer le couple et l'effort que doivent développer chacun des actionneurs pour maintenir le mécanisme en équilibre.

Corrigé voir ??.

Exercice 153 – Mouvement RR 3D **

B2-14

C1-05

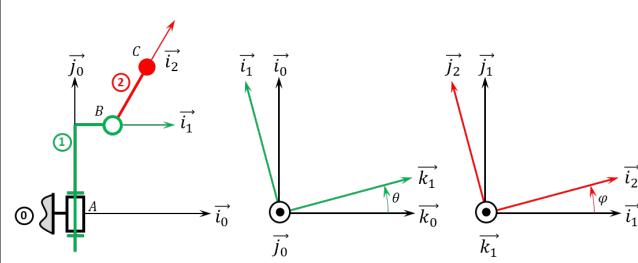
Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = H \vec{j}_1 + R \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{BC} = L \vec{i}_2$. On a $H = 20\text{ mm}$, $r = 5\text{ mm}$, $L = 10\text{ mm}$. De plus :

- $G_1 = B$ désigne le centre d'inertie de 1 tel que $\overrightarrow{AG_1} = H \vec{j}_1$, on note m_1 la masse de 1;
- $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de 2, on note m_2 la masse de 2.

Un moteur électrique positionné entre 0 et 1 permet de maintenir 1 en équilibre. Un moteur électrique positionné entre 1 et 2 permet de maintenir 2 en équilibre.

L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Donner le torseur de chacune des actions mécaniques.

Question 3 Proposer une démarche permettant de déterminer le couple et l'effort que doivent développer chacun des actionneurs pour maintenir le mécanisme en équilibre.

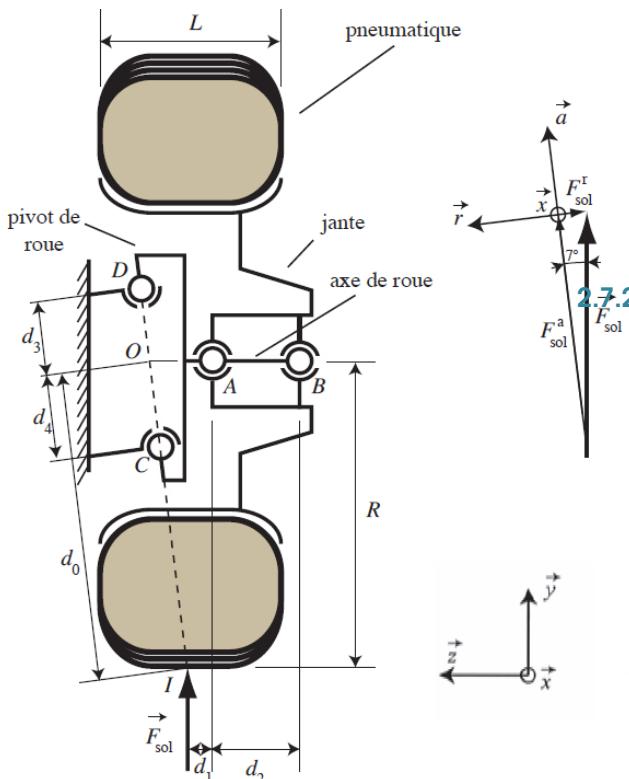
Corrigé voir ??.

Exercice 154 – Suspension automobile **

B2-14

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

On s'intéresse à la liaison entre l'axe de la roue et le châssis du véhicule. Les notations adoptées seront les suivantes : F_C^a (respectivement F_C^r , F_C^x) désignera la composante suivant \vec{a} (respectivement \vec{r} , \vec{x}) de l'effort extérieur exercé en C . On procédera de même pour le point D .



Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Peut-on résoudre complètement le système? Pourquoi?

Corrigé voir ??.

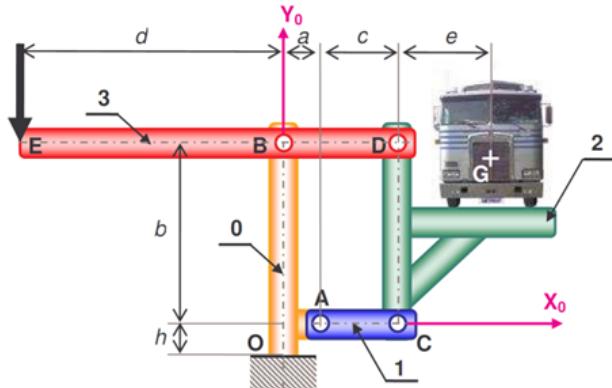
Exercice 155 – Pèse camion **

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

On considère un bâti **0** auquel est attaché le repère $\mathcal{R} = (O; \vec{x}_0; \vec{y}_0; \vec{z}_0)$. Le champ de pesanteur est $\vec{g} = -g \vec{y}_0$. La barre **1** est liée au bâti **0** par une liaison pivot parfaite d'axe (A, \vec{z}_0) . Le plateau porte camion **2** est lié à la barre

1 par une liaison pivot parfaite d'axe (C, \vec{z}_0) . Le levier **3** est lié au bâti **0** par une liaison pivot parfaite d'axe (B, \vec{z}_0) . Ce levier est également lié au plateau **2** par une liaison pivot parfaite d'axe (D, \vec{z}_0) . Le camion **4**, de centre de masse G et de masse M inconnue, repose sur le plateau **2**. L'action mécanique connue est caractérisée par :

$$\{\text{ext} \rightarrow 3\} = \left\{ \begin{array}{l} -F \vec{y}_0 \\ 0 \end{array} \right\}_E$$



Question 1 Tracer le graphe de structure. Définir le nombre d'inconnues statiques.

Question 2 Donner la stratégie permettant de déterminer la valeur de F en fonction de M .

Corrigé voir ??.

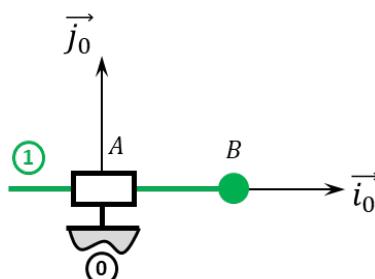
Proposer une démarche permettant la détermination d'une action mécanique inconnue ou d'une loi de mouvement – PFD

Exercice 156 – Mouvement T – *

B2-14

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On note $\vec{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$. On note m_1 la masse du solide **1**. On note G le centre d'inertie de **1** tel que $\vec{BG} = \ell \vec{j}_1$. La pesanteur est telle que $\vec{g} = -g \vec{i}_0$. Un vérin positionné entre **1** et **0** permet d'actionner la pièce **1**. On souhaite prendre en compte les frottements secs dans la liaison glissière.



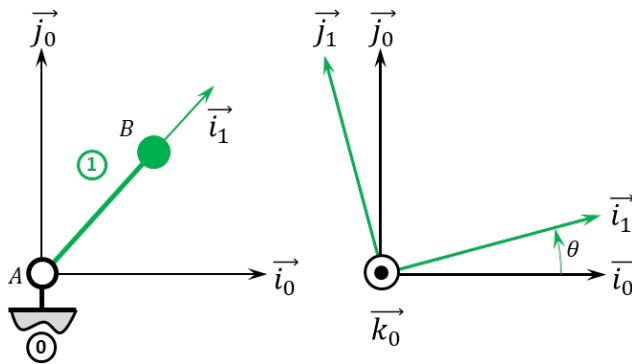
Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer la loi du mouvement de **1** par rapport à \mathcal{R}_0 .

Corrigé voir ??.

Exercice 157 – Mouvement R *
B2-14
C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ avec $R = 20\text{ mm}$. La liaison pivot est motorisée par un moteur modélisée dont l'action mécanique sur **1** est donnée par $\overrightarrow{C_m} = C_m \vec{k}_0$. On note m_1 la masse du solide **1** et B son centre d'inertie. La pesanteur est telle que $\overrightarrow{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer la loi du mouvement de **1** par rapport à \mathcal{R}_0 .

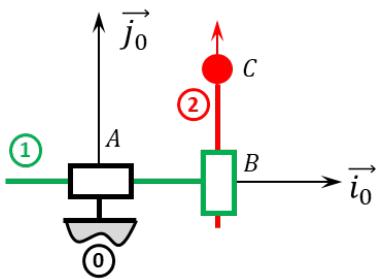
Corrigé voir ??.

Exercice 158 – Mouvement TT – *
B2-14
C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On note $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$ et $\overrightarrow{BC} = \mu(t) \vec{j}_0$. $G_1 = B$ désigne le centre d'inertie de **1**, et m_1 sa masse. $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de **2** et m_2 sa masse.

Un vérin électrique positionné entre **0** et **1** permet d'actionner le solide **1**. Un vérin électrique positionné entre **1** et **2** permet d'actionner le solide **2**.

L'accélération de la pesanteur est donnée par $\overrightarrow{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer les loi de mouvement de **1** et de **2** par rapport à \mathcal{R}_0 .

Corrigé voir ??.

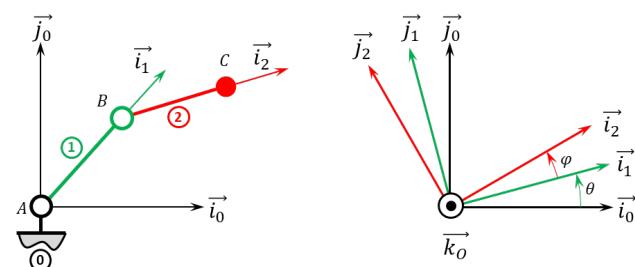
Exercice 159 – Mouvement RR *
B2-14
C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ avec $R = 20\text{ mm}$ et $\overrightarrow{BC} = L \vec{i}_2$ avec $L = 15\text{ mm}$. De plus :

- G_1 désigne le centre d'inertie de **1** et $\overrightarrow{AG_1} = \frac{1}{2} R \vec{i}_1$, on note m_1 la masse de **1**;
- G_2 désigne le centre d'inertie de **2** et $\overrightarrow{BG_2} = \frac{1}{2} L \vec{i}_2$, on note m_2 la masse de **2**.

Un moteur électrique positionné entre **0** et **1** permet d'actionner le solide **1**. Un moteur électrique positionné entre **1** et **2** permet d'actionner le solide **2**.

L'accélération de la pesanteur est donnée par $\overrightarrow{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer les loi de mouvement de **1** et de **2** par rapport à \mathcal{R}_0 .

Corrigé voir ??.

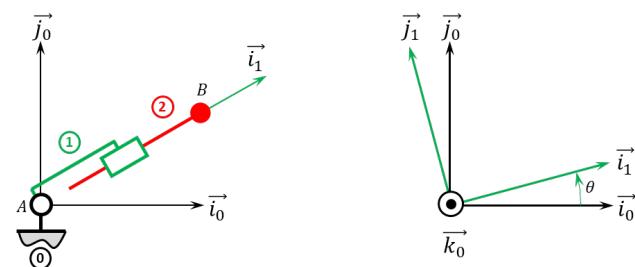
Exercice 160 – Mouvement RT *
B2-14
C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_1$. De plus :

- G_1 désigne le centre d'inertie de **1** et $\overrightarrow{AG_1} = L_1 \vec{i}_1$, on note m_1 la masse de **1**;
- $G_2 = B$ désigne le centre d'inertie de **2**, on note m_2 la masse de **2**.

Un moteur électrique positionné entre **0** et **1** permet d'actionner le solide **1**. Un vérin électrique positionné entre **1** et **2** permet d'actionner le solide **2**.

L'accélération de la pesanteur est donnée par $\overrightarrow{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer les loi de mouvement de **1** et de **2** par rapport à \mathcal{R}_0 .

Corrigé voir ??.

Exercice 161 – Mouvement RT *

B2-14

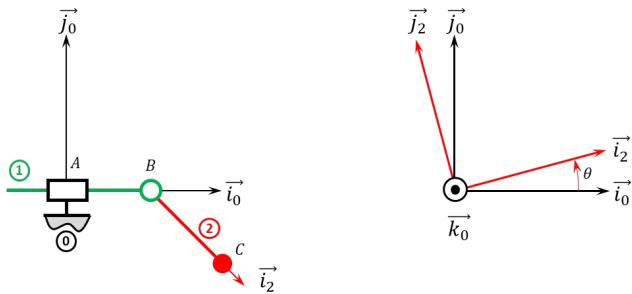
C1-05

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$ et $\overrightarrow{BC} = R \vec{i}_2$ avec $R = 30 \text{ mm}$. De plus :

- $G_1 = B$ désigne le centre d'inertie de **1**, on note m_1 la masse de **1**;
- $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de **2**, on note m_2 la masse de **2**.

Un vérin électrique positionné entre **0** et **1** permet d'actionner le solide **1**. Un moteur électrique positionné entre **1** et **2** permet d'actionner le solide **2**.

L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer les loi de mouvement de **1** et de **2** par rapport à \mathcal{R}_0 .

Corrigé voir ??.

Exercice 162 – Mouvement RR 3D **

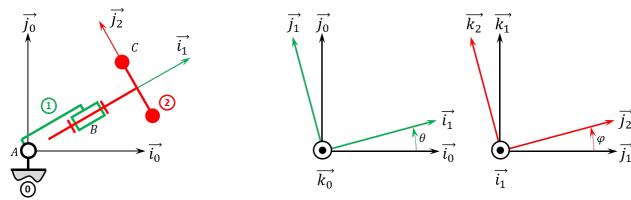
B2-14

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{BC} = \ell \vec{i}_2 + r \vec{j}_2$. On note $R + \ell = L = 20 \text{ mm}$ et $r = 10 \text{ mm}$. De plus :

- $G_1 = B$ désigne le centre d'inertie de **1**, on note m_1 la masse de **1**;
- $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de **2** tel que $\overrightarrow{BG_2} = \ell \vec{i}_2$, on note m_2 la masse de **2**.

Un moteur électrique positionné entre **0** et **1** permet d'actionner le solide **1**. Un moteur électrique positionné entre **1** et **2** permet d'actionner le solide **2**. L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer les loi de mouvement de **1** et de **2** par rapport à \mathcal{R}_0 .

Corrigé voir ??.

Exercice 163 – Mouvement RR 3D **

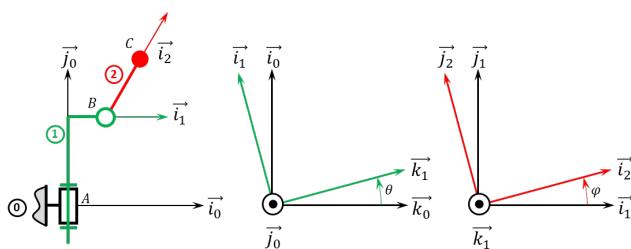
B2-14

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = H \vec{j}_1 + R \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{BC} = L \vec{i}_2$. On a $H = 20 \text{ mm}$, $r = 5 \text{ mm}$, $L = 10 \text{ mm}$. De plus :

- G_1 désigne le centre d'inertie de **1** tel que $\overrightarrow{AG_1} = H \vec{j}_1$, on note m_1 la masse de **1**;
- $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de **2**, on note m_2 la masse de **2**.

Un moteur électrique positionné entre **0** et **1** permet d'actionner le solide **1**. Un moteur électrique positionné entre **1** et **2** permet d'actionner le solide **2**. L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer les loi de mouvement de **1** et de **2** par rapport à \mathcal{R}_0 .

Corrigé voir ??.

Exercice 164 – Mouvement RT – RSG **

B2-14

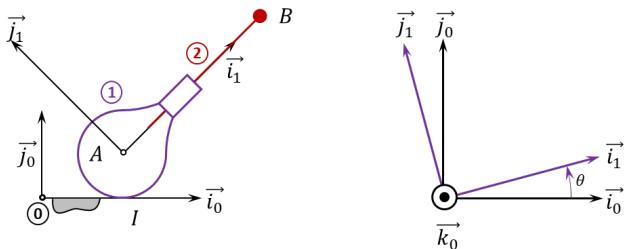
C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{IA} = R \vec{j}_0$ et $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_1$. De plus $R = 15 \text{ mm}$. On fait l'hypothèse de roulement sans glissement au point **I**. De plus :

- G_1 désigne le centre d'inertie de **1** tel que $\overrightarrow{AG_1} = -\ell \vec{i}_1$, on note m_1 la masse de **1**;

- $G_2 = B$ désigne le centre d'inertie de **2**, on note m_2 la masse de **2**.

Un ressort exerce une action mécanique entre les points **A** et **B**.



Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer les loi de mouvement de **1** et de **2** par rapport à \mathcal{R}_0 .

Corrigé voir ??.

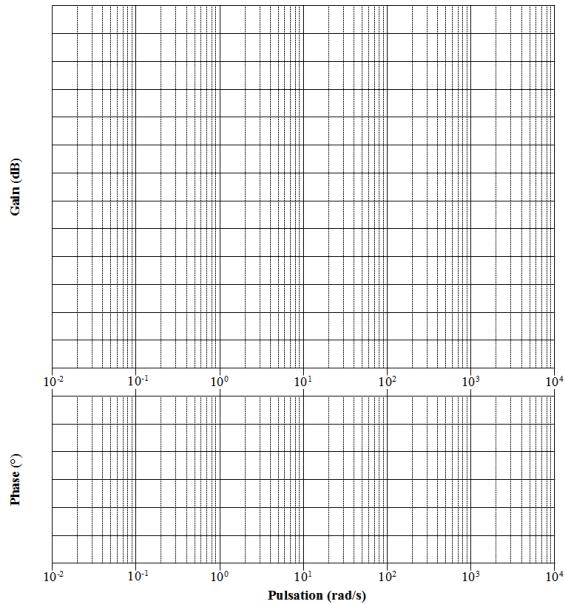
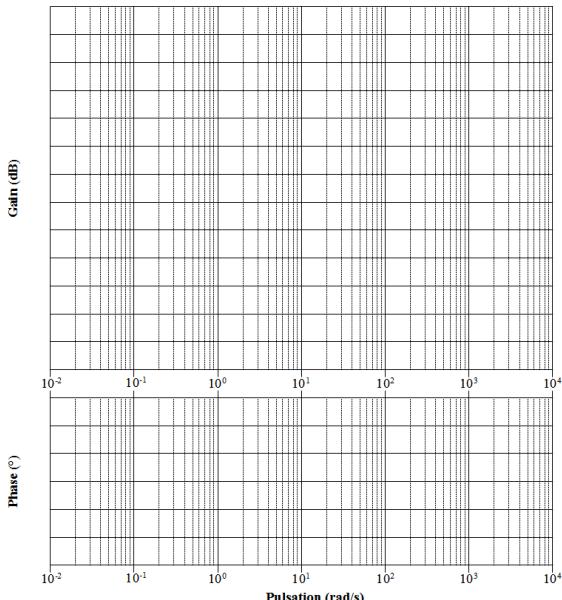
2.8 C2 – Mettre en œuvre une démarche de résolution analytique

2.8.1 Déterminer la réponse fréquentielle

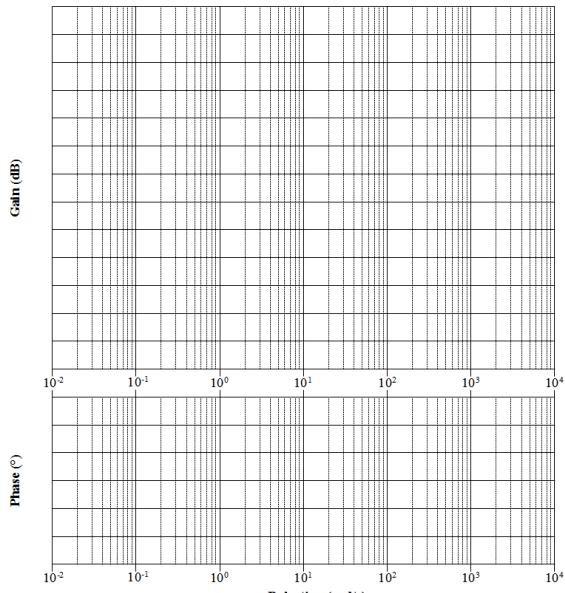
Exercice 165 – Ecart*

C2-02 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le diagramme de Bode de la fonction de transfert suivante : $F_1(p) = \frac{15}{1+10p}$.



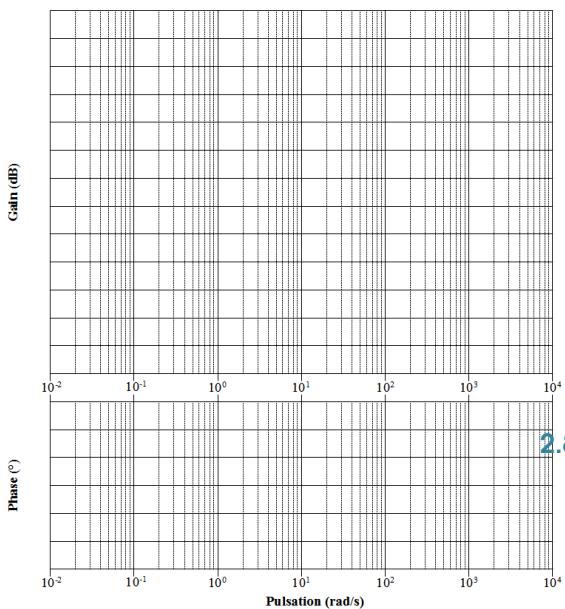
Question 3 Tracer le diagramme de Bode de la fonction de transfert suivante : $F_3(p) = \frac{40}{p(1+300p)}$.



Question 2 Tracer le diagramme de Bode de la fonction de transfert suivante : $F_2(p) = \frac{10}{(1+10p)(10+p)}$.

Corrigé voir ??.

Exercice 166 – Ecart*
C2-02 Pas de corrigé pour cet exercice.

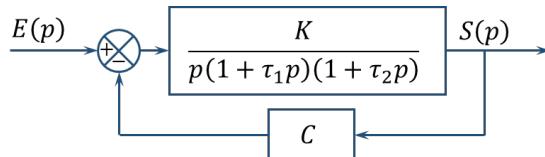
Question 1 Tracer le diagramme de Bode de la fonction de transfert suivante : $F_1(p) = \frac{200}{p(1+20p+100p^2)}$.

2.8.3

Corrigé voir ??.

2.8.2 C2-03 – Déterminer les performances d'un système asservi
Exercice 167 – Valeur finale*
C2-03

Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le schéma-blocs suivant.

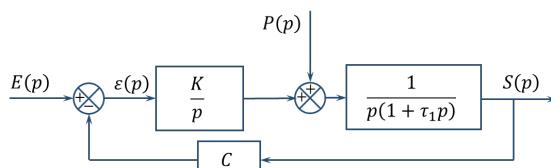

Question 1 Déterminer la valeur finale de $s(t)$ lorsque l'entrée est un échelon d'amplitude E_0 .

Question 2 Déterminer la valeur finale de $s(t)$ lorsque l'entrée est une rampe de pente k .

Corrigé voir ??.

Exercice 168 – Ecart*
C2-03 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le schéma-blocs suivant.


Question 1 Exprimer $\epsilon(p)$ en fonction de $E(p)$ et $P(p)$.

Question 2 Évaluer la valeur finale de $\epsilon(t)$ lorsque $E(p)$ est un échelon d'amplitude E_0 et $P(p)$ est un échelon d'amplitude P_0 .

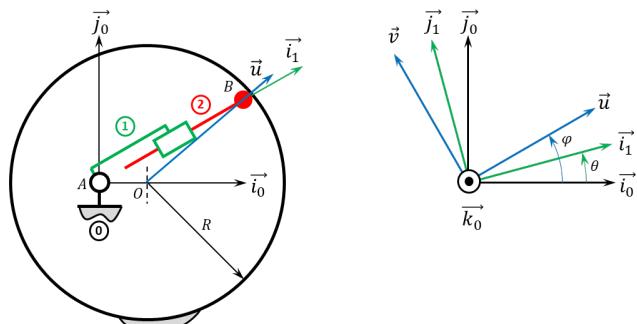
Question 3 Évaluer la valeur finale de $\epsilon(t)$ lorsque $E(p)$ est un échelon d'amplitude E_0 et $P(p)$ est une rampe de pente P_0 .

Question 4 Évaluer la valeur finale de $\epsilon(t)$ lorsque $E(p)$ est une rampe de pente E_0 et $P(p)$ est un échelon d'amplitude P_0 .

Question 5 Évaluer la valeur finale de $\epsilon(t)$ lorsque $E(p)$ est une rampe de pente E_0 et $P(p)$ est une rampe de pente P_0 .

Corrigé voir ??.

Déterminer les relations entre les grandeurs géométriques ou cinématiques
Exercice 169 – Pompe à piston radial *
C2-06

 Soit le mécanisme suivant. On a $\vec{AO} = e \vec{i}_0$ et $\vec{AB} = \lambda(t) \vec{i}_1$. De plus $e = 10 \text{ mm}$ et $R = 20 \text{ mm}$. Le contact entre **0** et **2** en **B** est maintenu en permanence (notamment par effet centrifuge lors de la rotation de la pompe).

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Exprimer $\lambda(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

Question 3 En utilisant Python, tracer $\lambda(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

Question 4 Exprimer $\dot{\lambda}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$.

 On prendra une section de piston **2** de 1 cm^2 et une fréquence de rotation de $\dot{\theta}(t) = \pi \times 2 \text{ rad s}^{-1}$. **Question 5** Exprimer le débit instantané de la pompe.

Question 6 En utilisant Python, tracer le débit instantané de la pompe pour un tour de pompe pour $e = 10 \text{ mm}$ et $e = 15 \text{ mm}$.

Question 7 En utilisant Python, tracer le débit instantané de la pompe pour un tour de pompe pour $e = 10 \text{ mm}$ pour une pompe à 5 pistons (5 branches **1+2**).

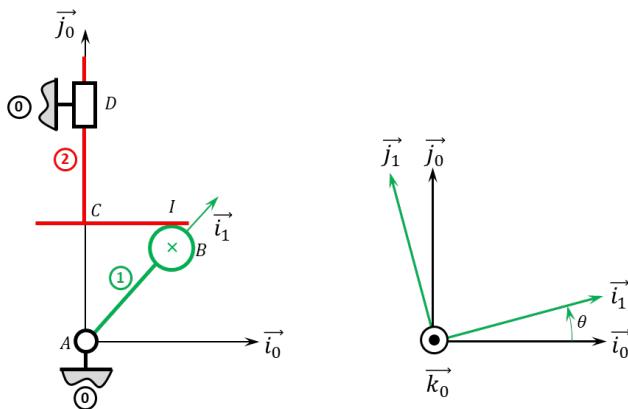
Indications (à vérifier...):

1. .
2. $\lambda(t) = e \cos \theta(t) \pm \sqrt{e^2 \cos^2 \theta(t) - e^2 + R^2}$.
3. .
4. $q(t) = S \dot{\lambda}(t)$.
5. .

Corrigé voir ??.

Exercice 170 – Pompe à piston axial *
C2-06

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = e \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{BI} = R \vec{j}_0$ et $\overrightarrow{AC} = \lambda(t) \vec{j}_0$. De plus, $e = 10 \text{ mm}$ et $R = 20 \text{ mm}$. Le contact entre 1 et 2 en B est maintenu en permanence par un ressort suffisamment raide (non représenté) positionné entre 0 et 2.


Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Exprimer $\lambda(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

Question 3 Exprimer $\dot{\lambda}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$.

Question 4 On note S la section du piston 2. Exprimer le débit instantané de la pompe.

Question 5 En utilisant Python, tracer le débit instantané de la pompe pour un tour de pompe pour $e = 10 \text{ mm}$ et $R = 10 \text{ mm}$ ainsi que pour $e = 20 \text{ mm}$ et $R = 5 \text{ mm}$. La fréquence de rotation est $\dot{\theta}(t) = 100 \text{ rad s}^{-1}$, la section du piston est donnée par $S = 1 \text{ cm}^2$.

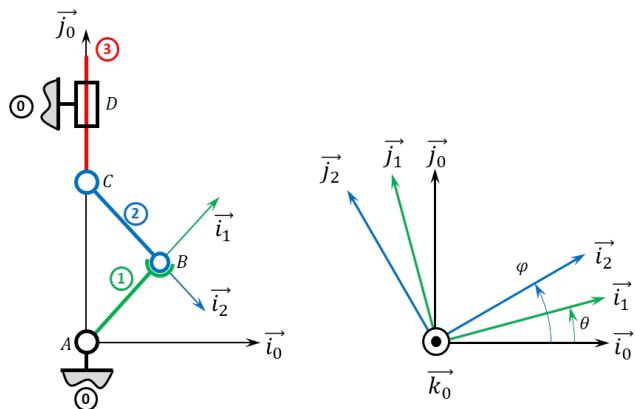
Indications :

1. .
2. $e \sin \theta + R - \lambda(t) = 0$.
3. $\dot{\lambda}(t) = e \dot{\theta}(t) \cos \theta(t)$.
4. $q(t) = e S \dot{\theta}(t) \cos \theta(t)$.
5. .

Corrigé voir ??.

Exercice 171 – Système bielle manivelle **
C2-06

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$, $\overrightarrow{CB} = L \vec{i}_2$ et $\overrightarrow{AC} = \lambda(t) \vec{j}_0$.


Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Exprimer $\lambda(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

Question 3 Exprimer $\dot{\lambda}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$.

Question 4 En utilisant Python, tracer la vitesse du piston en fonction du temps. La fréquence de rotation est $\dot{\theta}(t) = 100 \text{ rad s}^{-1}$, on prendra $R = 10 \text{ mm}$ et $L = 20 \text{ mm}$ puis $L = 30 \text{ mm}$.

Question 5 En utilisant Python, tracer l'accélération du piston en fonction du temps en utilisant les mêmes valeurs que dans la question précédente. On utilisera une dérivation numérique.

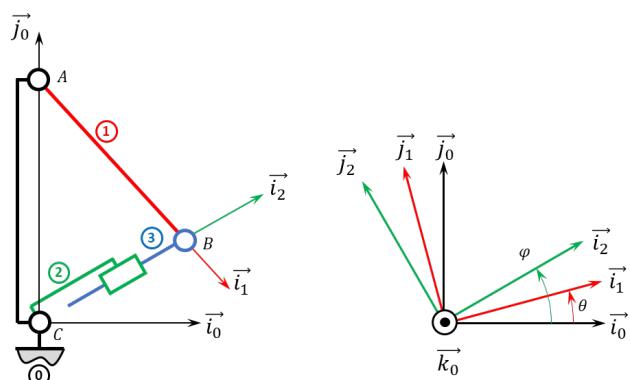
Indications :

1. .
2. $\lambda(t) = \pm \sqrt{L^2 - R^2 \cos^2 \theta(t)} + R \sin \theta(t)$.
3. $\dot{\lambda}(t) = \pm \left(\frac{R^2 \dot{\theta}(t) \cos \theta(t) \sin \theta(t)}{\sqrt{L^2 - R^2 \cos^2 \theta(t)}} \right) + \dot{\theta}(t) R \cos \theta(t)$.
4. .
5. .

Corrigé voir ??.

Exercice 172 – Pompe oscillante *
C2-06

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{CA} = H \vec{j}_0$. De plus, $R = 40 \text{ mm}$ et $H = 60 \text{ mm}$. Par ailleurs, on note $\overrightarrow{CB} = \lambda(t) \vec{i}_2$.


Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Exprimer $\lambda(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

Question 3 Exprimer $\dot{\lambda}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$.

Question 4 Exprimer le débit instantané de la pompe.

Question 5 En utilisant Python, donner le débit instantané de la pompe pour un tour de pompe pour un piston de diamètre $D = 10$ mm.

Indications :

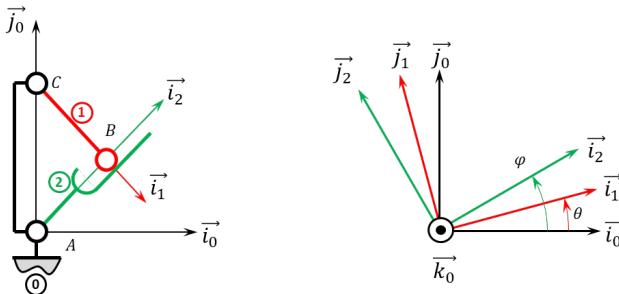
1. .
2. $\lambda(t) = \pm \sqrt{R^2 + H^2 + 2HR \sin \theta(t)}$
3. $\dot{\lambda}(t) = \frac{1}{2} (-2HR\dot{\theta}(t)\cos\theta(t)) (R^2 + H^2 + 2HR \sin \theta(t))^{-\frac{1}{2}}$
4. $q(t) = S\lambda(t)$
5. .

Corrigé voir ??.

Exercice 173 – Barrière Sympact *

C2-06

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AC} = H \overrightarrow{j_0}$ et $\overrightarrow{CB} = R \overrightarrow{i_1}$. De plus, $H = 120$ mm et $R = 40$ mm.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Exprimer $\varphi(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

Question 3 Exprimer $\dot{\varphi}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$.

Question 4 En utilisant Python, tracer $\dot{\varphi}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$. On considérera que la fréquence de rotation de la pièce 1 est de 10 tours par minute.

Indications :

1. .
2. $\tan \varphi(t) = \frac{R \sin \theta(t) + h}{R \cos \theta(t)}$.
3. $\dot{\varphi}(t) = \frac{R\dot{\theta}(t)(R + h \sin \theta(t))}{R^2 + h^2 + 2Rh \sin \theta(t)}$.
4. .

Corrigé voir ??.

Exercice 174 – Barrière Sympact avec galet **

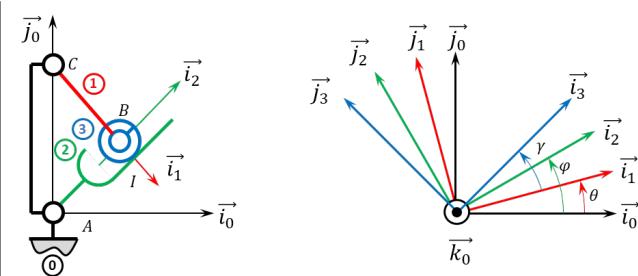
B2-13

C2-05

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AC} = H \overrightarrow{j_0}$ et $\overrightarrow{CB} = R \overrightarrow{i_1}$. De plus, $H = 120$ mm et $R = 40$ mm.

Corrigé voir ??.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Exprimer $\varphi(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

Question 3 Exprimer $\dot{\varphi}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$.

Question 4 En utilisant la condition de roulement sans glissement au point I, déterminer $\gamma(t)$ et $\dot{\gamma}(t)$.

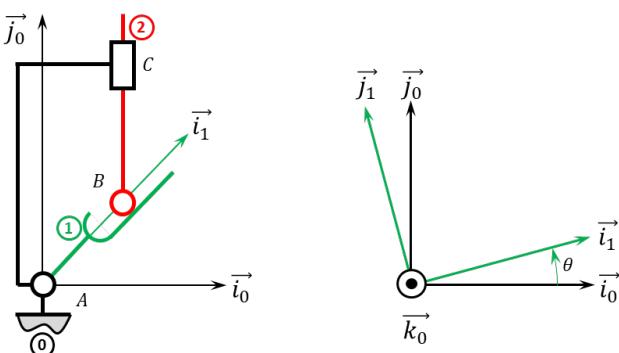
Question 5 En utilisant Python, tracer $\dot{\varphi}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$. On considérera que la fréquence de rotation de la pièce 1 est de 10 tours par minute.

Corrigé voir ??.

Exercice 175 – Poussoir *

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AC} = L \overrightarrow{i_0} + H \overrightarrow{j_0}$, $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \overrightarrow{i_1}$ et $\overrightarrow{BC} = \mu(t) \overrightarrow{j_0}$. De plus, $H = 120$ mm, $L = 40$ mm.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Exprimer $\mu(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

Question 3 Exprimer $\dot{\mu}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$.

Question 4 En utilisant Python, tracer $\dot{\mu}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$. On considérera que la fréquence de rotation de la pièce 1 est de 10 tours par minute.

Corrigé voir ??.

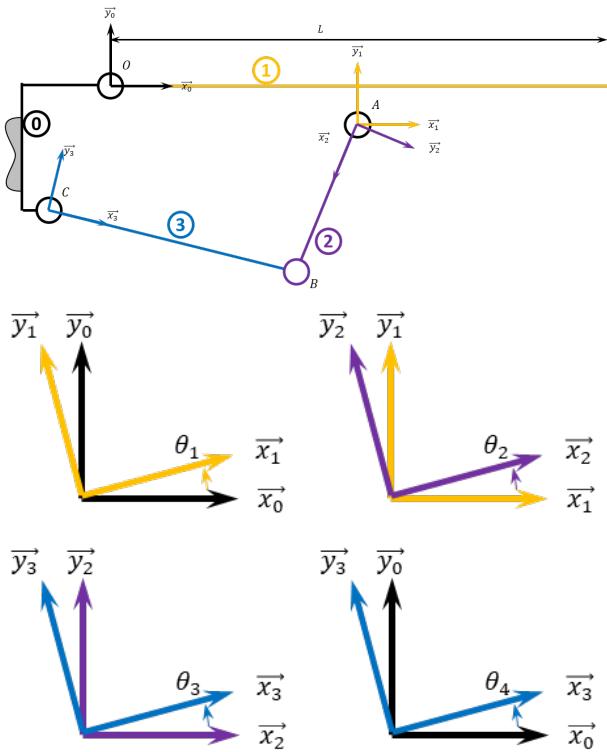
Exercice 176 – Système 4 barres **

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

On a :

- $\overrightarrow{OA} = a \overrightarrow{x_1} - f \overrightarrow{y_1}$ avec $a = 355$ mm et $f = 13$ mm;
- $\overrightarrow{AB} = b \overrightarrow{x_2}$ avec $b = 280$ mm;

- $\vec{BC} = -c \vec{x}_3$ avec $c = 280 \text{ mm}$;
- $\vec{OC} = -d \vec{x}_0 - e \vec{y}_0$ avec $d = 89,5 \text{ mm}$ et $e = 160 \text{ mm}$;



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Exprimer $\theta_1(t)$ en fonction de $\theta_4(t)$.

Question 3 Exprimer $\dot{\theta}_1(t)$ en fonction de $\dot{\theta}_4(t)$.

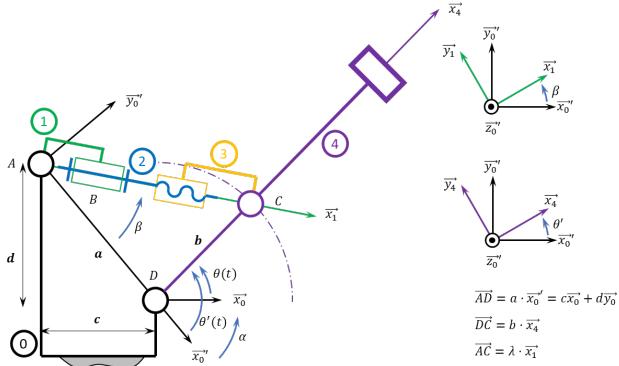
Question 4 En utilisant Python, tracer $\dot{\theta}_1(t)$ en fonction de $\dot{\theta}_4(t)$. On considérera que la fréquence de rotation de la pièce 1 est de 10 tours par minute.

Corrigé voir ??.

Exercice 177 – Maxpid ***

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le schéma suivant.



Par ailleurs $a = 107,1 \text{ mm}$, $b = 80 \text{ mm}$, $c = 70 \text{ mm}$, $d = 80 \text{ mm}$. Le pas de la vis est de 4 mm.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

1. Les éventuelles erreurs de texte font partie intégrante de la difficulté :).

Question 2 Exprimer $\theta(t)$ en fonction de $\lambda(t)$.

Question 3 Exprimer $\dot{\theta}(t)$ en fonction de $\dot{\lambda}(t)$.

Question 4 Exprimer $\dot{\theta}(t)$ en fonction de $\omega(t)$, vitesse de rotation du rotor moteur 2 par rapport au stator 1.

Question 5 En utilisant Python, tracer $\dot{\theta}(t)$ en fonction de $\omega(t)$. On considérera que la fréquence de rotation de la pièce 2 par rapport à 1 est de 500 tours par minute.

Corrigé voir ??.

Exercice 178 – Variateur de Graham 1***

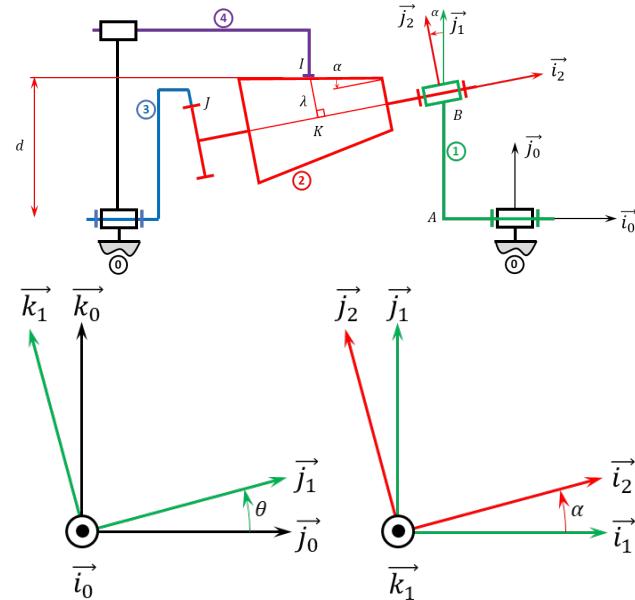
D'après ressources de Michel Huguet.

B2-13

C2-05

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le schéma suivant.



On note $\vec{AJ} = -L \vec{i}_0 + \frac{d_3}{2} \vec{j}_2$ et $\vec{KJ} = -\ell \vec{i}_2 + \frac{d_2}{2} \vec{j}_2$.

Soit $\mathcal{R} = (A; \vec{i}_0, \vec{j}_0, \vec{k}_0)$ un repère lié au bâti 0 du variateur. L'arbre moteur 1 et l'arbre récepteur 3 ont une liaison pivot d'axe (A, \vec{i}_0) avec le bâti 0. On pose $\overline{\Omega(1/0)} = \omega_1 \vec{i}_0$ et $\overline{\Omega(3/0)} = \omega_3 \vec{i}_0$.

Soit $\mathcal{R}_1 = (A; \vec{i}_0, \vec{j}_1, \vec{k}_1)$ et $\mathcal{R}_2 = (B; \vec{i}_2, \vec{j}_2, \vec{k}_2)$ deux repères liés respectivement à 1 et 2 tels que \vec{AB} ait même direction que \vec{j}_1 . On pose $\alpha = (\vec{i}_1, \vec{i}_2)$ constant.

Le satellite 2 a une liaison pivot d'axe (B, \vec{i}_2) avec 1. 2 est un tronc de cône de révolution d'axe (B, \vec{i}_2) de demi angle au sommet α . On pose $\overline{\Omega(S_2/S_1)} = \omega_2 \vec{i}_2$.

La génératrice de 2 du plan $(O, \vec{i}_0, \vec{j}_1)$ la plus éloignée de l'axe (O, \vec{i}_0) est parallèle à \vec{i}_0 . Notons d sa distance à l'axe (O, \vec{i}_0)

2 roule sans glisser au point I , sur une couronne 4, immobile par rapport à 0 pendant le fonctionnement. Le réglage du rapport de variation s'obtient en déplaçant 4 suivant l'axe (O, \vec{i}_0) .

Soit K le centre de la section droite du tronc de cône passant par I . On pose $\overline{BI} = \lambda j_2$. À l'extrémité de 2 est fixée une roue dentée de n dents, d'axe (B, \vec{i}_2) , qui engrène avec une couronne dentée intérieure d'axe (A, \vec{i}_0) , de n_2 dents, liée à 3.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 En exprimant que 2 roule sans glisser sur 4 au point I , déterminer ω en fonction de ω_1 , d et λ .

Question 3 Quelle relation obtient-on entre ω_1 , ω_3 et ω en exprimant l'engrènement des deux roues dentées ? (c'est à dire que 2 et 3 roulent sans glisser l'un sur l'autre en J).

Question 4 En déduire le rapport de variation $\frac{\omega_3}{\omega_1}$ du mécanisme en fonction de λ , d_2 , d_3 et d .

Question 5 Tracer la courbe représentative du rapport de variation $\frac{\omega_3}{\omega_1}$ du mécanisme en fonction de λ , sachant que $\frac{n}{n_3} = \frac{d_1}{d_3}$, $d = 55$ mm et que λ varie entre $\lambda_{mini} = 12$ mm et la valeur $\lambda_{maxi} = 23$ mm.

Corrigé voir ??.

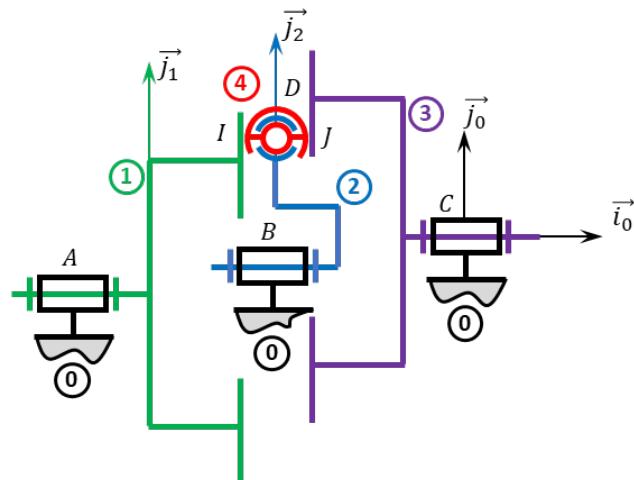
Exercice 179 – Variateur à billes *****

B2-13

C2-05

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le schéma suivant.



2.8.4

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer la loi entrée – sortie.

Corrigé voir ??.

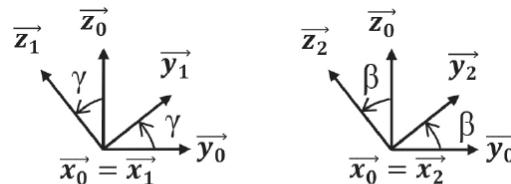
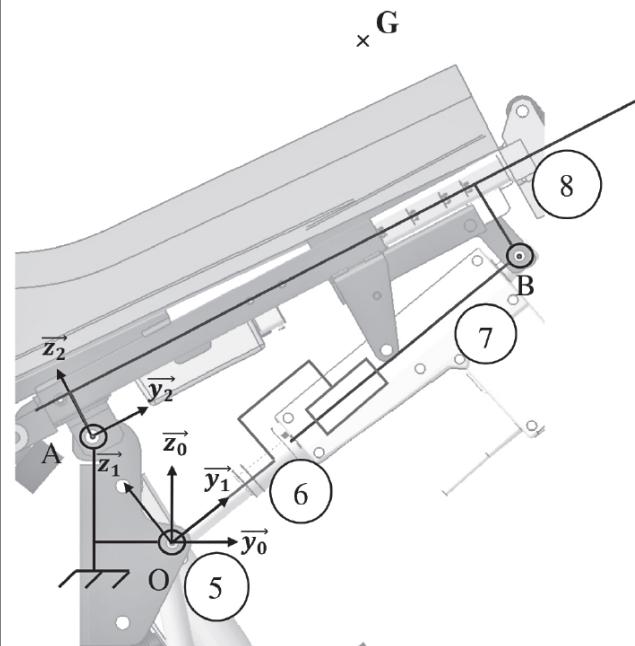
Exercice 180 – Fauteuil Roulant *

B2-13

C2-05

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

On s'intéresse au système de basculement de l'assise d'un système de fauteuil roulant.



$$\overrightarrow{OA} = -a \cdot \overrightarrow{y_0} + b \cdot \overrightarrow{z_0}$$

$$\overrightarrow{OB} = \lambda(t) \cdot \overrightarrow{y_1}$$

$$\overrightarrow{AB} = l_1 \cdot \overrightarrow{y_2} - d_1 \cdot \overrightarrow{z_2}$$

$$\overrightarrow{AG} = l_2 \cdot \overrightarrow{y_2} + d_2 \cdot \overrightarrow{z_2}$$

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer les relations issues de la fermeture géométrique liant les paramètres γ , β et $\lambda(t)$.

Question 3 En déduire l'expression de γ en fonction de β .

Corrigé voir ??.

Déterminer les relations entre les grandeurs géométriques ou cinématiques

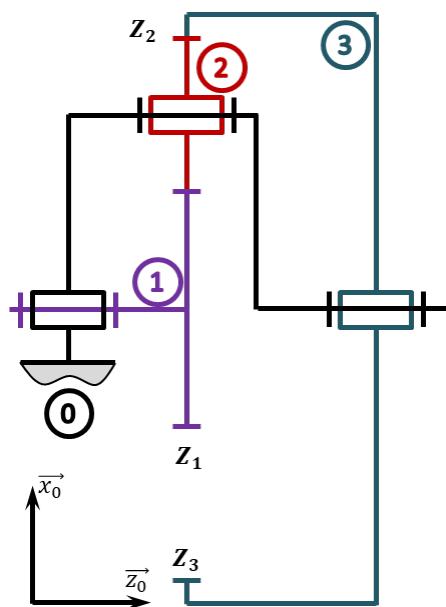
Exercice 181 – Train simple *

A3-05

C2-06

Soit le train d'engrenages suivant.

Corrigé voir ??.


Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer $\frac{\omega_{3/0}}{\omega_{1/0}}$ en fonction du nombre de dents des roues dentées.

Question 3 Donner une relation géométrique entre Z_1 , Z_2 et Z_3 permettant de garantir le fonctionnement du train d'engrenages.

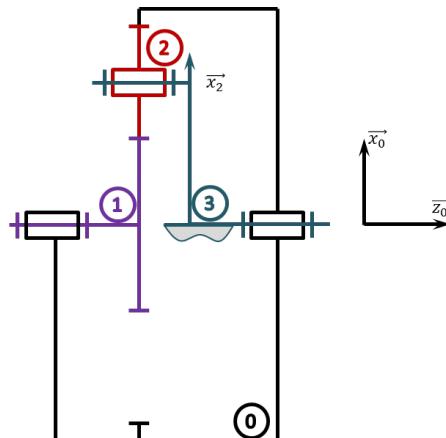
Corrigé voir ??.

Exercice 182 – Train simple *

A3-05

C2-06

Soit le train d'engrenages suivant.


Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer $\frac{\omega_{4/0}}{\omega_{1/0}}$ en fonction du nombre de dents des roues dentées.

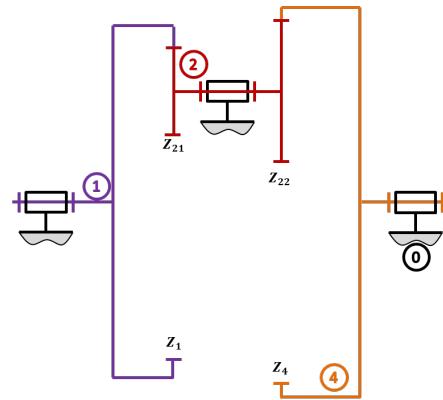
Question 3 Donner une relation géométrique entre Z_1 , Z_{21} , Z_{22} et Z_4 permettant de garantir le fonctionnement du train d'engrenages.

Exercice 183 – Train simple *

A3-05

C2-06

Soit le train d'engrenages suivant.


Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer $\frac{\omega_{4/0}}{\omega_{1/0}}$ en fonction du nombre de dents des roues dentées.

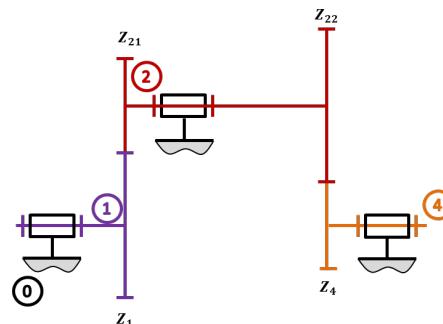
Corrigé voir ??.

Exercice 184 – Train simple *

A3-05

C2-06

Soit le train d'engrenages suivant.


Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer $\frac{\omega_{4/0}}{\omega_{1/0}}$ en fonction du nombre de dents des roues dentées.

Corrigé voir ??.

Exercice 185 – Cheville robot NAO*

A3-05

C2-06

On s'intéresse ici à la cheville NAO. On cherche à savoir si, à partir du moteur retenu par le constructeur, la chaîne de transmission de puissance permet de vérifier les exigences suivantes :

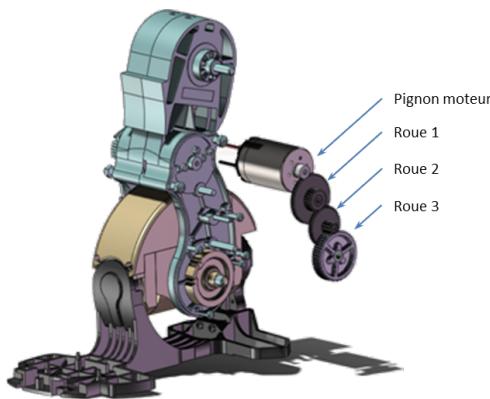
- exigence 1.1.1.1 : la vitesse de roulis doit être inférieure à 42 tr/min;

- exigence 1.1.1.2 : la vitesse de tangage doit être inférieure à 60 tr/min.

La fréquence de rotation des moteurs permettant chacun des deux mouvements est de 8300 tr/min.

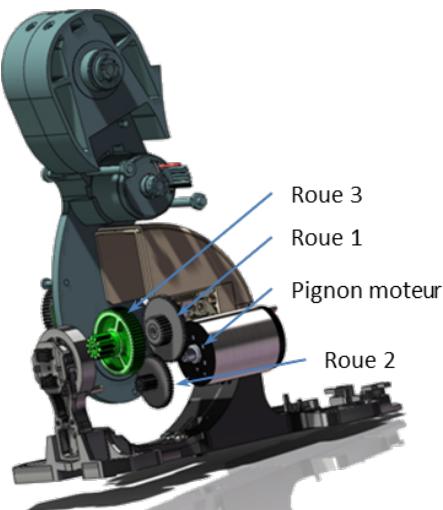
Pour la chaîne de transmission de tangage on donne le nombre de dents et le module de chaque roue dentée :

- pignon moteur : $Z_m = 20, M_m = 0,3$;
- grand pignon 1 : $Z_1 = 80, M_1 = 0,3$;
- petit pignon 1 : $Z'_1 = 25, M'_1 = 0,4$;
- grand pignon 2 : $Z_2 = 47, M_2 = 0,4$;
- petit pignon 2 : $Z'_2 = 12, M'_2 = 0,4$;
- grand pignon 3 : $Z_3 = 58, M_3 = 0,4$;
- petit pignon 3 : $Z'_3 = 10, M'_3 = 0,7$;
- roue de sortie : $Z_T = 36, M_T = 0,7$.



Pour la chaîne de transmission du roulis on donne le nombre de dents et le module de chaque roue dentée :

- pignon moteur : $Z_m = 13, M_m = 0,3$;
- grand pignon 1 : $Z_1 = 80, M_1 = 0,3$;
- petit pignon 1 : $Z'_1 = 25, M'_1 = 0,4$;
- grand pignon 2 : $Z_2 = 47, M_2 = 0,4$;
- petit pignon 2 : $Z'_2 = 12, M'_2 = 0,4$;
- grand pignon 3 : $Z_3 = 58, M_3 = 0,4$;
- petit pignon 3 : $Z'_3 = 10, M'_3 = 0,7$;
- roue de sortie 3 : $Z_R = 36, M_R = 0,7$.



Question 1 Quels doivent être les rapports de réductions des transmissions par engrenage afin de respecter les exigences 1.1.1.1 et 1.1.1.2?

Question 2 Dans le cas de l'axe de tangage, remplir le tableau suivant :

Question 3 Dans le cas de l'axe de tangage, déterminer le diamètre de chaque roue dentée.

Question 4 Dans le cas de l'axe de tangage, réaliser le schéma cinématique minimal.

Question 5 Calculer le rapport de transmission de la chaîne de transmission de l'axe de tangage ? L'exigence 1.1.1.2 est-elle respectée ? Si non, quelle(s) solution(s) de remédiation pourrait-on proposer ?

Question 6 Calculer le rapport de transmission de la chaîne de transmission de l'axe de roulis ? L'exigence 1.1.1.1 est-elle respectée ? Si non, quelle(s) solution(s) de remédiation pourrait-on proposer ?

Corrigé voir ??.

Exercice 186 – Train simple *

D'après Florestan Mathurin.

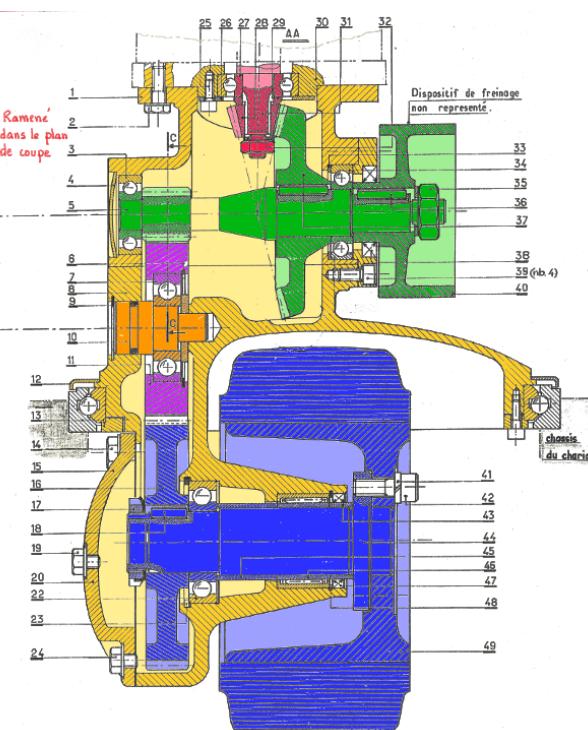
A3-05

C2-06

On s'intéresse au réducteur équipant la roue arrière motrice et directionnelle d'un chariot élévateur de manutention automoteur à conducteur non porté.

Données : $z_{27} = 16$ dents, $z_{35} = 84$ dents, $z_5 = 14$ dents, $z_{11} = 56$ dents, $z_{16} = 75$ dents.

Question 1 Identifier les classes d'équivalence cinématique sur le dessin d'ensemble.



Question 2 Construire le schéma cinématique du réducteur dans le même plan que le dessin.

Question 3 Compléter le tableau donnant les caractéristiques des roues et pignons.

Repère de la roue	Module m (mm)	Nombre de dents Z	Diamètre primitif D (mm)
27			
35	1,5		
5			
11	1,5		
16			

Question 4 Après avoir proposé un paramétrage, indiquer dans quel sens tourne la roue si le moteur 28 (31) tourne dans le sens positif.

Question 5 Pour une vitesse de 1500 tr/min en sortie de moteur, déterminer la vitesse de rotation de la roue. Le diamètre de la roue est de 150 mm. Quelle est la vitesse du véhicule ?

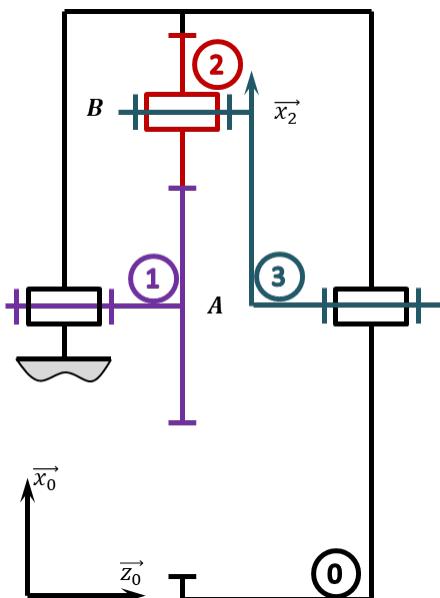
Corrigé voir ??.

Exercice 187 – Train simple *

A3-05

C2-06

Soit le train épicycloïdal suivant.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer $\frac{\omega_{3/0}}{\omega_{1/0}}$ en fonction du nombre de dents des roues dentées.

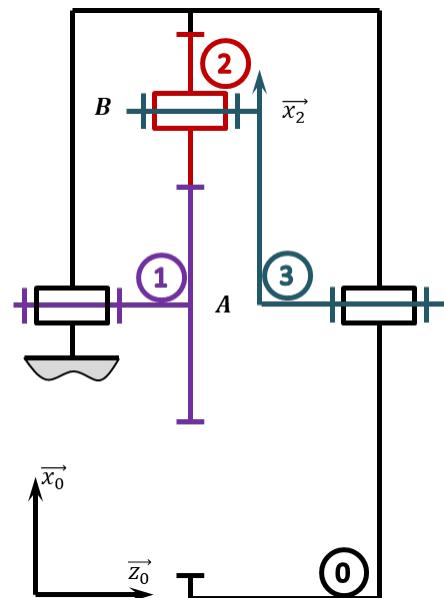
Corrigé voir ??.

Exercice 188 – Train simple *

A3-05

C2-06

Soit le train épicycloïdal suivant.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer ω_{40} en fonction de ω_{30} et ω_{10} .

Question 3 On suppose que ω_{40} est bloqué. Exprimer le rapport $\frac{\omega_{30}}{\omega_{10}}$.

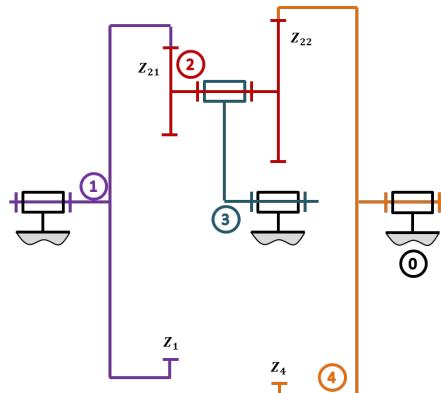
Corrigé voir ??.

Exercice 189 – Train simple *

A3-05

C2-06

Soit le train épicycloïdal suivant.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer ω_{40} en fonction de ω_{30} et ω_{10} .

Question 3 On suppose que ω_{40} est bloqué. Exprimer le rapport $\frac{\omega_{30}}{\omega_{10}}$.

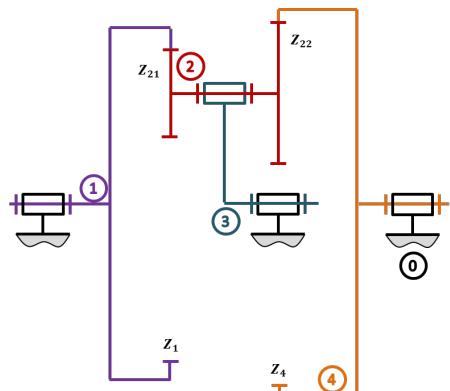
Corrigé voir ??.

Exercice 190 – Train simple *

A3-05

C2-06

Soit le train d'engrenages suivant.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer ω_{40} en fonction de ω_{30} et ω_{10} .

Question 3 On suppose que ω_{40} est bloqué. Exprimer le rapport $\frac{\omega_{30}}{\omega_{10}}$.

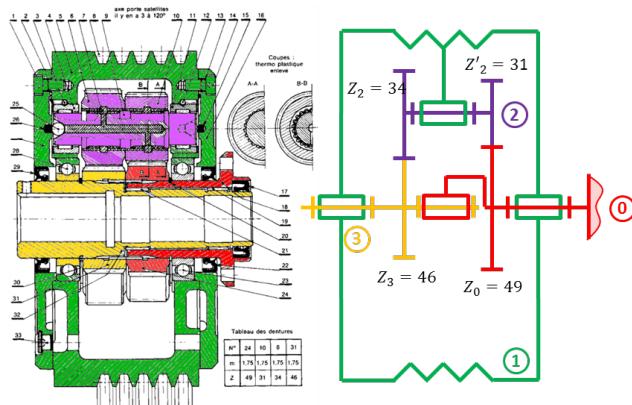
Corrigé voir ??.

Exercice 191 – Poulie Redex * D'après ressources de Stéphane Genouël.

A3-05

C2-06

Soit le train d'engrenages suivant.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer littéralement, en fonction des nombres de dents, la loi E/S du système (c'est-à-dire le rapport de transmission).

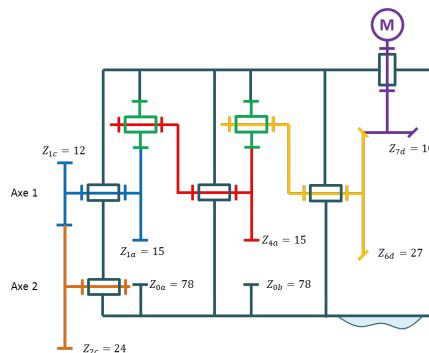
Corrigé voir ??.

Exercice 192 – Train simple *

A3-05

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le système de transmission suivant.



Question 1 Donner les rapports de chacun des 4 étages de réduction.

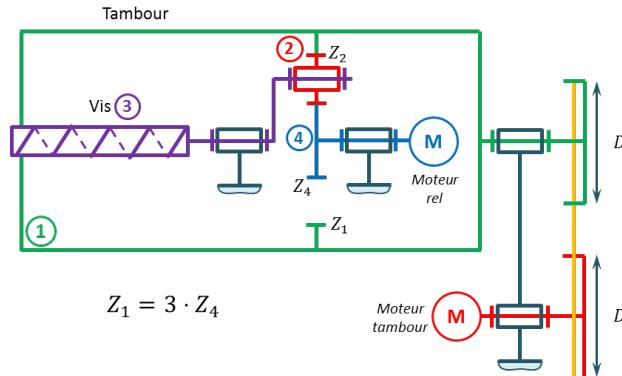
Corrigé voir ??.

Exercice 193 – Centrifugeuse des boues *

A3-05

C2-06

La chaîne cinématique est représentée sur la figure suivante.



La séquence de lancement de la centrifugeuse se déroule en trois phases :

- mise en marche du premier moteur M_{tambour} jusqu'à ce que le tambour 1 atteigne sa vitesse de consigne de 2 000 tours/min. Le moteur M_{rel} est à l'arrêt;
- mise en marche du deuxième moteur M_{rel} jusqu'à ce que la vitesse différentielle de 2 tours/min soit atteinte entre le tambour 1 et la vis 3. La vis 3 tourne ainsi plus vite que le tambour 1;
- la boue liquide est ensuite introduite.

Question 1 Déterminer la fréquence de rotation de la vis (par rapport au bâti) lors de la phase de lancement.

Corrigé voir ??.

Exercice 194 – Train simple * D'après documentation E Mazet.

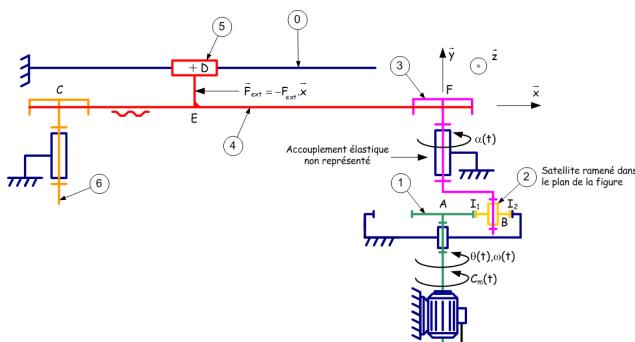
A3-05

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

On s'intéresse à la chaîne de transmission de puissance du Control'X dont un modèle est donné dans la figure ci-dessous.

On note :

- **0**: le bâti auquel est encastré une couronne de rayon primitif R_b ;
- **1**: le pignon de sortie du moteur de rayon primitif R_m ;
- **2**: un des 3 satellites du réducteur épicycloïdal de rayon primitif R_s ;
- **3**: le porte-satellite auquel est encastré une poulie de rayon R_p ;
- **4**: le chariot de masse M encastré à la courroie **4** considérée inextensible. On note $v = V(D, 5/0) \cdot \vec{y}$;
- **5**: le seconde poulie de rayon R_p ;



Question 1 Déterminer la relation entre $\omega(1/0)$ et v .

Corrigé voir ??.

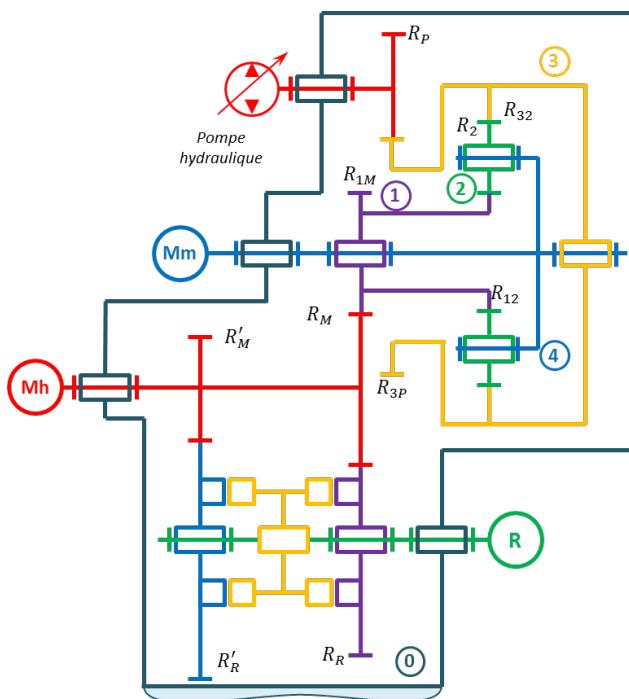
Exercice 195 – Train simple *

A3-05

C2-06

On s'intéresse à la chaîne de transmission de puissance d'un tracteur Fendt. Cette dernière est composée d'un moteur (et d'une pompe) hydraulique (Mh) ainsi que d'un moteur thermique MAN (Mm).

Le moteur MAN a pour but de fournir de la puissance à la pompe hydraulique et au tracteur (récepteur R). On donne ci-dessous le schéma de la transmission.



Les rayons des pignons sont les suivants : $R_{12} = 60$, $R_{1M} = 33$, $R_2 = 30$, $R_{32} = 120$, $R_{3P} = 54$, $R_M = 54$, $R'_M = 48$, $R_R = 42$, $R'_R = 48$.

Une étude antérieure a permis d'établir que $\frac{\omega(Ph/0)}{\omega(Mh/0)} = \frac{2y}{x}$ avec $x \in [0, 71; 1]$ et $y \in [0; 1]$.

La fréquence de rotation du moteur Man est de 1900 tr/min.

Question 1 Déterminer la relation entre $\omega(1/0)$, $\omega(3/0)$ et $\omega(4/0)$.

Question 2 Montrer que la relation entre la rotation du moteur hydraulique et le moteur Man peut se mettre sous la forme : $\frac{\omega(Mh/0)}{\omega(Mm/0)} = -\frac{Ax}{BR_p y + Cx}$ où on explicitera A, B et C.

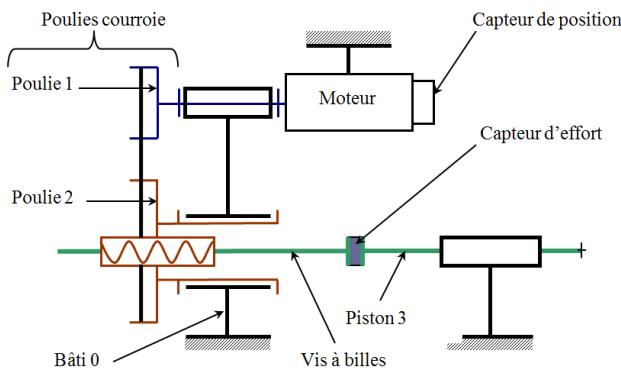
Corrigé voir ??.

Exercice 196 – Système vis-écrou * D'après ressources Pole Chateaubriand – Joliot-Curie.

A3-05

C2-06

Soit la chaîne de transmission suivante.



Le schéma du restituteur actif est donné ci-dessous. Le pas de la vis est $p_v = 10$ mm. Le diamètre de la poulie 2 est le double de celui de la poulie 1.

Question 1 Sur le schéma cinématique, repasser chaque solide d'une couleur différente.

Question 2 Réaliser la chaîne d'énergie-puissance partielle en définissant les noms des transmetteurs et les grandeurs d'entrée et de sortie cinématiques.

Question 3 Définir la loi entrée-sortie entre la vitesse de translation du piston 3 et la vitesse de rotation du moteur 1.

Corrigé voir ??.

Exercice 197 – Train simple * D'après ressources Pole Chateaubriand – Joliot-Curie.

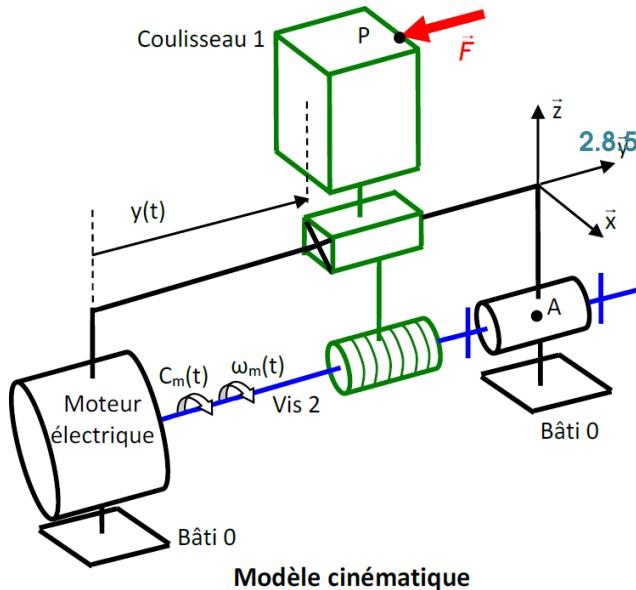
A3-05

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

L'usinage est une opération de transformation d'un produit par enlèvement de matière. Cette opération est à la base de la fabrication de produits dans les industries mécaniques. La génération d'une surface par enlèvement de matière est obtenue grâce à un outil muni d'au moins

une arête coupante. Les différentes formes de pièces sont obtenues par des translations et des rotations de l'outil par rapport à la pièce.

On s'intéresse ici à l'axe Y qui met en mouvement le coulisseau 1, sur lequel est fixée l'outil, par rapport au bâti 0. Le coulisseau 1 est mis en mouvement par un moteur électrique qui délivre un couple moteur $C_m(t)$.



On note p le pas de vis.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Définir la loi entrée-sortie entre la vitesse de translation du coulisseau et la vitesse de rotation du moteur.

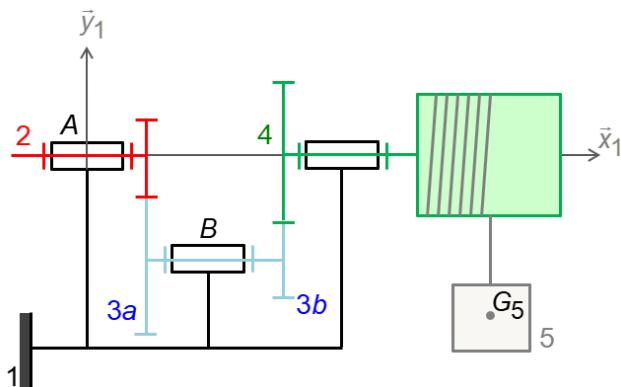
Corrigé voir ??.

Exercice 198 – Treuil de levage * D'après ressources Pole Chateaubriand – Joliot-Curie.

A3-05

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

On s'intéresse à un treuil dont le modèle cinématique est donné ci-dessous.



On note Z_2 le nombre de dents de la roue dentée de l'arbre 2. On note l'arbre intermédiaire 3 et Z_{3a} et Z_{3b} les nombres de dents de ses deux roues dentées. On note R le rayon du tambour 4 sur lequel s'enroule sans glisser un câble et Z_4 le nombre de dents de sa roue dentée.

Question 1 Déterminer la relation entre v_{51} la vitesse de déplacement de la charge par rapport au bâti et ω_{21} la vitesse de rotation du moteur.

Question 2 On note J_2, J_3, J_4 l'inertie des pièces 2, 3 et 5. On note M_5 la masse du solide 5. Donner la masse équivalente ramenée « à la translation » de la masse. Donner l'inertie équivalente ramenée à l'arbre d'entrée 2.

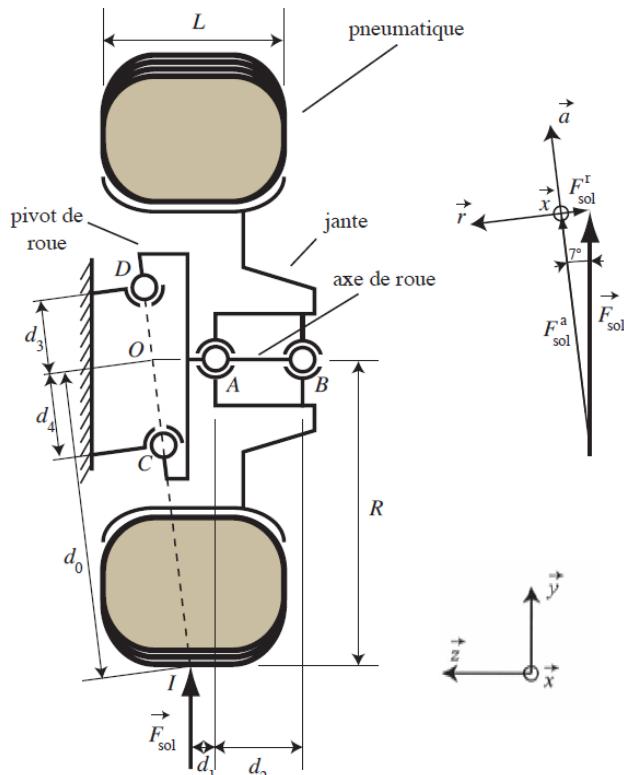
Corrigé voir ??.

C2-07 – Déterminer les actions mécaniques en statique

Exercice 199 – Suspension automobile **

C2-07 Pas de corrigé pour cet exercice.

On s'intéresse à la liaison entre l'axe de la toue et le châssis du véhicule. Les notations adoptées seront les suivantes : F_C^a (respectivement F_C^r, F_C^x) désignera la composante suivant \vec{a} (respectivement \vec{r}, \vec{x}) de l'effort extérieur exercé en C . On procédera de même pour le point D .



Question 1 En isolant l'ensemble {pneumatique + jante + axe de roue}, écrire les équations issues du principe fondamental de la statique appliqué au point C , en projection sur les axes de la base ($\vec{a}, \vec{r}, \vec{x}$) en fonction des composantes F_{sol}^a et F_{sol}^r et des dimensions d_0, d_3 et d_4 .

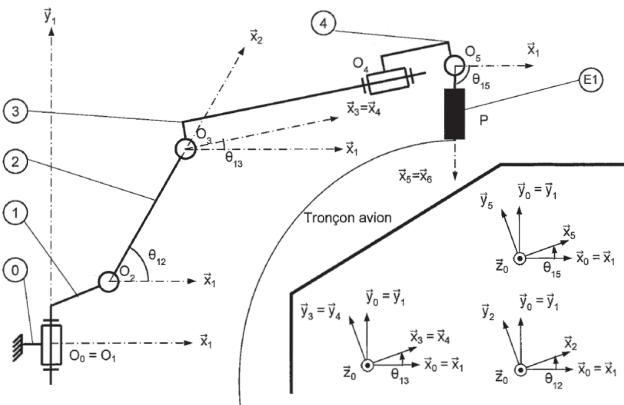
Question 2 Résoudre littéralement le système.

Corrigé voir ??.

Exercice 200 – Suspension automobile **

C2-07 Pas de corrigé pour cet exercice.

Objectif L'objectif est de déterminer le couple articulaire C₁₂ à appliquer sur le bras 2 afin de garantir l'effort de perçage et l'effort presseur.



Hypothèses :

- l'étude est réalisée pour une demi couture orbitale (couture supérieure);
- le repère $\mathcal{R}_0(O_0; \vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$ sera supposé galiléen;
- \vec{y}_0 est l'axe vertical ascendant et $\vec{g} = -g \vec{y}_0$ avec $g = 9,81 \text{ m s}^{-2}$;
- toutes les liaisons sont supposées parfaites.

*Repérage et paramétrage

Le repère associé à l'embase fixe (0) est le repère $\mathcal{R}_0(O_0; \vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$, \vec{y}_0 étant l'axe vertical ascendant.

L'embase de rotation (1), en liaison pivot d'axe (O_1, \vec{y}_1) , par rapport au bâti (0), a pour repère associé le repère $\mathcal{R}_1(O_1; \vec{x}_1, \vec{y}_1, \vec{z}_1)$ tel que $O_0 = O_1$, $\vec{x}_0 = \vec{x}_1$, $\vec{y}_0 = \vec{y}_1$, $\vec{z}_0 = \vec{z}_1$.

Le bras (2), en liaison pivot d'axe (O_2, \vec{z}_2) par rapport à l'embase de rotation (1), a pour repère associé le repère $\mathcal{R}_2(O_2; \vec{x}_2, \vec{y}_2, \vec{z}_2)$ tel que $\overrightarrow{O_1 O_2} = L_1 \vec{x}_1 + L_2 \vec{y}_1$, $\vec{z}_1 = \vec{z}_2$ et $(\vec{x}_1, \vec{x}_2) = (\vec{y}_1, \vec{y}_2) = \theta_{12}$.

Le bras (3), en liaison pivot d'axe (O_3, \vec{z}_3) par rapport au bras (2), a pour repère associé le repère $\mathcal{R}_3(O_3; \vec{x}_3, \vec{y}_3, \vec{z}_3)$ tel que $\overrightarrow{O_2 O_3} = L_3 \vec{x}_2$, $\vec{z}_2 = \vec{z}_3$ et $(\vec{x}_1, \vec{x}_3) = (\vec{y}_1, \vec{y}_3) = \theta_{13}$.

Le bras (4), en liaison pivot d'axe (O_4, \vec{x}_4) par rapport au bras (3), a pour repère associé le repère $\mathcal{R}_4(O_4; \vec{x}_4, \vec{y}_4, \vec{z}_4)$ tel que $\overrightarrow{O_3 O_4} = L_4 \vec{x}_3 + L_5 \vec{y}_3$, $\vec{x}_3 = \vec{x}_4$ et $(\vec{y}_3, \vec{y}_4) = (\vec{z}_3, \vec{z}_4) = \theta_{34}$.

L'ensemble (E1) composé du bras (5), du poignet et de l'outil, en liaison pivot d'axe (O_5, \vec{z}_5) par rapport au bras (4), a pour repère associé le repère $\mathcal{R}_5(O_5; \vec{x}_5, \vec{y}_5, \vec{z}_5)$ tel que $\overrightarrow{O_4 O_5} = L_5 \vec{x}_4$, $\vec{z}_4 = \vec{z}_5$ et $(\vec{x}_1, \vec{x}_5) = (\vec{y}_1, \vec{y}_5) = \theta_{15}$.

La masse du bras (2) est notée M_2 et la position du centre de gravité est définie par $\overrightarrow{O_2 G_2} = \frac{1}{2} L_3 \vec{x}_2$.

La masse du bras (3) et du bras (4) est notée M_{34} et la position du centre de gravité est définie par $\overrightarrow{O_3 G_3} = \frac{1}{3} L_4 \vec{x}_3 + L_5 \vec{y}_3$.

La masse de l'ensemble (E1) est notée M_{E1} et la position du centre de gravité est définie par $\overrightarrow{O_5 G_5} = L_7 \vec{x}_5$.

L'extrémité de l'outil est définie par le point P défini par $\overrightarrow{O_5 P} = L_8 \vec{x}_5$.

Le torseur d'action mécanique lié au perçage sera noté : $\{\mathcal{T}(\text{Tronçon (perçage}) \rightarrow E_1)\} = \begin{cases} -F & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{cases}_{P, \mathcal{R}_5}$.

Un effort presseur est de plus nécessaire pour le perçage optimal des deux tronçons. Le torseur d'action mécanique associé sera noté : $\{\mathcal{T}(\text{Tronçon (presseur}) \rightarrow E_1)\} = \begin{cases} -P & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{cases}_{P, \mathcal{R}_5}$..

La rotation entre les solides (0) et (1) est supposée bloquée dans la suite du sujet.

Question 1 Réaliser le graphe de structure de l'ensemble en précisant les liaisons.

Question 2 Quel est l'ensemble Σ à isoler afin de déterminer le couple C_{12} .

Question 3 Réaliser un bilan des actions mécaniques extérieures appliquées à Σ et écrire les éléments de réduction de chaque torseur d'actions mécaniques.

Question 4 Quel théorème doit-être appliqué et sur quel axe de projection, pour déterminer le couple C_{12} ?

La configuration correspondant à la position extrême supérieure de la couture orbitale correspond aux angles suivants : $\theta_{12} = 60^\circ$, $\theta_{13} = -4^\circ$, $\theta_{15} = -90^\circ$.

Dans la suite de l'étude, l'angle θ_{13} sera considéré nul.

Question 5 Déterminer l'équation littérale du couple C_{12} en fonction de g , F , P , M_2 , M_{34} , M_{E1} , L_3 , L_4 , L_5 , L_6 , L_7 , θ_{12} , θ_{15} .

Les valeurs du robot considéré sont :

- $M_2 = 264 \text{ kg}$, $M_{34} = 430 \text{ kg}$, $M_{E1} = 2150 \text{ kg}$, $P = 150 \text{ N}$;
- $L_1 = 0,405 \text{ m}$, $L_2 = 0,433 \text{ m}$, $L_3 = 1,075 \text{ m}$, $L_4 = 1,762 \text{ m}$, $L_5 = 0,165 \text{ m}$, $L_6 = 0,250 \text{ m}$, $L_7 = 0,550 \text{ m}$, $L_8 = 0,750 \text{ m}$.

Question 6 Déterminer alors la valeur du couple C_{12} .

La valeur limite supérieure du couple C_{12} est fixée par le constructeur à 9000 Nm. **Question 7** Le choix du robot permettra-t-il de garantir les conditions d'assemblage dans cette position ? Justifier la réponse.

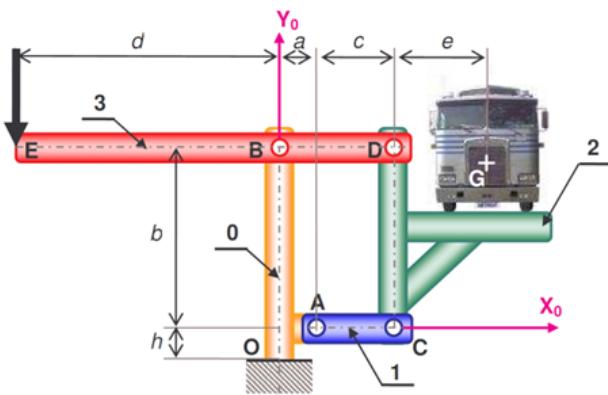
Corrigé voir ??.

Exercice 201 – Pèse camion **

C2-07 Pas de corrigé pour cet exercice.

On considère un bâti 0 auquel est attaché le repère $\mathcal{R} = (O; \vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$. Le champ de pesanteur est $\vec{g} = -g \vec{y}_0$. La barre 1 est liée au bâti 0 par une liaison pivot parfaite d'axe (A, \vec{z}_0) . Le plateau porte camion 2 est lié à la barre 1 par une liaison pivot parfaite d'axe (C, \vec{z}_0) . Le levier 3 est lié au bâti 0 par une liaison pivot parfaite d'axe (B, \vec{z}_0) . Ce levier est également lié au plateau 2 par une liaison pivot parfaite d'axe (D, \vec{z}_0) . Le camion 4, de centre

de masse G et de masse M inconnue, repose sur le plateau 2. L'action mécanique connue est caractérisée par : $\{\text{ext} \rightarrow 3\} = \left\{ \begin{array}{c} -F \vec{y}_0 \\ 0 \end{array} \right\}_E$.



Question 1 Déterminer la relation entre F et M . Que dire de la position du camion sur la plate-forme?

Question 2 Déterminer les actions mécaniques dans toutes les liaisons.

Corrigé voir ??.

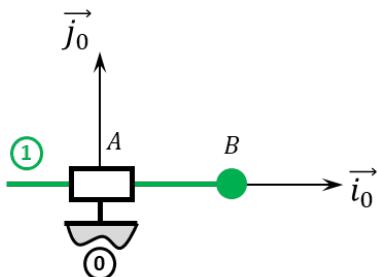
2.8.6 Déterminer les actions mécaniques en dynamique dans le cas où le mouvement est imposé.

Exercice 202 – Mouvement T – *

C2-08

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On note $\vec{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$. On note m_1 la masse du solide et $I_B(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & -D_1 \\ 0 & -D_1 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$.



Question 1 Exprimer le torseur cinétique $\{\mathcal{C}(1/0)\}$ en B .

Question 2 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(1/0)\}$ en B puis en A .

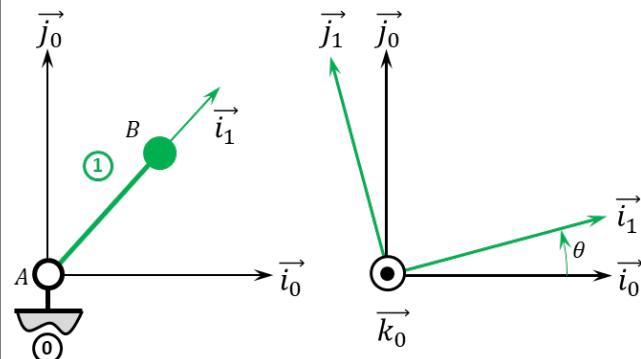
Corrigé voir ??.

Exercice 203 – Mouvement R *

C2-08

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\vec{AB} = R \vec{i}_1$ avec $R = 20 \text{ mm}$. On note m_1 la masse du solide 1, B son centre d'inertie et $I_G(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & A_1 & 0 \\ 0 & 0 & A_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$.



Méthode 1 – Déplacement du torseur dynamique

Question 1 Exprimer le torseur cinétique $\{\mathcal{C}(1/0)\}$ en B .

Question 2 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(1/0)\}$ en B puis en A .

Méthode 2 – Calcul en A

Question 3 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(1/0)\}$ en B puis en A .

Masse ponctuelle

On fait maintenant l'hypothèse que la masse est ponctuelle et concentrée en B .

Question 4 Exprimer le torseur cinétique $\{\mathcal{C}(1/0)\}$ en B .

Question 5 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(1/0)\}$ en B puis en A .

Corrigé voir ??.

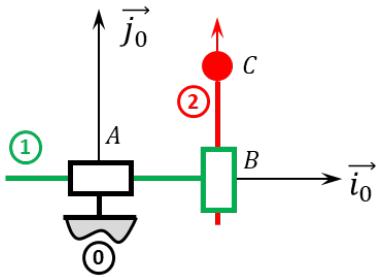
Exercice 204 – Mouvement TT – *

C2-08

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On note $\vec{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$ et $\vec{BC} = \mu(t) \vec{j}_0$. De plus :

- $G_1 = B$ désigne le centre d'inertie de 1, on note m_1 sa masse et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$;
- $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de 2, on note m_2 sa masse et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}$.



Question 1 Exprimer les torseurs cinétiques $\{\mathcal{C}(1/0)\}$ et $\{\mathcal{C}(2/0)\}$.

Question 2 Exprimer les torseurs dynamiques $\{\mathcal{D}(1/0)\}$ et $\{\mathcal{D}(2/0)\}$ en B.

Question 3 En déduire $\{\mathcal{D}(1+2/0)\}$ en B.

Corrigé voir ??.

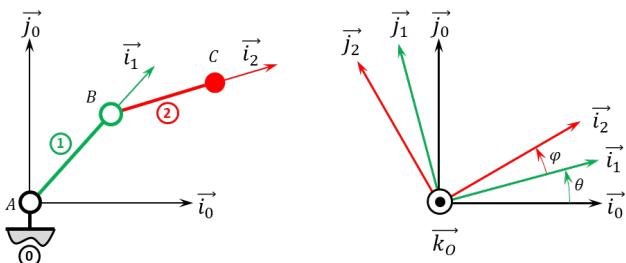
Exercice 205 – Mouvement RR *

C2-08

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ avec $R = 20\text{ mm}$ et $\overrightarrow{BC} = L \vec{i}_2$ avec $L = 15\text{ mm}$. De plus :

- G_1 désigne le centre d'inertie de 1 et $\overrightarrow{AG_1} = \frac{1}{2}R \vec{i}_1$, on note m_1 la masse de 1 et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$;
- G_2 désigne le centre d'inertie de 2 et $\overrightarrow{BG_2} = \frac{1}{2}L \vec{i}_2$, on note m_2 la masse de 2 et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}$.



Question 1 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(1/0)\}$ en A.

Question 2 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(2/0)\}$ en B.

Question 3 Déterminer $\overrightarrow{\delta(A, 1+2/0)} \cdot \vec{k}_0$

Corrigé voir ??.

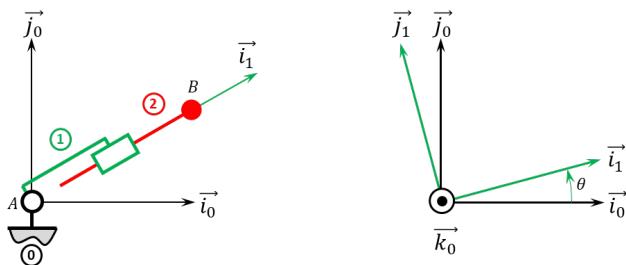
Exercice 206 – Mouvement RT *

C2-08

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_1$. De plus :

- G_1 désigne le centre d'inertie de 1 et $\overrightarrow{AG_1} = L_1 \vec{i}_1$, on note m_1 la masse de 1 et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$;
- $G_2 = B$ désigne le centre d'inertie de 2, on note m_2 la masse de 2 et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}$.



Question 1 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(1/0)\}$ en A.

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{\delta(A, 1+2/0)} \cdot \vec{k}_0$

Corrigé voir ??.

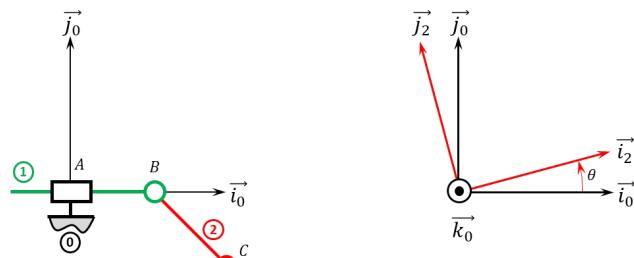
Exercice 207 – Mouvement RT *

C2-08

C2-09

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$ et $\overrightarrow{BC} = R \vec{i}_2$ avec $R = 30\text{ mm}$. De plus :

- $G_1 = B$ désigne le centre d'inertie de 1, on note m_1 la masse de 1 et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$;
- $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de 2, on note m_2 la masse de 2 et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}$.



Question 1 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(2/0)\}$ en B.

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{R_d(1+2/0)} \cdot \vec{i}_0$

Indications :

$$1. \{D(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + R(\ddot{\theta} \vec{j}_2 - \dot{\theta}^2 \vec{i}_2) \\ C_1 \ddot{\theta} \vec{k}_1 + R(-\sin \theta \ddot{\lambda}(t) \vec{k}_0 + R \ddot{\theta} \vec{k}_2) \end{array} \right\}_B.$$

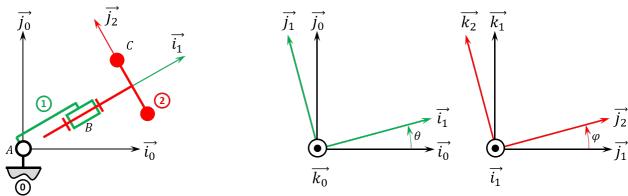
$$2. \overline{R_d(1+2/0)} \cdot \vec{i}_0 = m_1 \ddot{\lambda}(t) + m_2 (\ddot{\lambda}(t) - R(\ddot{\theta} \sin \theta(t) + \dot{\theta}^2 \cos \theta)).$$

Corrigé voir ??.

Exercice 208 – Mouvement RR 3D **
C2-08
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{BC} = \ell \vec{i}_2 + r \vec{j}_2$. On note $R + \ell = L = 20$ mm et $r = 10$ mm. De plus :

- $G_1 = B$ désigne le centre d'inertie de **1**, on note m_1 la masse de **1** et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$;
- G_2 désigne le centre d'inertie de **2** tel que $\overrightarrow{BG_2} = \ell \vec{i}_2$, on note m_2 la masse de **2** et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}$.



Question 1 Exprimer le torseur dynamique $\{D(1/0)\}$ en B .

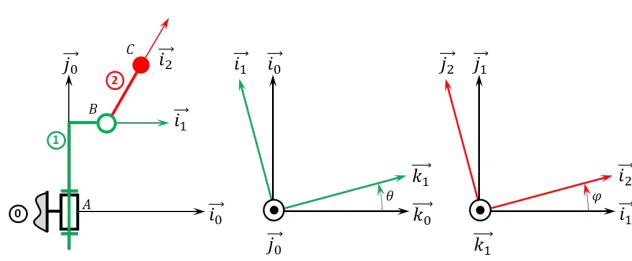
Question 2 Déterminer $\overline{\delta(A, 1+2/0)} \cdot \vec{k}_0$

Corrigé voir ??.

Exercice 209 – Mouvement RR 3D **
C2-08
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = H \vec{j}_1 + R \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{BC} = L \vec{i}_2$. On a $H = 20$ mm, $r = 5$ mm, $L = 10$ mm. De plus :

- G_1 désigne le centre d'inertie de **1** tel que $\overrightarrow{AG_1} = H \vec{j}_1$, on note m_1 la masse de **1** et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$;
- $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de **2**, on note m_2 la masse de **2** et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}$.



Question 1 Exprimer le torseur dynamique $\{D(2/0)\}$ en B .

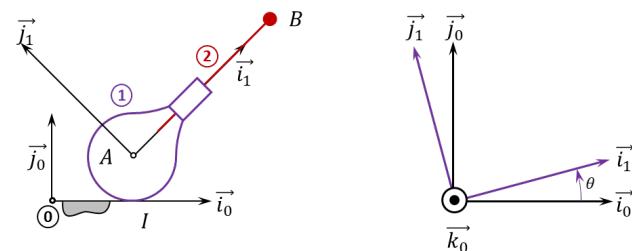
Question 2 Déterminer $\overline{\delta(A, 1+2/0)} \cdot \vec{j}_0$

Corrigé voir ??.

Exercice 210 – Mouvement RT – RSG **
C2-08
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{IA} = R \vec{j}_0$ et $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_1$. De plus $R = 15$ mm. On fait l'hypothèse de roulement sans glissement au point I . De plus :

- G_1 désigne le centre d'inertie de **1** tel que $\overrightarrow{AG_1} = -\ell \vec{i}_1$, on note m_1 la masse de **1** et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$;
- $G_2 = B$ désigne le centre d'inertie de **2**, on note m_2 la masse de **2** et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}$.



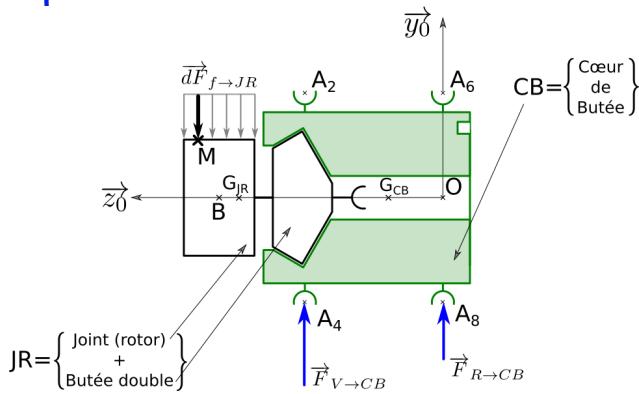
Question 1 Déterminer $\overline{R_d(2/0)} \cdot \vec{i}_1$

Question 2 Déterminer $\overline{\delta(I, 1+2/0)} \cdot \vec{k}_0$

Corrigé voir ??.

Exercice 211 – Banc Balafré *
C2-08 Pas de corrigé pour cet exercice.

La figure suivante représente le paramétrage permettant de modéliser les actions mécaniques s'exerçant sur l'ensemble $S = \{JR + CB\}$. On nommera G le centre d'inertie de l'ensemble S .


Données et hypothèses

- On note $\overrightarrow{BM} = z \overrightarrow{z_0} + R_J \overrightarrow{u}(\theta)$ où R_J est le rayon du joint avec $R_J = 175$ mm;
- la longueur du joint est $L_J = 150$ mm. La position du point B , centre du joint est $\overrightarrow{OB} = z_B \overrightarrow{z_0}$ avec $z_B = 425$ mm; **2.8.7**
- Le coeur de butée a une masse $M_{CB} = 40$ kg et la position de son centre d'inertie G_{CB} est paramétrée par $\overrightarrow{OG_{CB}} = L_{CB} \overrightarrow{z_0}$ avec $L_{CB} = 193$ mm;
- L'ensemble $JR = \{\text{Joint(rotor)} + \text{Butée double}\}$ a une masse $M_{JR} = 100$ kg et la position de son centre d'inertie G_{JR} est paramétrée par $\overrightarrow{OG_{JR}} = L_{JR} \overrightarrow{z_0}$ avec $L_{JR} = 390$ mm. On notera $I_{G_{JR}}(JR) = \begin{pmatrix} A_{JR} & -F_{JR} & -E_{JR} \\ -F_{JR} & B_{JR} & -D_{JR} \\ -E_{JR} & -D_{JR} & C_{JR} \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_{JR}}$ la matrice d'inertie de l'ensemble JR au point G_{JR} exprimée dans une base $\mathcal{B}_{JR} = (\overrightarrow{x_{JR}}, \overrightarrow{y_{JR}}, \overrightarrow{z_0})$ liée à JR ;
- Les positions des points A_4 et A_8 sont paramétrées par $\overrightarrow{OA_4} = z_4 \overrightarrow{z_0} - R_{CB} \overrightarrow{y_0}$ et $\overrightarrow{OA_8} = -R_{CB} \overrightarrow{y_0}$ avec $z_4 = 280$ mm et $R_{CB} = 150$ mm.

Pour simplifier l'étude, on s'intéresse au mouvement généré uniquement dans le plan $(y_0, \overrightarrow{z_0})$, lorsque les actionneurs 4 et 8 sont commandés en phase, et en opposition de phase avec les actionneurs 2 et 6. Pendant ce mouvement, les actionneurs 1, 3, 5 et 7 sont laissés libres. On considérera donc qu'ils n'ont aucune action sur le coeur de butée.

Question 1 Décrire la nature du mouvement obtenu pour le coeur de butée CB par rapport au bâti 0 dans ces conditions.

Les actionneurs sont utilisés uniquement pendant les phases de mesure. L'ensemble JR a donc un mouvement de rotation uniforme par rapport au coeur de butée. On donne les torseurs cinématiques (exprimés dans le repère lié au bâti $(O; \overrightarrow{x_0}, \overrightarrow{y_0}, \overrightarrow{z_0})$) :

$$\{\mathcal{V}(JR/CB)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{\Omega(JR/CB)} = \Omega \overrightarrow{z_0} \\ \overrightarrow{0} \end{array} \right\}_{G_{JR}} \quad \text{avec } \Omega \text{ constante. } \{\mathcal{V}(CB/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{0} \\ v(t) \overrightarrow{y_0} \end{array} \right\}_{G_{CB}}.$$

La fonction $v(t)$ représente la vitesse de translation du coeur de butée par rapport au bâti. On peut donc relier $v(t)$ aux déplacements $y(t) = y_4(t) = y_8(t)$ provoqués en A_4 et A_8 par les actionneurs 4 et 8. On isole l'ensemble $S = \{JR + CB\}$ afin de quantifier les efforts dans les actionneurs.

Question 2 Exprimer $v(t)$ en fonction de $y(t)$.

Question 3 Déterminer l'expression en G_{CB} du torseur dynamique de CB par rapport au bâti 0 (fixé au sol et donc considéré comme un référentiel galiléen).

Question 4 Déterminer l'expression en G_{JR} du torseur dynamique de JR par rapport au bâti 0 (fixé au sol et donc considéré comme un référentiel galiléen).

Question 5 Exprimer alors en G le torseur dynamique de l'ensemble S par rapport à 0 en fonction de $\dot{v}(t)$, M_{CB} et M_{JR} .

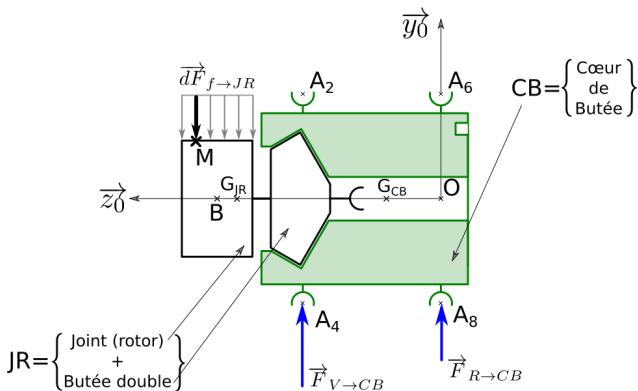
Corrigé voir ??.

Déterminer les actions mécaniques en dynamique dans le cas où le mouvement est imposé.

Exercice 212 – Banc Balafre *

C2-08 Pas de corrigé pour cet exercice.

La figure suivante représente le paramétrage permettant de modéliser les actions mécaniques s'exerçant sur l'ensemble $S = \{JR + CB\}$. On nommera G le centre d'inertie de l'ensemble S .


Données et hypothèses

- On note $\overrightarrow{BM} = z \overrightarrow{z_0} + R_J \overrightarrow{u}(\theta)$ où R_J est le rayon du joint avec $R_J = 175$ mm;
- la longueur du joint est $L_J = 150$ mm. La position du point B , centre du joint est $\overrightarrow{OB} = z_B \overrightarrow{z_0}$ avec $z_B = 425$ mm;
- Le coeur de butée a une masse $M_{CB} = 40$ kg et la position de son centre d'inertie G_{CB} est paramétrée par $\overrightarrow{OG_{CB}} = L_{CB} \overrightarrow{z_0}$ avec $L_{CB} = 193$ mm;
- L'ensemble $JR = \{\text{Joint(rotor)} + \text{Butée double}\}$ a une masse $M_{JR} = 100$ kg et la position de son centre d'inertie G_{JR} est paramétrée par $\overrightarrow{OG_{JR}} = L_{JR} \overrightarrow{z_0}$ avec $L_{JR} = 390$ mm. On notera $I_{G_{JR}}(JR) = \begin{pmatrix} A_{JR} & -F_{JR} & -E_{JR} \\ -F_{JR} & B_{JR} & -D_{JR} \\ -E_{JR} & -D_{JR} & C_{JR} \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_{JR}}$ la matrice d'inertie de l'ensemble JR au point G_{JR} exprimée dans une base $\mathcal{B}_{JR} = (\overrightarrow{x_{JR}}, \overrightarrow{y_{JR}}, \overrightarrow{z_0})$ liée à JR ;

- Les positions des points A_4 et A_8 sont paramétrées par $\overrightarrow{OA_4} = z_4 \overrightarrow{z_0} - R_{CB} \overrightarrow{y_0}$ et $\overrightarrow{OA_8} = -R_{CB} \overrightarrow{y_0}$ avec $z_4 = 280 \text{ mm}$ et $R_{CB} = 150 \text{ mm}$.

Pour simplifier l'étude, on s'intéresse au mouvement généré uniquement dans le plan $(y_0, \overrightarrow{z_0})$, lorsque les actionneurs 4 et 8 sont commandés en phase, et en opposition de phase avec les actionneurs 2 et 6. Pendant ce mouvement, les actionneurs 1, 3, 5 et 7 sont laissés libres. On considérera donc qu'ils n'ont aucune action sur le coeur de butée.

Question 1 Décrire la nature du mouvement obtenu pour le cœur de butée CB par rapport au bâti 0 dans ces conditions.

Les actionneurs sont utilisés uniquement pendant les phases de mesure. L'ensemble JR a donc un mouvement de rotation uniforme par rapport au cœur de butée. On donne les torseurs cinématiques (exprimés dans le repère lié au bâti $(O; \overrightarrow{x_0}, \overrightarrow{y_0}, \overrightarrow{z_0})$) :

$$\{\mathcal{V}(JR/CB)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{\Omega(JR/CB)} = \Omega \overrightarrow{z_0} \\ \overrightarrow{0} \end{array} \right\}_{G_{JR}} \quad \text{avec } \Omega \text{ constante. } \{\mathcal{V}(CB/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{0} \\ v(t) \overrightarrow{y_0} \end{array} \right\}_{G_{CB}}$$

La fonction $v(t)$ représente la vitesse de translation du cœur de butée par rapport au bâti. On peut donc relier $v(t)$ aux déplacements $y(t) = y_4(t) = y_8(t)$ provoqués en A_4 et A_8 par les actionneurs 4 et 8. On isole l'ensemble $S = \{JR + CB\}$ afin de quantifier les efforts dans les actionneurs.

On considérera l'expression suivante pour le torseur dynamique de S par rapport à 0 : $\{\mathcal{D}(S/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} M \dot{v} \overrightarrow{y_0} \\ \overrightarrow{0} \end{array} \right\}_G$ où $M = 140 \text{ kg}$.

Question 2 Exprimer le torseur $\{T_{V \rightarrow CB}\}$ (actionneurs 2 et 4 sur CB) au point A_4 en fonction de F_V et le torseur $\{T_{R \rightarrow CB}\}$ (actionneurs 6 et 8 sur CB) au point A_8 en fonction de F_R .

Question 3 En expliquant clairement chaque étape de la démarche utilisée, montrer que :

$$\left\{ \begin{array}{l} F_V = M \frac{z_G}{z_4} \dot{v}(t) + 2p(t)R_J L_J \frac{z_B}{z_4} \\ F_R = M \left(1 - \frac{z_G}{z_4}\right) \dot{v}(t) + 2p(t)R_J L_J \left(1 - \frac{z_B}{z_4}\right) \end{array} \right.$$

Question 4 En utilisant le résultat de la question précédente, déterminer les actionneurs les plus sollicités par le mouvement en phase : actionneurs du plan avant (2 et 4) ou du plan arrière (6 et 8).

Corrigé voir ??.

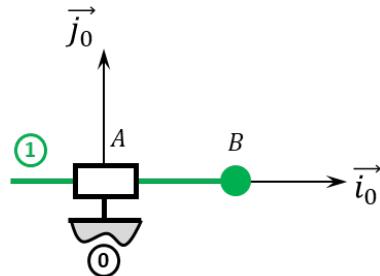
2.8.8 Déterminer la loi de mouvement dans le cas où les efforts extérieurs sont connus

Exercice 213 – Mouvement T – *

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On note $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \overrightarrow{i_0}$. On note m_1 la masse du solide 1. On note G le centre d'inertie de 1 tel que $\overrightarrow{BG} = \ell \overrightarrow{j_1}$. La pesanteur est telle que $\overrightarrow{g} = -g \overrightarrow{i_0}$. Un vérin positionné entre 1 et 0 permet d'ac-

tionner la pièce 1. On souhaite prendre en compte les frottements secs dans la liaison glissière.



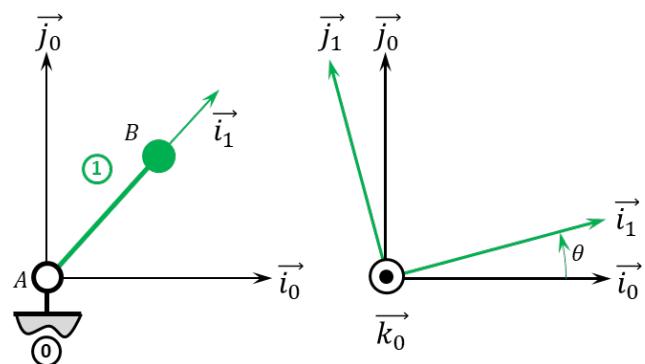
Question 1 Dans le but d'obtenir la loi de mouvement, appliquer le théorème de la résultante dynamique au solide 1 en projection sur $\overrightarrow{i_0}$.

Corrigé voir ??.

Exercice 214 – Mouvement R *

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \overrightarrow{i_1}$ avec $R = 20 \text{ mm}$. La liaison pivot est motorisée par un moteur modélisée dont l'action mécanique sur 1 est donnée par $\overrightarrow{C_m} = C_m \overrightarrow{k_0}$. On note m_1 la masse du solide 1 et B son centre d'inertie. La pesanteur est telle que $\overrightarrow{g} = -g \overrightarrow{j_0}$. On note m_1 la masse du solide 1, B son centre d'inertie et $I_G(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & A_1 & 0 \\ 0 & 0 & A_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$.



Question 1 Dans le but d'obtenir la loi de mouvement, appliquer le théorème du moment dynamique au solide 1 au point A en projection sur $\overrightarrow{k_0}$.

Corrigé voir ??.

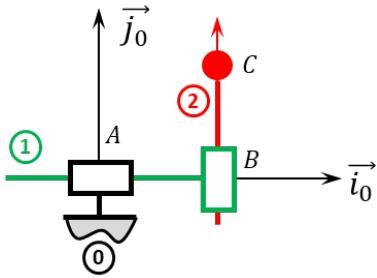
Exercice 215 – Mouvement TT – *

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On note $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \overrightarrow{i_0}$ et $\overrightarrow{BC} = \mu(t) \overrightarrow{j_0}$. $G_1 = B$ désigne le centre d'inertie de 1, et m_1 sa masse et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$; $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de 2 et m_2 sa masse et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}$.

Un vérin électrique positionné entre **0** et **1** permet d'actionner le solide **1**. Un vérin électrique positionné entre **1** et **2** permet d'actionner le solide **2**.

L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Dans le but d'obtenir les lois de mouvement, appliquer le théorème de la résultante dynamique au solide **2** en projection sur \vec{j}_0 puis le théorème de la résultante dynamique à l'ensemble **1+2** en projection sur \vec{i}_0

Corrigé voir ??.

Exercice 216 – Mouvement RR *

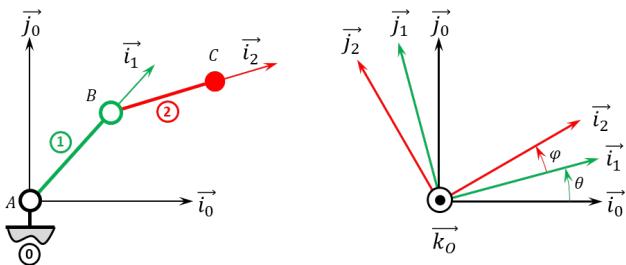
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ avec $R = 20 \text{ mm}$ et $\overrightarrow{BC} = L \vec{i}_2$ avec $L = 15 \text{ mm}$. De plus :

- G_1 désigne le centre d'inertie de **1** et $\overrightarrow{AG_1} = \frac{1}{2}R \vec{i}_1$, on note m_1 la masse de **1** et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$;
- G_2 désigne le centre d'inertie de **2** et $\overrightarrow{BG_2} = \frac{1}{2}L \vec{i}_2$, on note m_2 la masse de **2** et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}$.

Un moteur électrique positionné entre **0** et **1** permet d'actionner le solide **1**. Un moteur électrique positionné entre **1** et **2** permet d'actionner le solide **2**.

L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Dans le but d'obtenir les lois de mouvement, appliquer le théorème du moment dynamique au solide **2** au point **B** en projection sur \vec{k}_0 puis le théorème du moment dynamique à l'ensemble **1+2** au point **A** en

projection sur \vec{k}_0

Corrigé voir ??.

Exercice 217 – Mouvement RT *

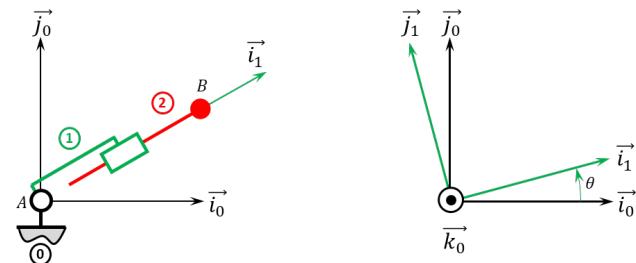
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_1$. De plus :

- G_1 désigne le centre d'inertie de **1** et $\overrightarrow{AG_1} = L_1 \vec{i}_1$, on note m_1 la masse de **1** et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$;
- $G_2 = B$ désigne le centre d'inertie de **2**, on note m_2 la masse de **2** et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}$.

Un moteur électrique positionné entre **0** et **1** permet d'actionner le solide **1**. Un vérin électrique positionné entre **1** et **2** permet d'actionner le solide **2**

L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Dans le but d'obtenir les lois de mouvement, appliquer le théorème de la résultante dynamique au solide **2** en projection sur \vec{i}_1 puis le théorème du moment dynamique à l'ensemble **1+2** au point **A** en projection sur \vec{k}_0

Corrigé voir ??.

Exercice 218 – Mouvement RT *

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$ et $\overrightarrow{BC} = R \vec{i}_2$ avec $R = 30 \text{ mm}$. De plus :

- $G_1 = B$ désigne le centre d'inertie de **1**, on note m_1 la masse de **1** et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$;
- $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de **2**, on note m_2 la masse de **2** et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}$.

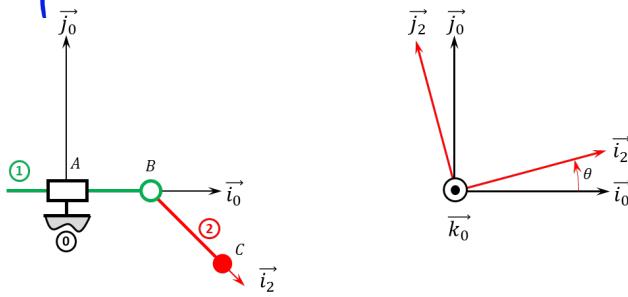
Un vérin électrique positionné entre **0** et **1** permet d'actionner le solide **1**. Un moteur électrique positionné entre **1** et **2** permet d'actionner le solide **2**.

L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.

Par ailleurs,

$$\frac{\delta(B, 2/0)}{R_d(1+2/0) \cdot \vec{i}_0} = C_1 \ddot{\theta} \vec{k}_1 + R(-\sin \theta \ddot{\lambda}(t) \vec{k}_0 + R \dot{\theta} \vec{k}_2) \text{ et}$$

$$\frac{\delta(B, 2/0)}{R_d(1+2/0) \cdot \vec{i}_0} = m_1 \ddot{\lambda}(t) + m_2(\ddot{\lambda}(t) - R(\ddot{\theta} \sin \theta(t) + \dot{\theta}^2 \cos \theta)).$$



L'objectif est d'obtenir les lois de mouvement.

Question 1 Appliquer le théorème du moment dynamique au solide 2 au point B en projection sur \vec{k}_0 .

Question 2 Appliquer le théorème de la résultante dynamique à l'ensemble 1+2 en projection sur \vec{i}_0

Indications :

1. $C_m - m_2 g R \cos \theta(t) = C_1 \ddot{\theta} + R(-\sin \theta \ddot{\lambda}(t) + R \ddot{\theta})$;
2. $F_{ver} = m_1 \ddot{\lambda}(t) + m_2 (\ddot{\lambda}(t) - R(\dot{\theta} \sin \theta(t) + \dot{\theta}^2 \cos \theta))$.

Corrigé voir ??.

Exercice 219 – Mouvement RR 3D **

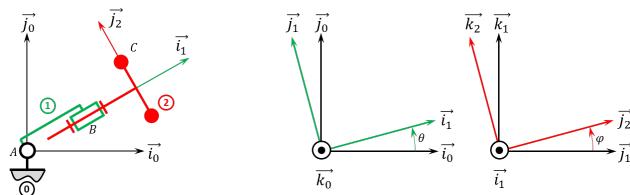
B2-14

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\vec{AB} = R \vec{i}_1$ et $\vec{BC} = \ell \vec{i}_2 + r \vec{j}_2$. On note $R + \ell = L = 20$ mm et $r = 10$ mm. De plus :

- $G_1 = B$ désigne le centre d'inertie de 1, on note m_1 la masse de 1 et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$;
- $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de 2 tel que $\vec{BG}_2 = \ell \vec{i}_2$, on note m_2 la masse de 2 et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}$.

Un moteur électrique positionné entre 0 et 1 permet d'actionner le solide 1. Un moteur électrique positionné entre 1 et 2 permet d'actionner le solide 2. L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Dans le but d'obtenir les lois de mouvement, appliquer le théorème du moment dynamique au solide 2 au point A en projection sur \vec{i}_1 puis le théorème du moment dynamique à l'ensemble 1+2 au point A en projection sur \vec{k}_0

Corrigé voir ??.

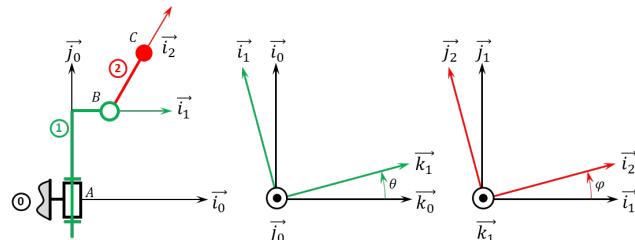
Exercice 220 – Mouvement RR 3D **

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\vec{AB} = H \vec{j}_1 + R \vec{i}_1$ et $\vec{BC} = L \vec{i}_2$. On a $H = 20$ mm, $r = 5$ mm, $L = 10$ mm. De plus :

- G_1 désigne le centre d'inertie de 1 tel que $\vec{AG}_1 = H \vec{j}_1$, on note m_1 la masse de 1 et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$;
- $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de 2, on note m_2 la masse de 2 et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}$.

Un moteur électrique positionné entre 0 et 1 permet d'actionner le solide 1. Un moteur électrique positionné entre 1 et 2 permet d'actionner le solide 2. L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



Question 1 Dans le but d'obtenir les lois de mouvement, appliquer le théorème du moment dynamique au solide 2 au point B en projection sur \vec{k}_1 puis le théorème du moment dynamique à l'ensemble 1+2 au point A en projection sur \vec{j}_0

Corrigé voir ??.

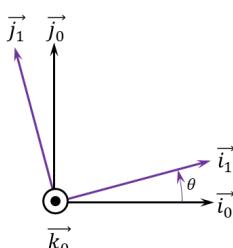
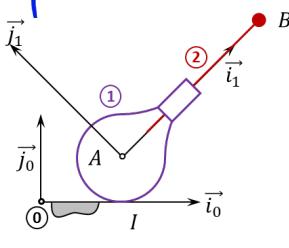
Exercice 221 – Mouvement RT – RSG **

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\vec{IA} = R \vec{j}_0$ et $\vec{AB} = \lambda(t) \vec{i}_1$. De plus $R = 15$ mm. On fait l'hypothèse de roulement sans glissement au point I. De plus :

- G_1 désigne le centre d'inertie de 1 tel que $\vec{AG}_1 = -\ell \vec{i}_1$, on note m_1 la masse de 1 et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$;
- $G_2 = B$ désigne le centre d'inertie de 2, on note m_2 la masse de 2 et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}$.

Un ressort exerce une action mécanique entre les points A et B.



L'objectif est d'obtenir les lois de mouvement.

Question 1 Appliquer le théorème de la résultante dynamique au solide 2 en projection sur \vec{i}_1

Question 2 Appliquer le théorème du moment dynamique à l'ensemble 1+2 au point I en projection sur \vec{k}_0 .

Corrigé voir ??.

2.8.9 Déterminer la loi de mouvement dans le cas où les efforts extérieurs sont connus – TEC

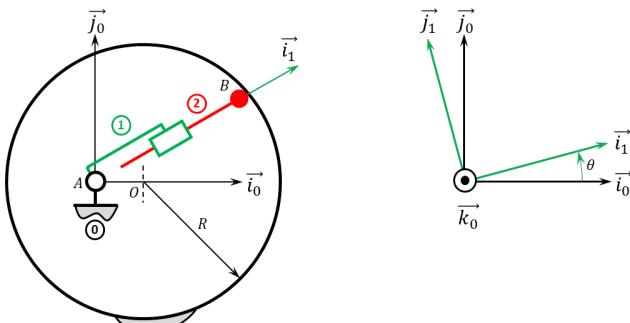
Exercice 222 – Pompe à palettes *

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AO} = e \vec{i}_0$ et $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_1$. De plus $e = 10 \text{ mm}$ et $R = 20 \text{ mm}$. Le contact entre 0 et 2 en B est maintenu en permanence (notamment par effet centrifuge lors de la rotation de la pompe). De plus, on note :

- $G_1 = A$ le centre d'inertie du solide 1, m_1 sa masse et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_1}$ sa matrice d'inertie;
- G_2 le centre d'inertie du solide 2 tel que $\overrightarrow{BG_2} = -\ell \vec{i}_1$, m_2 sa masse et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_2}$ sa matrice d'inertie.

On note $C_m \vec{k}_0$ le couple moteur agissant sur le solide 1, $F_h \vec{i}_1$ l'action du fluide sur 2 (le fluide agissant sur les solides 1 et 2). L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



On rappelle que la loi entrée sortie est donnée par la relation *** établie à l'exercice ??.

Question 1 Tracer le graphe d'analyse en indiquant l'ensemble des actions mécaniques agissant sur les différents solides.

Question 2 Déterminer l'ensemble des puissances intérieures à l'ensemble 1+2.

Question 3 Déterminer l'ensemble des puissances extérieures à l'ensemble 1+2.

Question 4 Déterminer $\mathcal{E}_c(1+2/0)$.

Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Corrigé voir ??.

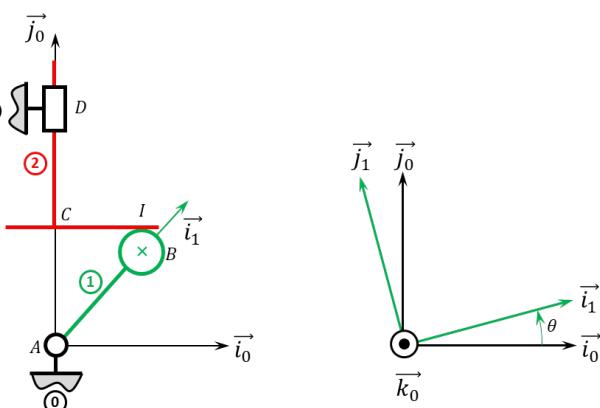
Exercice 223 – Pompe à pistons radiaux *

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = e \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{BI} = R \vec{j}_0$ et $\overrightarrow{AC} = \lambda(t) \vec{j}_0$. De plus, $e = 10 \text{ mm}$ et $R = 20 \text{ mm}$. Le contact entre 1 et 2 en B est maintenu en permanence par un ressort suffisamment raide (non représenté) positionné entre 0 et 2. De plus, on note :

- $G_1 = B$ le centre d'inertie du solide 1, m_1 sa masse et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_1}$ sa matrice d'inertie;
- G_2 le centre d'inertie du solide 2 tel que $\overrightarrow{CG_2} = \ell \vec{j}_0$, m_2 sa masse et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_2}$ sa matrice d'inertie.

On note $C_m \vec{k}_0$ le couple moteur agissant sur le solide 1, $F_h \vec{j}_0$ l'action du fluide sur 2 (le fluide agissant sur les solides 1 et 2) et $F_r \vec{j}_0$ l'action du ressort sur 2 (un ressort étant positionné entre les solides 0 et 2 afin d'assurer le maintien du contact entre 1 et 2 en I). L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



On rappelle que la loi entrée sortie est donnée par la relation *** établie à l'exercice ??.

Question 1 Tracer le graphe d'analyse en indiquant l'ensemble des actions mécaniques agissant sur les différents solides.

Question 2 Déterminer l'ensemble des puissances intérieures à l'ensemble 1+2.

Question 3 Déterminer l'ensemble des puissances extérieures à l'ensemble **1+2**.

Question 4 Déterminer \mathcal{E}_c (1+2/0).

Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Corrigé voir ??.

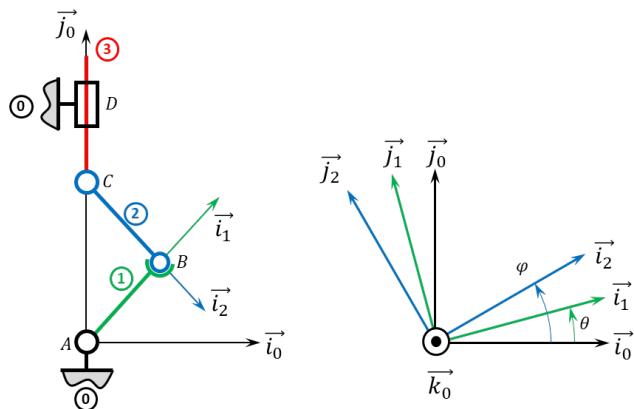
Exercice 224 – Système bielle manivelle **

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$, $\overrightarrow{CB} = L \vec{i}_2$ et $\overrightarrow{AC} = \lambda(t) \vec{j}_0$. De plus, on note :

- $G_1 = A$ le centre d'inertie du solide **1**, m_1 sa masse et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_1}$ sa matrice d'inertie;
- G_2 le centre d'inertie du solide **2** tel que $\overrightarrow{CG_2} = \frac{L}{2} \vec{i}_2$, m_2 sa masse et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_2}$ sa matrice d'inertie;
- G_3 le centre d'inertie du solide **3** tel que $\overrightarrow{CG_3} = L_3 \vec{j}_0$, m_3 sa masse et $I_{G_3}(3) = \begin{pmatrix} A_3 & 0 & 0 \\ 0 & B_3 & 0 \\ 0 & 0 & C_3 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_3}$ sa matrice d'inertie.

On note $C_m \vec{k}_0$ le couple moteur agissant sur le solide **1**, $F_h \vec{j}_0$ l'action du fluide sur **3**. L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



On rappelle que la loi entrée sortie est donnée par la relation *** établie à l'exercice ??.

Question 1 Tracer le graphe d'analyse en indiquant l'ensemble des actions mécaniques agissant sur les différents solides.

Question 2 Déterminer l'ensemble des puissances intérieures à l'ensemble **1+2+3**.

Question 3 Déterminer l'ensemble des puissances extérieures à l'ensemble **1+2+3**.

Question 4 Déterminer \mathcal{E}_c (1+2+3/0).

Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Corrigé voir ??.

Exercice 225 – Pompe oscillante *

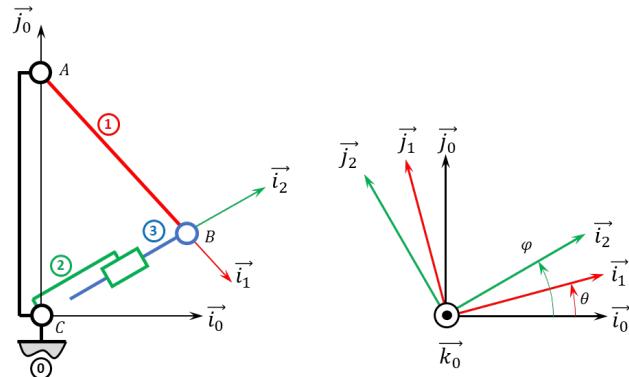
C2-09

Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{CA} = H \vec{j}_0$. De plus, $R = 10 \text{ mm}$ et $H = 60 \text{ mm}$. Par ailleurs, on note $\overrightarrow{CB} = \lambda(t) \vec{i}_2$. De plus, on note :

- G_1 le centre d'inertie du solide **1** tel que $\overrightarrow{AG_1} = \frac{R}{2} \vec{i}_1$, m_1 sa masse et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_1}$ sa matrice d'inertie;
- G_2 le centre d'inertie du solide **2** tel que $\overrightarrow{CG_2} = \ell \vec{i}_2$, m_2 sa masse et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_2}$ sa matrice d'inertie;
- G_3 le centre d'inertie du solide **3** tel que $\overrightarrow{BG_3} = -a \vec{i}_2$, m_3 sa masse et $I_{G_3}(3) = \begin{pmatrix} A_3 & 0 & 0 \\ 0 & B_3 & 0 \\ 0 & 0 & C_3 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_3}$ sa matrice d'inertie.

On note $C_m \vec{k}_0$ le couple moteur agissant sur le solide **2**, $F_h \vec{i}_2$ l'action du fluide sur **3** (le fluide agissant sur les solides **2** et **3**). L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



On rappelle que la loi entrée sortie est donnée par la relation *** établie à l'exercice ??.

Question 1 Tracer le graphe d'analyse en indiquant l'ensemble des actions mécaniques agissant sur les différents solides.

Question 2 Déterminer l'ensemble des puissances intérieures à l'ensemble **1+2+3**.

Question 3 Déterminer l'ensemble des puissances extérieures à l'ensemble **1+2+3**.

Question 4 Déterminer \mathcal{E}_c (1 + 2 + 3/0).

Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Corrigé voir ??.

Exercice 226 – Barrière Sympact *

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AC} = H \overrightarrow{j_0}$ et $\overrightarrow{CB} = R \overrightarrow{i_1}$. De plus, $H = 120\text{ mm}$ et $R = 40\text{ mm}$. De plus, on note :

- G_1 le centre d'inertie du solide 1 tel que $\overrightarrow{CG_1} = \frac{R}{2} \overrightarrow{i_1}$,

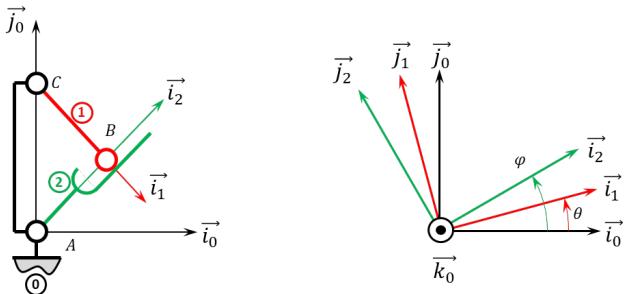
m_1 sa masse et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_1}$ sa matrice d'inertie;

- G_2 le centre d'inertie du solide 2 tel que $\overrightarrow{G_2} = a \overrightarrow{i_2} + b \overrightarrow{j_2}$, m_2 sa masse et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_2}$ sa

matrice d'inertie;

- $G_3 = B$ le centre d'inertie du solide 3, m_3 sa masse et $I_{G_3}(3) = \begin{pmatrix} A_3 & 0 & 0 \\ 0 & B_3 & 0 \\ 0 & 0 & C_3 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_3}$ sa matrice d'inertie.

On note $C_m \overrightarrow{k_0}$ le couple moteur agissant sur le solide 1 et $C_r \overrightarrow{k_0}$ le couple exercé par un ressort de torsion agissant sur les solides 0 et 2). L'accélération de la pesanteur est donnée par $\overrightarrow{g} = -g \overrightarrow{j_0}$.



On rappelle que la loi entrée sortie est donnée par la relation *** établie à l'exercice ??.

Question 1 Tracer le graphe d'analyse en indiquant l'ensemble des actions mécaniques agissant sur les différents solides.

Question 2 Déterminer l'ensemble des puissances intérieures à l'ensemble 1+2.

Question 3 Déterminer l'ensemble des puissances extérieures à l'ensemble 1+2.

Question 4 Déterminer \mathcal{E}_c (1 + 2/0).

Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Corrigé voir ??.

Exercice 227 – Barrière Sympact avec galet **

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AC} = H \overrightarrow{j_0}$ et $\overrightarrow{CB} = R \overrightarrow{i_1}$. De plus, $H = 120\text{ mm}$ et $R = 40\text{ mm}$. De plus, on note :

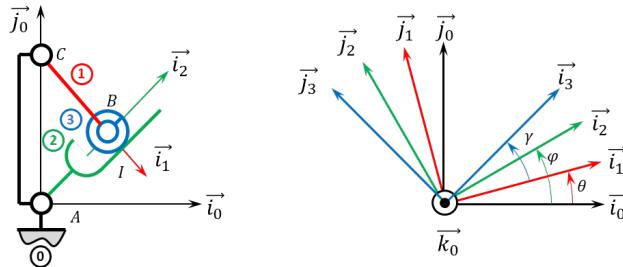
- G_1 le centre d'inertie du solide 1 tel que $\overrightarrow{CG_1} = \frac{R}{2} \overrightarrow{i_1}$,

m_1 sa masse et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_1}$ sa matrice d'inertie;

- G_2 le centre d'inertie du solide 2 tel que $\overrightarrow{G_2} = a \overrightarrow{i_2} + b \overrightarrow{j_2}$, m_2 sa masse et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_2}$ sa matrice d'inertie;

- $G_3 = B$ le centre d'inertie du solide 3, m_3 sa masse et $I_{G_3}(3) = \begin{pmatrix} A_3 & 0 & 0 \\ 0 & B_3 & 0 \\ 0 & 0 & C_3 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_3}$ sa matrice d'inertie.

On note $C_m \overrightarrow{k_0}$ le couple moteur agissant sur le solide 1 et $C_r \overrightarrow{k_0}$ le couple exercé par un ressort de torsion agissant sur les solides 0 et 2). L'accélération de la pesanteur est donnée par $\overrightarrow{g} = -g \overrightarrow{j_0}$.



On rappelle que la loi entrée sortie est donnée par la relation *** établie à l'exercice ??.

Question 1 Tracer le graphe d'analyse en indiquant l'ensemble des actions mécaniques agissant sur les différents solides.

Question 2 Déterminer l'ensemble des puissances intérieures à l'ensemble 1+2+3.

Question 3 Déterminer l'ensemble des puissances extérieures à l'ensemble 1+2+3.

Question 4 Déterminer \mathcal{E}_c (1 + 2 + 3/0).

Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Corrigé voir ??.

Exercice 228 – Pousoir *

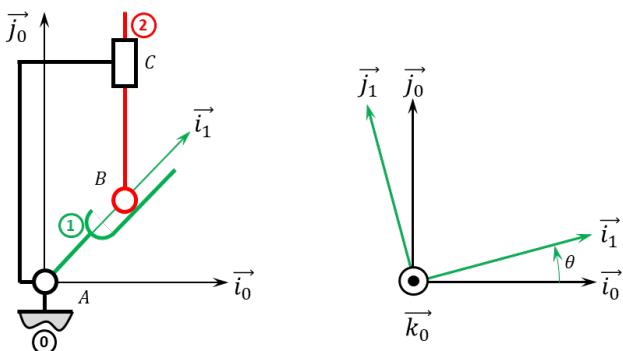
C2-09

Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AC} = L \overrightarrow{i_0} + H \overrightarrow{j_0}$, $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \overrightarrow{i_1}$ et $\overrightarrow{BC} = \mu(t) \overrightarrow{j_0}$. De plus, $H = 120\text{ mm}$, $L = 40\text{ mm}$. De plus, on note :

- G_1 le centre d'inertie du solide 1 tel que $\overrightarrow{AG_1} = R \vec{i}_1$,
 m_1 sa masse et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_1}$ sa matrice d'inertie;
- G_2 le centre d'inertie du solide 2 tel que $\overrightarrow{CG_2} = -\ell b \vec{j}_0$, m_2 sa masse et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_2}$ sa matrice d'inertie.

On note $C_m \vec{k}_0$ le couple moteur agissant sur le solide 1 et $F_h \vec{j}_0$ l'action d'un fluide sur le solide 2. L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



On rappelle que la loi entrée sortie est donnée par la relation *** établie à l'exercice ??.

Question 1 Tracer le graphe d'analyse en indiquant l'ensemble des actions mécaniques agissant sur les différents solides.

Question 2 Déterminer l'ensemble des puissances intérieures à l'ensemble 1+2.

Question 3 Déterminer l'ensemble des puissances extérieures à l'ensemble 1+2.

Question 4 Déterminer $\mathcal{E}_c(1+2/0)$.

Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Corrigé voir ??.

Exercice 229 – Système 4 barres **

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

On a :

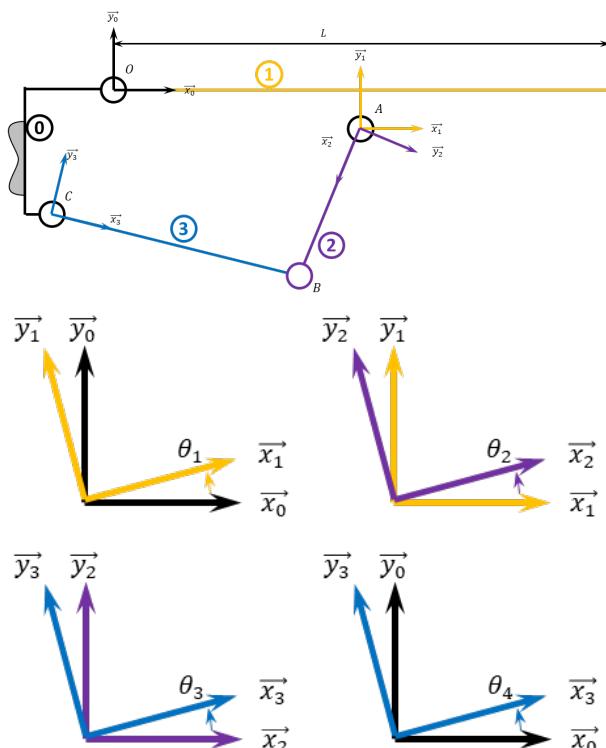
- $\overrightarrow{OA} = a \vec{x}_1 - f \vec{y}_1$ avec $a = 355 \text{ mm}$ et $f = 13 \text{ mm}$;
- $\overrightarrow{AB} = b \vec{x}_2$ avec $b = 280 \text{ mm}$;
- $\overrightarrow{BC} = -c \vec{x}_3$ avec $c = 280 \text{ mm}$;
- $\overrightarrow{OC} = -d \vec{x}_0 - e \vec{y}_0$ avec $d = 89,5 \text{ mm}$ et $e = 160 \text{ mm}$.

De plus, on note :

- G_1 le centre d'inertie du solide 1 tel que $\overrightarrow{OG_1} = L \vec{x}_1$,
 m_1 sa masse et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_1}$ sa matrice d'inertie;

- G_2 le centre d'inertie du solide 2 tel que $\overrightarrow{AG_2} = \frac{b}{2} \vec{x}_2$,
 m_2 sa masse et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_2}$ sa matrice d'inertie;
- G_3 le centre d'inertie du solide 3 tel que $\overrightarrow{CG_3} = \frac{c}{2} \vec{x}_3$,
 m_3 sa masse et $I_{G_3}(3) = \begin{pmatrix} A_3 & 0 & 0 \\ 0 & B_3 & 0 \\ 0 & 0 & C_3 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_3}$ sa matrice d'inertie.

On note $C_m \vec{k}_0$ le couple moteur agissant sur le solide 1. L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{z}_0$.



On rappelle que la loi entrée sortie est donnée par la relation *** établie à l'exercice ??.

Question 1 Tracer le graphe d'analyse en indiquant l'ensemble des actions mécaniques agissant sur les différents solides.

Question 2 Déterminer l'ensemble des puissances intérieures à l'ensemble 1+2+3.

Question 3 Déterminer l'ensemble des puissances extérieures à l'ensemble 1+2+3.

Question 4 Déterminer $\mathcal{E}_c(1+2+3/0)$.

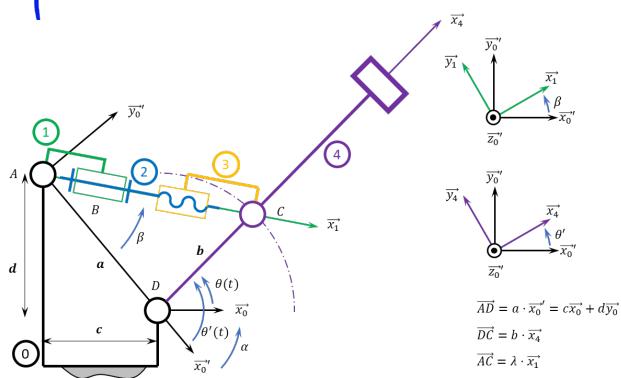
Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Corrigé voir ??.

Exercice 230 – Maxpid ***

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le schéma suivant.



Par ailleurs $a = 107,1 \text{ mm}$, $b = 80 \text{ mm}$, $c = 70 \text{ mm}$, $d = 80 \text{ mm}$. Le pas de la vis est de 4 mm . De plus, on note :

- $G_1 = B$ le centre d'inertie du solide 1, m_1 sa masse

$$\text{et } I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_1} \text{ sa matrice d'inertie;}$$

- G_2 le centre d'inertie du solide 2 tel que $\overrightarrow{BG_2} = L \overrightarrow{x_1}$,

$$m_2 \text{ sa masse et } I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_2} \text{ sa matrice d'inertie;}$$

trice d'inertie;

- $G_3 = C$ le centre d'inertie du solide 3, m_3 sa masse

$$\text{et } I_{G_3}(3) = \begin{pmatrix} A_3 & 0 & 0 \\ 0 & B_3 & 0 \\ 0 & 0 & C_3 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_3} \text{ sa matrice d'inertie;}$$

- G_4 le centre d'inertie du solide 4 tel que $\overrightarrow{DG_4} = L_4 \overrightarrow{x_4}$,

$$m_4 \text{ sa masse et } I_{G_4}(4) = \begin{pmatrix} A_4 & 0 & 0 \\ 0 & B_4 & 0 \\ 0 & 0 & C_4 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_4} \text{ sa matrice d'inertie;}$$

trice d'inertie;

On note $C_m \vec{k}_0$ le couple moteur agissant sur le solide 1. L'accélération de la pesanteur est donnée par $\vec{g} = -g \vec{y}_0$. On rappelle que la loi entrée sortie est donnée par la relation *** établie à l'exercice ??.

Question 1 Tracer le graphe d'analyse en indiquant l'ensemble des actions mécaniques agissant sur les différents solides.

Question 2 Déterminer l'ensemble des puissances intérieures à l'ensemble 1+2+3+4.

Question 3 Déterminer l'ensemble des puissances extérieures à l'ensemble 1+2+3+4.

Question 4 Déterminer $\mathcal{E}_c(1 + 2 + 3 + 4 / 0)$.

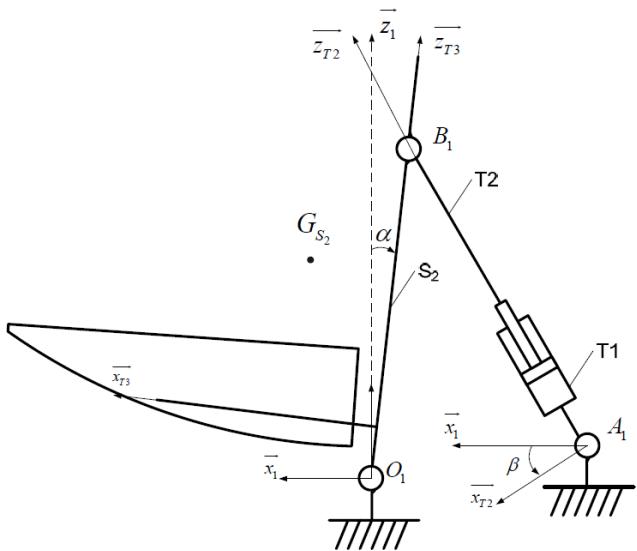
Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Corrigé voir ??.

Exercice 231 – Chariot élévateur de bateaux **

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

L'objectif est d'obtenir un modèle dynamique du mécanisme de basculement à partir de la modélisation plane proposée sur la figure suivante.



Les solides pris en compte pour l'étude sont :

- l'ensemble $S_2 = \{T_3, T_4, T_5, T_6, T_7, T_8, T_9, T_{10}, T_{11}, B\}$ en liaison pivot d'axe (O_1, \vec{y}_0) par rapport au chariot 1 de centre de gravité G_{S_2} . Le moment d'inertie de l'ensemble S_2 par rapport à l'axe sera (G_{S_2}, \vec{y}_1) noté J_{S_2} et sa masse m_{S_2} . La liaison pivot entre l'ensemble S_2 et le chariot génère un couple résistant $\vec{C}_\mu = -\mu \dot{\alpha} \vec{y}_0$ et $\overrightarrow{O_1 O_{G_2}} = x_{G_2} \vec{x}_{T_3} + z_{G_2} \vec{z}_{T_3}$;
- un vérin équivalent $V = \{T_1, T_2\}$ dont la tige est en liaison pivot d'axe (A_1, \vec{y}_0) par rapport au chariot 1 et le corps en liaison pivot d'axe (B_1, \vec{y}_0) par rapport à l'ensemble S_2 . La masse et l'inertie du vérin sont négligées. Le vérin développe un effort au cours du mouvement qui sera noté $\vec{F}_V = p(t) S \vec{z}_{T_2}$ où $p(t)$ est la différence de pression entre les deux chambres du vérin.

On pose $\overrightarrow{A_1 B_1} = (\lambda_0 + \lambda) \vec{z}_{T_2}$. Le paramétrage est tel que si $\alpha = 0$ alors $\lambda = 0$.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 En appliquant le théorème de l'énergie-puissance et en admettant que l'angle α est petit, montrer que $\alpha(t)$ et $p(t)$ sont liés par l'équation différentielle suivante : $J_{eq} \ddot{\alpha}(t) + \mu \dot{\alpha}(t) = \frac{Sp(t)}{k} + m_{S_2} g x_{G_2}$. Exprimer J_{eq} .

Corrigé voir ??.

Exercice 232 – Banc Balafre*

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Objectif L'objectif est de valider les exigences suivantes.

- 2.01 – Couple résistant : le couple résistant exercé par le film d'eau sur le joint (rotor) à 7000 tr min^{-1} est estimé à $C_{\text{res}} = 100 \text{ N m}$.
- 2.02 – loi de commande La vitesse cible maximale $N_C^{\max} = 7000 \text{ tr min}^{-1}$ doit être atteinte en moins de $T_{\text{acc}} = 5 \text{ s}$.
- 2.03 – Risque de décrochage : le couple maximal demandé au moteur en fonctionnement doit rester inférieur à $C_u^{\max}/s = 570 \text{ Nm}$ où $C_u^{\max} = 740 \text{ Nm}$ et $s = 1,3$ est un coefficient de sécurité.

Sans cette partie, nous allons vérifier que le moteur modélisé dans la partie précédente permet de répondre

à l'exigence 2.02 concernant la loi de commande. Nous allons également mettre en évidence la nécessité de réaliser un asservissement de la vitesse du moteur.

Données et hypothèses :

- pendant toute la phase de mise en rotation de la ligne d'arbre, on considérera pour simplifier l'étude, que le couple résistant sur le joint(rotor) est constant et égal à C_{res} ;
- le moteur étant commandé à U_S/f constant, on considérera que le couple moteur (noté C_m) est constant pendant la phase d'accélération;
- le rendement de la liaison pivot réalisée par le palier hydrostatique (double butée) est $\eta_b = 0,95$;
- le rendement de la liaison pivot réalisée par les roulements à billes est $\eta_b = 0,9$;
- le moment d'inertie du rotor moteur est $J_{\text{mot}} = 1,15 \text{ kgm}^2$;
- le moment d'inertie de l'accouplement à l'arbre moteur est négligé;
- plusieurs solutions technologiques (différentes formes internes et différents matériaux) seront testées pour la nouvelle géométrie de joint. Le moment d'inertie maximal du joint (rotor) selon l'axe de rotation est $J_{\text{joint}} = 0,92 \text{ kgm}^2$;
- le moment d'inertie de l'ensemble bda={ butée double + arbre + fusible mécanique} selon l'axe de rotation est $J_{bda} = 0,092 \text{ kg m}^2$.

On considère l'ensemble de la ligne d'arbre (voir figure ??) $\Sigma = \{\text{arbre moteur} + \text{accouplement} + \text{fusible mécanique}\}$. On notera Ω la vitesse de rotation $\Omega(\Sigma/0)$ de la ligne d'arbre par rapport au bâti 0, et J_Σ le moment d'inertie de Σ par rapport à l'axe de rotation du moteur.

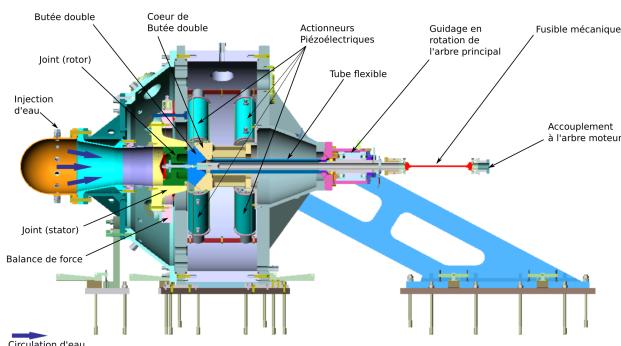


FIGURE 2.8 – Représentation en coupe du banc BALAFRE

Question 1 Exprimer le moment d'inertie J_Σ en fonction des données fournies et calculer sa valeur numérique.

Question 2 Exprimer l'énergie cinétique de l'ensemble Σ par rapport au bâti (noté 0) du banc (fixé au sol).

Question 3 Exprimer la puissance des actions mécaniques extérieures sur Σ dans le mouvement de Σ par rapport à 0.

Question 4 Exprimer la puissance perdue P_{pertes} dans les roulements à billes et dans la butée hydrostatique.

Question 5 Exprimer le théorème de l'énergie cinétique appliquée au mouvement de Σ par rapport à 0. En déduire l'expression de $\frac{d\Omega}{dt}$ en fonction de C_m , C_{res} , η_r , η_b et J_Σ .

Question 6 En explicitant clairement les hypothèses utilisées, expliquer pourquoi l'accélération peut être considérée constante pendant la mise en mouvement de la ligne d'arbre.

Question 7 Déterminer la valeur minimale d'accélération α_{\min} compatible avec le tableau des exigences 2.

Question 8 En déduire la valeur de couple moteur nécessaire pendant cette phase d'accélération.
+ tube flexible + butée double + Joint (rotor)}.

En cas de perturbation de vitesse sur la ligne d'arbre pendant la phase d'accélération, il peut se produire un phénomène instable au niveau du film liquide à l'intérieur du joint testé. Ceci peut se traduire par une perturbation de couple pouvant aller jusqu'à une valeur $C_p = 100 \text{ Nm}$.

Question 9 Déterminer alors la valeur de C_m pour le scénario le plus défavorable.

Corrigé voir ??.

2.9 C3 – Mettre en œuvre une démarche de résolution numérique

2.10 C1 – Proposer une démarche de résolution

2.10.1 Proposer une démarche permettant la détermination d'une action mécanique inconnue ou d'une loi de mouvement – PFS

Exercice 233 – Mouvement T – *

B2-14

B2-15

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Donner le torseur de chacune des actions mécaniques.

Question 3 Simplifier les torseurs dans l'hypothèse des problèmes plans.

Question 4 Proposer une démarche permettant de déterminer l'effort que doit développer le vérin pour maintenir 1 en équilibre.

Exercice 234 – Mouvement R *

B2-14

B2-15

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Donner le torseur de chacune des actions mécaniques.

Question 3 Simplifier les torseurs dans l'hypothèse des problèmes plans.

Question 4 Proposer une démarche permettant de déterminer l'effort que doit développer le moteur pour maintenir 1 en équilibre.

Exercice 235 – Mouvement TT – *

B2-14

B2-15

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Donner le torseur de chacune des actions mécaniques.

Question 3 Simplifier les torseurs dans l'hypothèse des problèmes plans.

Question 4 Proposer une démarche permettant de déterminer les efforts que doivent développer chacun des vérins pour maintenir le mécanisme en équilibre.

Exercice 236 – Mouvement RR *

B2-14

B2-15

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Donner le torseur de chacune des actions mécaniques.

Question 3 Simplifier les torseurs dans l'hypothèse des problèmes plans.

Question 4 Proposer une démarche permettant de déterminer les couples que doivent développer chacun des moteurs pour maintenir le mécanisme en équilibre.

Exercice 237 – Mouvement RT *

B2-14

B2-15

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Donner le torseur de chacune des actions mécaniques.

Question 3 Simplifier les torseurs dans l'hypothèse des problèmes plans.

Question 4 Proposer une démarche permettant de déterminer le couple et l'effort que doivent développer chacun des actionneurs pour maintenir le mécanisme en équilibre.

Exercice 238 – Mouvement RT *

B2-14

B2-15

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Donner le torseur de chacune des actions mécaniques.

Question 3 Simplifier les torseurs dans l'hypothèse des problèmes plans.

Question 4 Proposer une démarche permettant de déterminer le couple et l'effort que doivent développer chacun des actionneurs pour maintenir le mécanisme en équilibre.

Exercice 239 – Mouvement RR 3D **

B2-14

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Donner le torseur de chacune des actions mécaniques.

Question 3 Proposer une démarche permettant de déterminer le couple et l'effort que doivent développer chacun des actionneurs pour maintenir le mécanisme en équilibre.

Exercice 240 – Mouvement RR 3D **

B2-14

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Donner le torseur de chacune des actions mécaniques.

Question 3 Proposer une démarche permettant de déterminer le couple et l'effort que doivent développer chacun des actionneurs pour maintenir le mécanisme en équilibre.

Exercice 241 – Suspension automobile **

B2-14

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Peut-on résoudre complètement le système ? Pourquoi ?

Exercice 242 – Pèse camion **

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe de structure. Définir le nombre d'inconnues statiques.

Question 2 Donner la stratégie permettant de déterminer la valeur de F en fonction de M .

2.10.2 Proposer une démarche permettant la détermination d'une action mécanique inconnue ou d'une loi de mouvement – PFD

Exercice 243 – Mouvement T – *

B2-14
C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer la loi du mouvement de **1** par rapport à \mathcal{R}_0 .

Exercice 244 – Mouvement R *

B2-14
C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer la loi du mouvement de **1** par rapport à \mathcal{R}_0 .

Exercice 245 – Mouvement TT – *

B2-14
C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer les lois de mouvement de **1** et de **2** par rapport à \mathcal{R}_0 .

Exercice 246 – Mouvement RR *

B2-14
C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer les lois de mouvement de **1** et de **2** par rapport à \mathcal{R}_0 .

Exercice 247 – Mouvement RT *

B2-14
C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

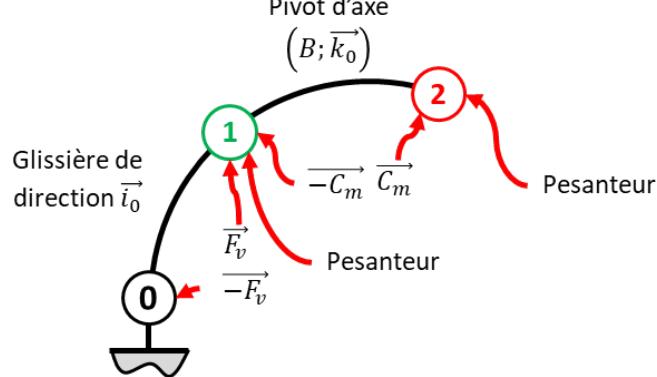
Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer les lois de mouvement de **1** et de **2** par rapport à \mathcal{R}_0 .

Exercice 248 – Mouvement RT *

B2-14
C1-05

Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

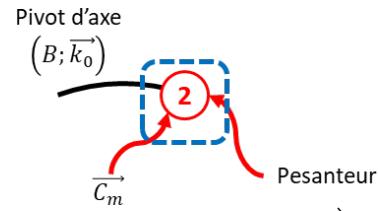


Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer les lois de mouvement de **1** et de **2** par rapport à \mathcal{R}_0 . Ce mécanisme présente deux degrés de liberté indépendants : $\lambda(t)$ et $\theta(t)$. Il est donc nécessaire d'écrire, dans le meilleur des cas, deux équations :

- une équation traduisant la mobilité de **2** par rapport à **1**, soit TMD appliquée à **2** en **B** en projection sur \vec{k}_0 ;
 - une équation traduisant la mobilité de **2+1** par rapport à **0**, soit TRD appliquée à **1+2** en projection sur \vec{i}_0 .
- On isole **2**.

• BAME :

- actions de la liaison pivot $\{\mathcal{T}(1 \rightarrow 2)\}$;
- action du moteur $\{\mathcal{T}(\text{mot} \rightarrow 2)\}$;
- action de la pesanteur $\{\mathcal{T}(\text{pes} \rightarrow 2)\}$.

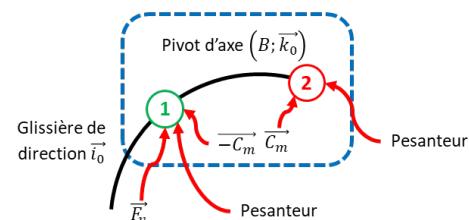


- **Théorème :** on applique le théorème du moment dynamique en B au solide **2** en projection sur \vec{k}_0 : $C_{\text{mot}} + \overline{\mathcal{M}}(B, \text{pes} \rightarrow 2) \cdot \vec{k}_0 = \overline{\delta}(B, 2/0) \cdot \vec{k}_0$.
- **Calcul de la composante dynamique :** considérons le cas où la matrice d'inertie est donnée en C . On a donc $\overline{\delta}(C, 2/0) = \frac{d}{dt} \left[\overline{\sigma}(C, 2/0) \right]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} \left[I_C(2) \overline{\Omega}(2/0) \right]_{\mathcal{R}_0}$. De plus, $\overline{\delta}(B, 2/0) = \overline{\delta}(C, 2/0) + \overline{BC} \wedge \overline{R_d}(2/0)$ et $\overline{R_d}(2/0) = m_2 \overline{\Gamma}(C, 2/0)$.

- **On isole 1+2.**

• BAME :

- actions de la liaison glissière $\{\mathcal{T}(0 \rightarrow 1)\}$;
- action de la pesanteur $\{\mathcal{T}(\text{pes} \rightarrow 1)\}$;
- action de la pesanteur $\{\mathcal{T}(\text{pes} \rightarrow 2)\}$;
- action du vérin $\{\mathcal{T}(\text{ver} \rightarrow 1)\}$;



- **Théorème :** on applique le théorème de la résultante dynamique à l'ensemble **1+2** en projection sur \vec{i}_0 : $\overline{R}(\text{ver} \rightarrow 1) \cdot \vec{i}_0 = \overline{R_d}(1+2/0) \cdot \vec{i}_0$.
- **Calcul de la composante dynamique :** $\overline{R_d}(1+2/0) = \overline{R_d}(1/0) + \overline{R_d}(2/0) = m_1 \overline{\Gamma}(G_1, 1/0) + m_2 \overline{\Gamma}(G_2, 2/0)$.

Exercice 249 – Mouvement RR 3D **

B2-14

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer les loi de mouvement de **1** et de **2** par rapport à \mathcal{R}_0 .

Exercice 250 – Mouvement RR 3D **

B2-14

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer les loi de mouvement de **1** et de **2** par rapport à \mathcal{R}_0 .

Exercice 251 – Mouvement RT – RSG **

B2-14

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer les loi de mouvement de **1** et de **2** par rapport à \mathcal{R}_0 .

2.11 C2 – Mettre en œuvre une démarche de résolution analytique

2.11.1 Déterminer la réponse fréquentielle

Exercice 252 – Ecart*

C2-02 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le diagramme de Bode de la fonction de transfert suivante : $F_1(p) = \frac{15}{1 + 10p}$.

Question 2 Tracer le diagramme de Bode de la fonction de transfert suivante : $F_2(p) = \frac{10}{(1 + 10p)(10 + p)}$.

Question 3 Tracer le diagramme de Bode de la fonction de transfert suivante : $F_3(p) = \frac{40}{p(1 + 300p)}$.

Exercice 253 – Ecart*
C2-02 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le diagramme de Bode de la fonction de transfert suivante : $F_1(p) = \frac{200}{p(1+20p+100p^2)}$.

2.11.2 C2-03 – Déterminer les performances d'un système asservi
Exercice 254 – Valeur finale*
C2-03
Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Déterminer la valeur finale de $s(t)$ lorsque l'entrée est un échelon d'amplitude E_0 .

Question 2 Déterminer la valeur finale de $s(t)$ lorsque l'entrée est une rampe de pente k .

Exercice 255 – Ecart*
C2-03 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Exprimer $\varepsilon(p)$ en fonction de $E(p)$ et $P(p)$.

Question 2 Évaluer la valeur finale de $\varepsilon(t)$ lorsque $E(p)$ est un échelon d'amplitude E_0 et $P(p)$ est un échelon d'amplitude P_0 .

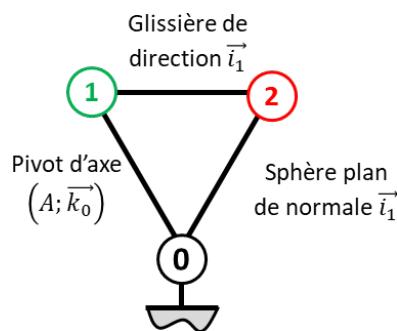
Question 3 Évaluer la valeur finale de $\varepsilon(t)$ lorsque $E(p)$ est un échelon d'amplitude E_0 et $P(p)$ est une rampe de pente P_0 .

Question 4 Évaluer la valeur finale de $\varepsilon(t)$ lorsque $E(p)$ est une rampe de pente E_0 et $P(p)$ est un échelon d'amplitude P_0 .

Question 5 Évaluer la valeur finale de $\varepsilon(t)$ lorsque $E(p)$ est une rampe de pente E_0 et $P(p)$ est une rampe de pente P_0 .

2.11.3 Déterminer les relations entre les grandeurs géométriques ou cinématiques
Exercice 256 – Pompe à piston radial *
C2-06

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.



Question 2 Exprimer $\lambda(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

On a $\overrightarrow{OA} + \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BO} = \overrightarrow{0}$ soit $-e \overrightarrow{i_0} + \lambda \overrightarrow{i_1} - R \overrightarrow{u} = \overrightarrow{0} \Leftrightarrow -e \overrightarrow{i_0} + \lambda(t) \cos \theta(t) \overrightarrow{i_1} + \lambda(t) \sin \theta(t) \overrightarrow{j_0} - R \cos \varphi(t) \overrightarrow{i_0} - R \sin \varphi(t) \overrightarrow{j_0} = \overrightarrow{0}$.

En projetant les expressions sur $\overrightarrow{i_0}$ et $\overrightarrow{j_0}$, on a : $\begin{cases} -e + \lambda(t) \cos \theta(t) - R \cos \varphi(t) = 0 \\ \lambda(t) \sin \theta(t) - R \sin \varphi(t) = 0 \end{cases}$

On cherche à supprimer $\varphi(t)$; donc

$$\begin{cases} -e + \lambda(t) \cos \theta(t) = R \cos \varphi(t) \\ \lambda(t) \sin \theta(t) = R \sin \varphi(t) \end{cases} .$$

En élevant au carré les expressions et en sommant, on obtient $R^2 = (-e + \lambda(t) \cos \theta(t))^2 + \lambda(t)^2 \sin^2 \theta(t) \Rightarrow R^2 = (-e + \lambda(t) \cos \theta(t))^2 + \lambda(t)^2 \sin^2 \theta(t)$
 $\Rightarrow R^2 = e^2 - 2e\lambda(t) \cos \theta(t) + \lambda(t)^2$.

Résolution de l'équation : $\lambda(t)^2 - 2e\lambda(t)\cos\theta(t) + e^2 - R^2 = 0$.

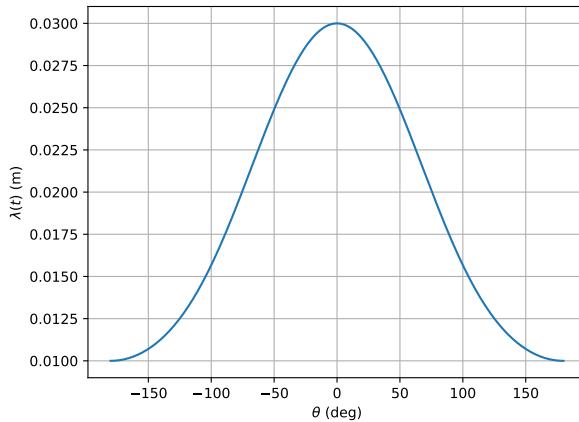
$$\text{On a } \Delta = (-2e \cos \theta(t))^2 - 4(e^2 - R^2) = 4e^2 \cos^2 \theta(t) - 4e^2 + 4R^2.$$

On a donc

$$\begin{aligned}\lambda(t) &= \frac{2e \cos \theta(t) \pm \sqrt{4e^2 \cos^2 \theta(t) - 4e^2 + 4R^2}}{2} \\ &= e \cos \theta(t) \pm \sqrt{e^2 \cos^2 \theta(t) - e^2 + R^2}\end{aligned}$$

Question 3 En utilisant Python, tracer $\lambda(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

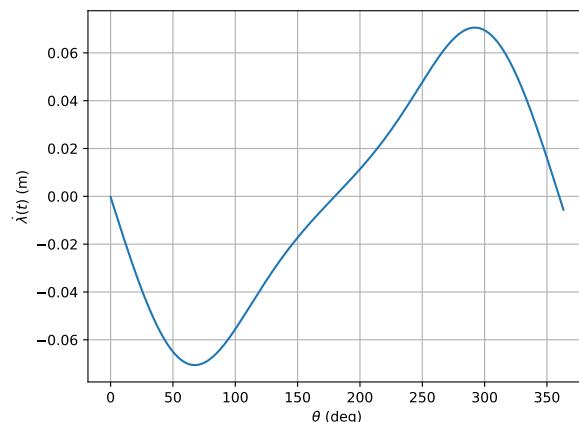
On garde la solution positive et obtient la courbe suivante.



Question 4 Exprimer $\dot{\lambda}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$.

$$\begin{aligned}\text{En dérivant l'expression précédente, on a } \dot{\lambda}_+(t) &= -e \dot{\theta}(t) \sin \theta(t) + \frac{1}{2} (e^2 \cos^2 \theta(t))' (e^2 \cos^2 \theta(t) - e^2 + R^2)^{-\frac{1}{2}} \\ &= -e \dot{\theta}(t) \sin \theta(t) - \frac{e^2 \dot{\theta}(t) \cos \theta(t) \sin \theta(t)}{\sqrt{e^2 \cos^2 \theta(t) - e^2 + R^2}}.\end{aligned}$$

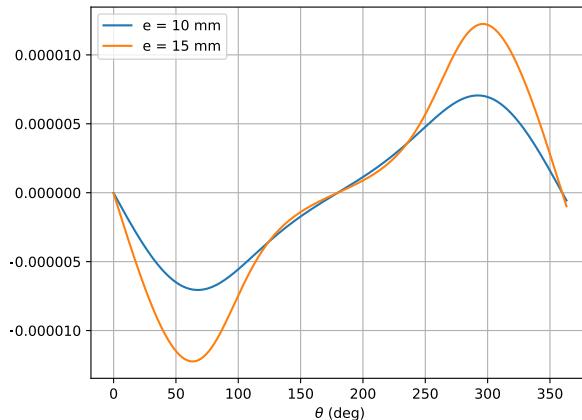
À revoir



Question 5 Exprimer le débit instantané de la pompe.

Le débit instantané de la pompe est donné par $q(t) = S \dot{\lambda}(t)$.

Question 6 En utilisant Python, tracer le débit instantané de la pompe pour un tour de pompe pour $e = 10 \text{ mm}$ et $e = 15 \text{ mm}$.



Question 7 En utilisant Python, tracer le débit instantané de la pompe pour un tour de pompe pour $e = 10\text{ mm}$ pour une pompe à 5 pistons (5 branches **1+2**).

```
def plot_debit5p():
    plt.cla()
    w = 2*m.pi # rad/s (1tr/s)
    les_t = np.linspace(0,6,6000)
    les_theta = w*les_t

    # Calcul de la vitesse instantanée des pistons.
    les_lambda = calc_lambda(les_theta)
    les_lambdap = calc_lambdap_bis(les_t,les_lambda)
    les_lambdap = np.array(les_lambdap)

    S= 1e-4 # Surface en m2

    # 5 courbes de débit décalées d'un cinquième de tour
    les_q1 = S*les_lambdap
    les_q2 = S*les_lambdap[200:]
    les_q3 = S*les_lambdap[400:]
    les_q4 = S*les_lambdap[600:]
    les_q5 = S*les_lambdap[800:]

    # On conserve que les valeurs que sur un tour
    les_q1 = les_q1[:1000]
    les_q2 = les_q2[:1000]
    les_q3 = les_q3[:1000]
    les_q4 = les_q4[:1000]
    les_q5 = les_q5[:1000]
    plt.grid()

    les_t = les_t[:1000]
    les_theta = les_theta[:1000]

    plt.xlabel("$\theta$(deg)")
    plt.ylabel("Débit instantané $m^3s^{-1}$")

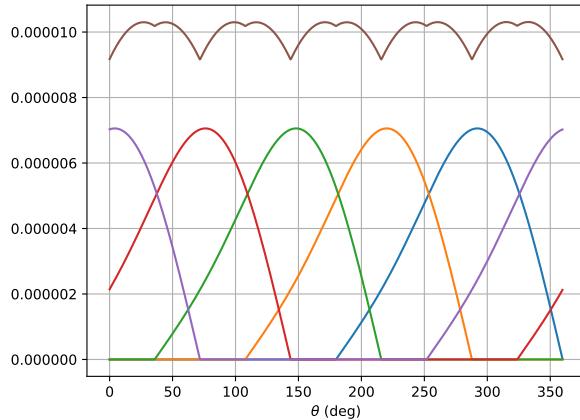
    # On conserve que les valeurs positives (débit)
    for i in range(len(les_q1)):
        if les_q1[i]<0:
            les_q1[i]=0
        if les_q2[i]<0:
            les_q2[i]=0
        if les_q3[i]<0:
            les_q3[i]=0
        if les_q4[i]<0:
            les_q4[i]=0
        if les_q5[i]<0:
```

```

        les_q5[i]=0

plt.plot(np.degrees(les_theta),les_q1)
plt.plot(np.degrees(les_theta),les_q2)
plt.plot(np.degrees(les_theta),les_q3)
plt.plot(np.degrees(les_theta),les_q4)
plt.plot(np.degrees(les_theta),les_q5)

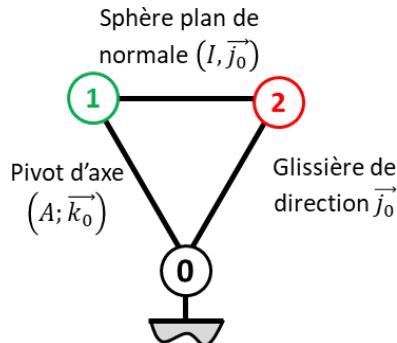
# Le débit instantané est la somme des contributions
plt.plot(np.degrees(les_theta),les_q1+les_q2+les_q3+les_q4+les_q5)
#plt.show()
# plt.savefig("10_05_c.pdf")
    
```



Exercice 257 – Pompe à piston axial *

C2-06

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.



Question 2 Exprimer $\lambda(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

En écrivant la fermeture géométrique, on a $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BI} + \overrightarrow{IC} + \overrightarrow{CA} = \overrightarrow{0}$.

On a donc, $e \overrightarrow{i_0} + R \overrightarrow{j_0} + \mu \overrightarrow{i_0} - \lambda(t) \overrightarrow{j_0} = \overrightarrow{0}$. En projetant l'expression sur $\overrightarrow{j_0}$ (dans ce cas, l'expression suivant $\overrightarrow{i_0}$ n'est pas utile) : $e \sin \theta + R - \lambda(t) = 0$.

On a donc, $\lambda(t) = e \sin \theta + R$.

Question 3 Exprimer $\dot{\lambda}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$.

En dérivant l'expression précédente, on a $\dot{\lambda}(t) = e \dot{\theta}(t) \cos \theta(t)$.

Question 4 On note S la section du piston 2. Exprimer le débit instantané de la pompe.

En notant $q(t)$ le débit instantané, $q(t) = e S \dot{\theta}(t) \cos \theta(t)$.

Question 5 En utilisant Python, tracer le débit instantané de la pompe pour un tour de pompe pour $e = 10 \text{ mm}$ et $R = 10 \text{ mm}$ ainsi que pour $e = 20 \text{ mm}$ et $R = 5 \text{ mm}$. La fréquence de rotation est $\dot{\theta}(t) = 100 \text{ rad s}^{-1}$, la section du piston est donnée par $S = 1 \text{ cm}^2$.

```

#!/usr/bin/env python
# -*- coding: utf-8 -*-

"""11_PompePistonAxial.py"""

__author__ = "Xavier Pessoles"
__email__ = "xpessoles.ptsi@free.fr"

import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
import math as m
from scipy.optimize import newton
from scipy.optimize import fsolve

R = 0.02 # m
e = 0.01 # m

def calc_lambda(theta):
    res= e*np.sin(theta)+R

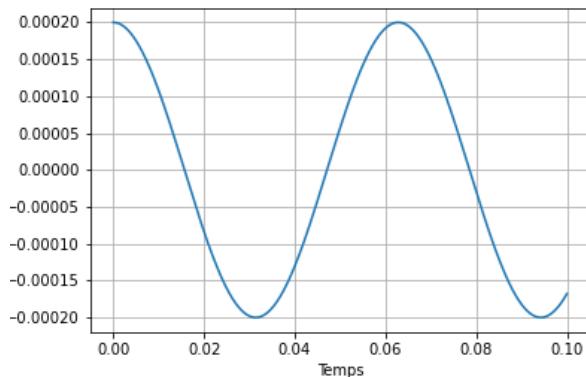
    return res

def calc_lambdap(theta,w):
    res = e*w*np.cos(theta)
    return res

def plot_debit():
    plt.cla()
    w = 100 # rad/s
    les_t = np.linspace(0,0.1,1000)
    les_theta = w*les_t
    global e
    S = 1e-4
    e = 20e-3
    les_q = e*S*w*np.cos(les_theta)
    plt.plot(les_t,les_q)
    plt.xlabel("Temps (s)")
    plt.ylabel("Débit ($m^3/s$)")
    plt.grid()
    plt.savefig("11_02_c.png")
    plt.show()

plot_debit()

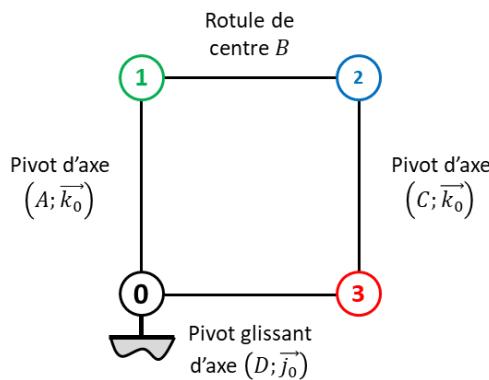
```



Exercice 258 – Système bielle manivelle **

C2-06

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.



Question 2 Exprimer $\lambda(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

En réalisant une fermeture géométrique, on obtient $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} + \overrightarrow{CA} = \overrightarrow{0} \Leftrightarrow R\overrightarrow{i_1} - L\overrightarrow{i_2} - \lambda(t)\overrightarrow{j_0} = \overrightarrow{0}$. On projette alors cette expression dans \mathcal{R}_0 :

$$\begin{cases} R \cos \theta(t) - L \cos \varphi(t) = 0 \\ R \sin \theta(t) - L \sin \varphi(t) - \lambda(t) = 0 \end{cases}.$$

On cherche à éliminer $\varphi(t)$:

$$\begin{cases} R \cos \theta(t) = L \cos \varphi(t) \\ R \sin \theta(t) - \lambda(t) = L \sin \varphi(t) \end{cases}.$$

En élevant au carré, on a donc

$$\begin{cases} R^2 \cos^2 \theta(t) = L^2 \cos^2 \varphi(t) \\ (R \sin \theta(t) - \lambda(t))^2 = L^2 \sin^2 \varphi(t) \end{cases}.$$

En conséquence, $R^2 \cos^2 \theta(t) + (R \sin \theta(t) - \lambda(t))^2 = L^2$ et $(R \sin \theta(t) - \lambda(t))^2 = L^2 - R^2 \cos^2 \theta(t) \Rightarrow \lambda(t) = \pm \sqrt{L^2 - R^2 \cos^2 \theta(t)} + R \sin \theta(t)$.

Question 3 Exprimer $\dot{\lambda}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$.

$$\dot{\lambda}(t) = \pm \left(\frac{R^2 \dot{\theta}(t) \cos \theta(t) \sin \theta(t)}{\sqrt{L^2 - R^2 \cos^2 \theta(t)}} \right) + \dot{\theta}(t) R \cos \theta(t)$$

Question 4 En utilisant Python, tracer la vitesse du piston en fonction du temps. La fréquence de rotation est $\dot{\theta}(t) = 100 \text{ rad s}^{-1}$, on prendra $R = 10 \text{ mm}$ et $L = 20 \text{ mm}$ puis $L = 30 \text{ mm}$.

```
#!/usr/bin/env python
# -*- coding: utf-8 -*-

"""12_BielleManivelle.py"""
__author__ = "Xavier Pessoles"
__email__ = "xpessoles.ptsi@free.fr"

import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
import math as m
from scipy.optimize import newton
from scipy.optimize import fsolve

R = 0.01 # m
L = 0.03 # m
w = 100

def calc_lambda(theta):
    #res = R*np.sin(theta)
    #print(L*L-R*R*np.cos(theta)*np.cos(theta))
    #res = res + np.sqrt(L*L-R*R*np.cos(theta)*np.cos(theta))
    res = np.sqrt(L*L-R*R*np.cos(theta)*np.cos(theta))+R*np.sin(theta)
    return res

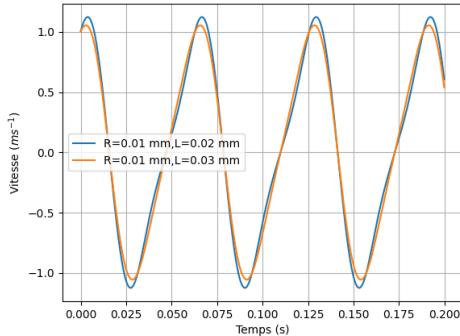
def plot_lambda():
    les_theta=np.linspace(-2*np.pi,2*np.pi,1000)
    les_l = [calc_lambda(x) for x in les_theta]
    plt.grid()
    plt.xlabel("Temps (s)")

    plt.show()
```

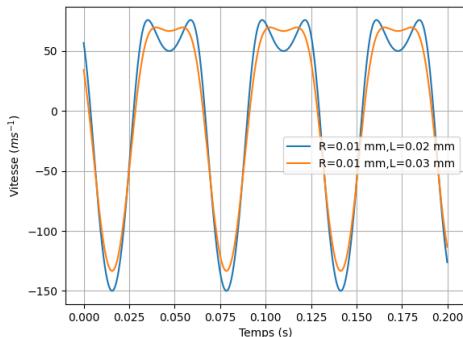
```

plt.ylabel("Vitesse ${m.s^{-1}}$")
plt.plot(les_theta,les_l,label=str(R)+str(L)+" mm")
plt.legend()
plt.show()

plot_lambda()
    
```



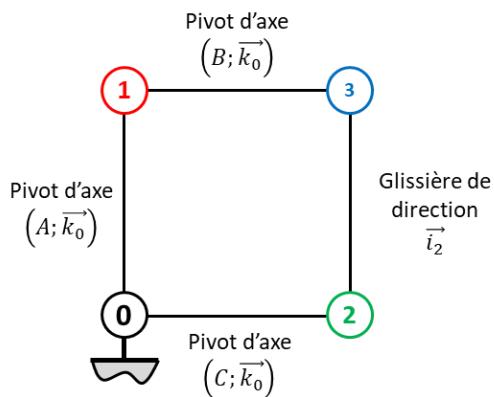
Question 5 En utilisant Python, tracer l'accélération du piston en fonction du temps en utilisant les mêmes valeurs que dans la question précédente. On utilisera une dérivation numérique.



Exercice 259 – Pompe oscillante *

C2-06

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.



Question 2 Exprimer $\lambda(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

En réalisant une fermeture géométrique, on a $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} + \overrightarrow{CA} = \overrightarrow{0} \Leftrightarrow R \overrightarrow{i_1} - \lambda(t) \overrightarrow{i_2} + H \overrightarrow{j_0} = \overrightarrow{0}$.

En projetant cette expression dans le repère \mathcal{R}_0 , on a $R(\cos \theta(t) \overrightarrow{i_0} + \sin \theta(t) \overrightarrow{j_0}) - \lambda(t)(\cos \varphi(t) \overrightarrow{i_0} + \sin \varphi(t) \overrightarrow{j_0}) + H \overrightarrow{j_0} = \overrightarrow{0}$.

On obtient alors les équations scalaires suivantes : $\begin{cases} R \cos \theta(t) - \lambda(t) \cos \varphi(t) = 0 \\ R \sin \theta(t) - \lambda(t) \sin \varphi(t) + H = 0 \end{cases}$.

On cherche à supprimer $\varphi(t)$, on va donc isoler la variable : $\begin{cases} \lambda(t) \cos \varphi(t) = R \cos \theta(t) \\ \lambda(t) \sin \varphi(t) = R \sin \theta(t) + H \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \lambda(t)^2 \cos^2 \varphi(t) = R^2 \cos^2 \theta(t) \\ \lambda(t)^2 \sin^2 \varphi(t) = (R \sin \theta(t) + H)^2 \end{cases}$

En sommant les expressions, on a : $\lambda(t)^2 = R^2 \cos^2 \theta(t) + (R \sin \theta(t) + H)^2$.

Au final, $\lambda(t)^2 = R^2 + H^2 + 2HR \sin \theta(t)$ et

$$\lambda(t) = \pm \sqrt{R^2 + H^2 + 2HR \sin \theta(t)}$$

Question 3 Exprimer $\dot{\lambda}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$.

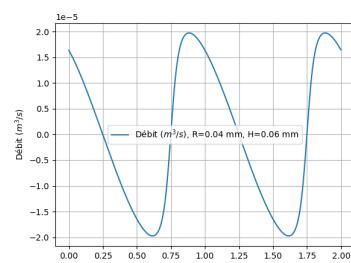
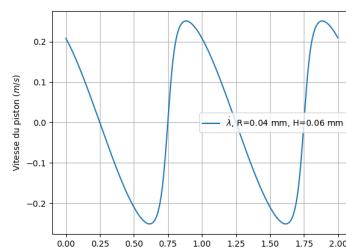
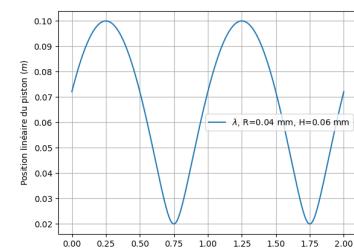
En dérivant l'expression obtenue à la question précédente, on obtient

$$\dot{\lambda}(t) = \frac{1}{2} (-2HR\dot{\theta}(t)\cos\theta(t))(R^2 + H^2 + 2HR\sin\theta(t))^{-\frac{1}{2}}$$

Question 4 Exprimer le débit instantané de la pompe.

On note q le débit instantané de la pompe. On a $q(t) = S\dot{\lambda}(t)$ avec S la section du piston 3.

Question 5 En utilisant Python, donner le débit instantané de la pompe pour un tour de pompe pour un piston de diamètre $D = 10$ mm.



```

#!/usr/bin/env python
# -*- coding: utf-8 -*-

"""13_TransfoMouvement.py"""

__author__ = "Xavier_Pessoles"
__email__ = "xpressoles@lamartin.fr"

import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
import math as m

R = 0.04 # m
H = 0.06 # m
D = 10e-3 # 10 mm

w = 60 # tours /min
w = w*2*m.pi/60 # rad/s

def calc_lambda(theta):
    res = R*R+H*H+2*H*R*np.sin(theta)
    return np.sqrt(res)

def calc_lambdap(theta):
    res = -H*R*w*np.cos(theta)*np.power(R*R+H*H+2*H*R*np.sin(theta), -0.5)
    return np.sqrt(res)

def calc_lambdap_bis(les_t, les_lambda):
    les_lambda_p = []
    for i in range(len(les_t)-1):
        les_lambda_p.append((les_lambda[i+1]-les_lambda[i])/(les_t[i+1]-les_t[i]))
    return les_lambda_p

def plot_lambda():

    # Calcul des paramètres
    R = 0.04
    H = 0.06
    D = 10e-3
    w = 60
    les_t = np.linspace(0, 2, 1000)
    les_lambda = calc_lambda(les_t)
    les_lambdap = calc_lambdap(les_t)
    les_lambda_p = calc_lambdap_bis(les_t, les_lambda)

    # Plot
    plt.figure()
    plt.subplot(3, 1, 1)
    plt.plot(les_t, les_lambda)
    plt.title("Position linéaire du piston (m) en fonction du temps")
    plt.xlabel("Temps (s)")
    plt.ylabel("Position linéaire du piston (m)")

    plt.subplot(3, 1, 2)
    plt.plot(les_t, les_lambdap)
    plt.title("Vitesse du piston (m/s) en fonction du temps")
    plt.xlabel("Temps (s)")
    plt.ylabel("Vitesse du piston (m/s)")

    plt.subplot(3, 1, 3)
    plt.plot(les_t, les_lambda_p)
    plt.title("Débit (m³/s) en fonction du temps")
    plt.xlabel("Temps (s)")
    plt.ylabel("Débit (m³/s)")

    plt.tight_layout()
    plt.show()

```

```

les_t = np.linspace(0,2,1000)
les_theta = w*les_t
les_lambda = calc_lambda(les_theta)
plt.grid()
plt.xlabel("Temps(s)")
plt.ylabel("Position linéaire du piston ($m$)")
plt.plot(les_t,les_lambda,label=str("$\lambda$, $R=")+str(R)+" mm, "+str("H=")+str(H)+" mm")
plt.legend()
plt.show()

def plot_lambdap():
    les_t = np.linspace(0,2,1000)
    les_theta = w*les_t
    les_lambda = calc_lambda(les_theta)
    les_lambdap = calc_lambdap(les_theta)
    plt.grid()
    plt.xlabel("Temps(s)")
    plt.ylabel("Vitesse du piston ($m/s$)")
    #plt.plot(les_t,les_lambdap,label=str("\dot{\lambda}$, $R=")+str(R)+" mm, "+str("H=")+str(H)+" mm"))

    les_lambdap_bis = calc_lambdap_bis(les_t,les_lambda)
    plt.plot(les_t[:-1],les_lambdap_bis,label=str("\dot{\lambda}$, $R=")+str(R)+" mm, "+str("H=")+str(H)+" mm"))

    plt.legend()
    plt.show()

def plot_debit():
    les_t = np.linspace(0,2,1000)
    les_theta = w*les_t
    les_lambda = calc_lambda(les_theta)
    les_lambdap = calc_lambdap(les_theta)
    plt.grid()
    plt.xlabel("Temps(s)")
    plt.ylabel("Débit ($m^3/s$)")
    #plt.plot(les_t,les_lambdap,label=str("\dot{\lambda}$, $R=")+str(R)+" mm, "+str("H=")+str(H)+" mm"))

    les_lambdap_bis = calc_lambdap_bis(les_t,les_lambda)
    for i in range(len(les_lambdap_bis)):
        les_lambdap_bis[i]=les_lambdap_bis[i]*np.pi*D*D/4

    plt.plot(les_t[:-1],les_lambdap_bis,label=str("Débit ($m^3/s$), $R=")+str(R)+" mm, "+str("H=")+str(H)+" mm")

    plt.legend()
    plt.show()

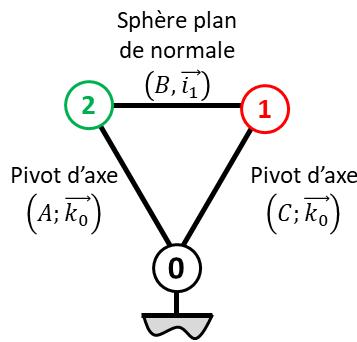
#plot_lambda()
#plot_lambdap()
plot_debit()

```

Exercice 260 – Barrière Sympact *

C2-06

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.


Question 2 Exprimer $\varphi(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

On a $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} + \overrightarrow{CA} = \overrightarrow{0}$ soit $\lambda(t)\overrightarrow{i_2} - R\overrightarrow{i_1} - h\overrightarrow{j_0} = \overrightarrow{0}$.

En exprimant l'équation vectorielle dans le repère \mathcal{R}_0 , on a $\lambda(t)(\cos \varphi(t)\overrightarrow{i_0} + \sin \varphi(t)\overrightarrow{j_0}) - R(\cos \theta(t)\overrightarrow{i_0} + \sin \theta(t)\overrightarrow{j_0}) - h\overrightarrow{j_0} = \overrightarrow{0}$.

On a alors $\begin{cases} \lambda(t)\cos \varphi(t) - R\cos \theta(t) = 0 \\ \lambda(t)\sin \varphi(t) - R\sin \theta(t) - h = 0 \end{cases}$

soit $\begin{cases} \lambda(t)\cos \varphi(t) = R\cos \theta(t) \\ \lambda(t)\sin \varphi(t) = R\sin \theta(t) + h \end{cases}$.

En faisant le rapport des équations, on a donc : $\tan \varphi(t) = \frac{R\sin \theta(t) + h}{R\cos \theta(t)}$ (pour $\theta(t) \neq \frac{\pi}{2} \text{ mod } \pi$).

Question 3 Exprimer $\dot{\varphi}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$.

On a : $\varphi(t) = \arctan\left(\frac{R\sin \theta(t) + h}{R\cos \theta(t)}\right)$.

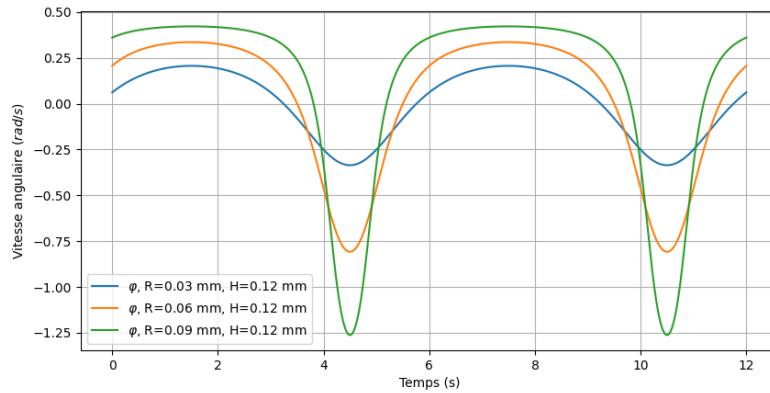
Pour commencer, $(R\sin \theta(t) + h)' = R\dot{\theta}(t)\cos \theta(t)$ et $(R\cos \theta(t))' = -R\dot{\theta}(t)\sin \theta(t)$.

$$\begin{aligned} \text{De plus, } & \left(\frac{R\sin \theta(t) + h}{R\cos \theta(t)}\right)' \\ &= \frac{R\dot{\theta}(t)\cos \theta(t)R\cos \theta(t) + R\dot{\theta}(t)\sin \theta(t)(R\sin \theta(t) + h)}{R^2 \cos^2 \theta(t)} \\ &= \frac{R^2 \dot{\theta}(t)\cos^2 \theta(t) + R\dot{\theta}(t)\sin \theta(t)(R\sin \theta(t) + h)}{R^2 \cos^2 \theta(t)} \\ &= \frac{R\dot{\theta}(t)\cos^2 \theta(t) + R\sin^2 \theta(t)\dot{\theta}(t) + h\dot{\theta}(t)\sin \theta(t)}{R\cos^2 \theta(t)} \\ &= \dot{\theta}(t) \frac{R + h\sin \theta(t)}{R\cos^2 \theta(t)}. \end{aligned}$$

Au final,

$$\begin{aligned} \dot{\varphi}(t) &= \frac{\dot{\theta}(t) \frac{R + h\sin \theta(t)}{R\cos^2 \theta(t)}}{1 + \left(\frac{R\sin \theta(t) + h}{R\cos \theta(t)}\right)^2} \frac{\dot{\theta}(t) \frac{R + h\sin \theta(t)}{R\cos^2 \theta(t)}}{1 + \frac{(R\sin \theta(t) + h)^2}{R^2 \cos^2 \theta(t)}}. \\ \dot{\varphi}(t) &= R^2 \cos^2 \theta(t) \frac{\dot{\theta}(t) \frac{R + h\sin \theta(t)}{R\cos^2 \theta(t)}}{R^2 \cos^2 \theta(t) + \frac{(R\sin \theta(t) + h)^2}{R^2 \cos^2 \theta(t)}} = \frac{R\dot{\theta}(t)(R + h\sin \theta(t))}{R^2 \cos^2 \theta(t) + (R\sin \theta(t) + h)^2}. \\ \dot{\varphi}(t) &= \frac{R\dot{\theta}(t)(R + h\sin \theta(t))}{R^2 \cos^2 \theta(t) + R^2 \sin^2 \theta(t) + h^2 + 2Rh\sin \theta(t)} = \frac{R\dot{\theta}(t)(R + h\sin \theta(t))}{R^2 + h^2 + 2Rh\sin \theta(t)}. \end{aligned}$$

Question 4 En utilisant Python, tracer $\dot{\varphi}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$. On considérera que la fréquence de rotation de la pièce 1 est de 10 tours par minute.



```

#!/usr/bin/env python
# -*- coding: utf-8 -*-

"""14_Sympact.py"""

__author__ = "Xavier Pessoles"
__email__ = "xpessoles.ptsi@free.fr"

import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
import math as m
from scipy.optimize import newton
from scipy.optimize import fsolve

R = 0.03 # m
H = 0.12 # m
w = 10 # tours /min
w = 10*2*m.pi/60 # rad/s

def calc_phi(theta):
    num = R*np.sin(theta)+H
    den = R*np.cos(theta)
    return np.arctan2(num,den)

def calc_phip(theta):
    num = R*w*(R+H*np.sin(theta))
    den = R*R+H*H+2*R*H*np.sin(theta)
    return np.arctan2(num,den)

def plot_phi():
    les_t = np.linspace(0,12,1000)
    les_theta = w*les_t
    les_phi = calc_phi(les_theta)
    plt.grid()
    plt.xlabel("Temps(s)")
    plt.ylabel("Position angulaire($rad$)")
    #plt.plot(les_t,les_theta,label=str("$\theta$, R="+str(R)+" mm, H="+str(H)+" mm"))
    plt.plot(les_t,les_phi,label=str("$\varphi$, R="+str(R)+" mm, H="+str(H)+" mm"))
    plt.legend()
    plt.show()

def plot_phip():
    les_t = np.linspace(0,12,1000)
    les_theta = w*les_t
    les_phip = calc_phip(les_theta)

    plt.grid()
    plt.xlabel("Temps(s)")
    plt.ylabel("Vitesse angulaire($rad/s$)")

```

```

plt.plot(les_t,les_theta,label=str("$\theta$, R=")+str(R)+" mm,"+str("H=")+str(H)+" mm")
plt.plot(les_t,les_phi,label=str("$\varphi$, R=")+str(R)+" mm,"+str("H=")+str(H)+" mm")
plt.legend()
plt.show()

for R in [0.03,0.06,0.09]:
    plot_phi()
    
```

Exercice 261 – Barrière Sympact avec galet **

B2-13

C2-05

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Exprimer $\varphi(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

Question 3 Exprimer $\dot{\varphi}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$.

Question 4 En utilisant la condition de roulement sans glissement au point I, déterminer $\gamma(t)$ et $\dot{\gamma}(t)$.

Question 5 En utilisant Python, tracer $\dot{\varphi}(t)$ en fonction de $\theta(t)$. On considérera que la fréquence de rotation de la pièce 1 est de 10 tours par minute.

Exercice 262 – Poussoir *

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Exprimer $\mu(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

Question 3 Exprimer $\dot{\mu}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$.

Question 4 En utilisant Python, tracer $\dot{\mu}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$. On considérera que la fréquence de rotation de la pièce 1 est de 10 tours par minute.

Exercice 263 – Système 4 barres **

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Exprimer $\theta_1(t)$ en fonction de $\theta_4(t)$.

Question 3 Exprimer $\dot{\theta}_1(t)$ en fonction de $\dot{\theta}_4(t)$.

Question 4 En utilisant Python, tracer $\dot{\theta}_1(t)$ en fonction de $\dot{\theta}_4(t)$. On considérera que la fréquence de rotation de la pièce 1 est de 10 tours par minute.

Exercice 264 – Maxpid ***

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Par ailleurs $a = 107,1 \text{ mm}$, $b = 80 \text{ mm}$, $c = 70 \text{ mm}$, $d = 80 \text{ mm}$. Le pas de la vis est de 4 mm.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Exprimer $\theta(t)$ en fonction de $\lambda(t)$.

Question 3 Exprimer $\dot{\theta}(t)$ en fonction de $\dot{\lambda}(t)$.

Question 4 Exprimer $\dot{\theta}(t)$ en fonction de $\omega(t)$, vitesse de rotation du rotor moteur 2 par rapport au stator 1.

Question 5 En utilisant Python, tracer $\dot{\theta}(t)$ en fonction de $\omega(t)$. On considérera que la fréquence de rotation de la pièce 2 par rapport à 1 est de 500 tours par minute.

Exercice 265 – Variateur de Graham***

D'après ressources de Michel Huguet.

B2-13
C2-05
C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.
Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 En exprimant que 2 roule sans glisser sur 4 au point I, déterminer ω en fonction de ω_1 , d et λ .

Question 3 Quelle relation obtient-on entre ω_1 , ω_3 et ω en exprimant l'engrenement des deux roues dentées ? (c'est à dire que 2 et 3 roulent sans glisser l'un sur l'autre en J).

Question 4 En déduire le rapport de variation $\frac{\omega_3}{\omega_1}$ du mécanisme en fonction de λ , d_2 , d_3 et d .

Question 5 Tracer la courbe représentative du rapport de variation $\frac{\omega_3}{\omega_1}$ du mécanisme en fonction de λ , sachant que $\frac{n}{n_3} = \frac{d_1}{d_3}$, $d = 55$ mm et que λ varie entre $\lambda_{mini} = 12$ mm et la valeur $\lambda_{maxi} = 23$ mm.

Exercice 266 – Variateur à billes *****
B2-13
C2-05
C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.
Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer la loi entrée – sortie.

Exercice 267 – Fauteuil Roulant *
B2-13
C2-05
C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.
Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer les relations issues de la fermeture géométrique liant les paramètres γ , β et $\lambda(t)$.

Question 3 En déduire l'expression de γ en fonction de β .

2.11.4 Déterminer les relations entre les grandeurs géométriques ou cinématiques
Exercice 268 – Train simple *
A3-05
C2-06
Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer $\frac{\omega_{3/0}}{\omega_{1/0}}$ en fonction du nombre de dents des roues dentées.

 On a $\frac{\omega_{3/0}}{\omega_{1/0}} = -\frac{Z_1}{Z_3}$.

Question 3 Donner une relation géométrique entre Z_1 , Z_2 et Z_3 permettant de garantir le fonctionnement du train d'engrenages.

 On a $Z_3 = 2Z_2 + Z_1$.

Exercice 269 – Train simple *
A3-05
C2-06
Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer $\frac{\omega_{4/0}}{\omega_{1/0}}$ en fonction du nombre de dents des roues dentées.

 On a $\frac{\omega_{4/0}}{\omega_{1/0}} = -\frac{Z_1Z_{22}}{Z_4Z_{21}}$.

Question 3 Donner une relation géométrique entre Z_1 , Z_{21} , Z_{22} et Z_4 permettant de garantir le fonctionnement du train d'engrenages.

On a $Z_1 + Z_{21} + Z_{22} = Z_4$.

Exercice 270 – Train simple *

A3-05

C2-06

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer $\frac{\omega_{4/0}}{\omega_{1/0}}$ en fonction du nombre de dents des roues dentées.

On a $\frac{\omega_{4/0}}{\omega_{1/0}} = \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_4 Z_{21}}$.

Exercice 271 – Train simple *

A3-05

C2-06

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer $\frac{\omega_{4/0}}{\omega_{1/0}}$ en fonction du nombre de dents des roues dentées.

On a $\frac{\omega_{4/0}}{\omega_{1/0}} = \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_4 Z_{21}}$.

Exercice 272 – Cheville robot NAO*

A3-05

C2-06

Question 1 Quels doivent être les rapports de réductions des transmissions par engrenage afin de respecter les exigences 1.1.1.1 et 1.1.1.2?

D'après le diagramme de définition des blocs et le diagramme des exigences, les rapports de transmission doivent être :

- pour l'axe de tangage : $\frac{N_{\text{moteur}}}{N_{\text{Tangage}}} = 138,33$ au minimum;
- pour l'axe de roulis : $\frac{N_{\text{moteur}}}{N_{\text{Roulis}}} = 197,61$ au minimum.

Question 2 Dans le cas de l'axe de tangage, remplir le tableau suivant :

Roue dentée	Module	Nb dents	Diamètre (mm)
Pignon 03 20	0,3	20	6
Mobile Inf1 Roue	0,3	80	24
Mobile Inf1 Pignon	0,4	25	10
Mobile Inf2 Roue	0,4	47	18,8
Mobile Inf2 Pignon	0,4	12	4,8
Mobile Inf4 Roue	0,4	58	23,2
Mobile Inf4 Pignon	0,7	10	7
Roue de sortie	0,7	36	25,2

Question 3 Dans le cas de l'axe de tangage, déterminer le diamètre de chaque roue dentée.

Question 4 Dans le cas de l'axe de tangage, réaliser le schéma cinématique minimal.

Question 5 Calculer le rapport de transmission de la chaîne de transmission de l'axe de tangage ? L'exigence 1.1.1.2 est-elle respectée ? Si non, quelle(s) solution(s) de remédiation pourrait-on proposer ?

$$R_T = (-1)^n \frac{80 \cdot 47 \cdot 58 \cdot 36}{20 \cdot 25 \cdot 12 \cdot 10} = 130,85$$

Ceci est inférieur à ce qui est préconisé par le cahier des charges.

Pour respecter le cahier des charges, on peut :

- choisir un autre moteur;
- changer le nombre de dents d'une des roues. Il suffirait pour cela que, par exemple, la roue de sortie comporte 39 dents.

Question 6 Calculer le rapport de transmission de la chaîne de transmission de l'axe de roulis ? L'exigence 1.1.1.1 est-elle respectée ? Si non, quelle(s) solution(s) de remédiation pourrait-on proposer ?

Le rapport de transmission du second train est de 201,3 ce qui est compatible avec le cahier des charges.

Exercice 273 – Train simple *

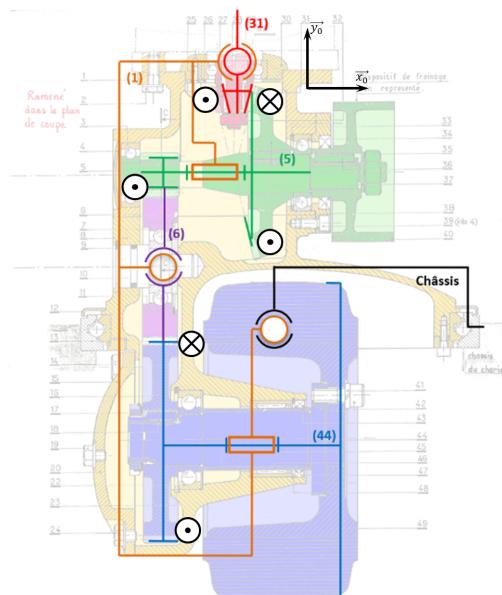
D'après Florestan Mathurin.

A3-05

C2-06

Question 1 Identifier les classes d'équivalence cinématique sur le dessin d'ensemble.

Question 2 Construire le schéma cinématique du réducteur dans le même plan que le dessin.



La vitesse de rotation de la roue est donc de $53,33 \text{ tr min}^{-1}$ soit $5,59 \text{ rad s}^{-1}$. On en déduit la vitesse du véhicule : $5,59 \times 0,15 = 0,84 \text{ m s}^{-1} \simeq 3 \text{ km h}^{-1}$.

Exercice 274 – Train simple *

A3-05

C2-06

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer $\frac{\omega_{3/0}}{\omega_{1/0}}$ en fonction du nombre de dents des roues dentées.

$$\text{En bloquant le porte satellite, on a : } \frac{\omega_{03}}{\omega_{13}} = -\frac{Z_1}{Z_0}. \text{ On a donc, } \frac{\omega_{03}}{\omega_{10} + \omega_{03}} = -\frac{Z_1}{Z_0}$$

$$\Leftrightarrow \frac{\omega_{30}}{\omega_{30} - \omega_{10}} = -\frac{Z_1}{Z_0} \Leftrightarrow \omega_{30} = -\frac{Z_1}{Z_0} \omega_{30} + \frac{Z_1}{Z_0} \omega_{10} \Leftrightarrow \omega_{30} \left(1 + \frac{Z_1}{Z_0}\right) = \frac{Z_1}{Z_0} \omega_{10} \Leftrightarrow \omega_{30} = \frac{Z_1}{Z_0 + Z_1} \omega_{10}.$$

Exercice 275 – Train simple *

A3-05

C2-06

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer ω_{40} en fonction de ω_{30} et ω_{10} .

$$\text{En bloquant le porte satellite, on a : } \frac{\omega_{43}}{\omega_{13}} = -\frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4}. \text{ On a donc, } \frac{\omega_{40} + \omega_{03}}{\omega_{10} + \omega_{03}} = -\frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} \Leftrightarrow \omega_{40} + \omega_{03} = -\frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} (\omega_{10} + \omega_{03})$$

$$\Leftrightarrow \omega_{40} = -\frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} (\omega_{10} + \omega_{03}) - \omega_{03} \Leftrightarrow \omega_{40} = -\frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} (\omega_{10} + \omega_{03}) + \omega_{30} \Leftrightarrow \omega_{40} = -\frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} \omega_{10} + \omega_{30} \left(1 + \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4}\right).$$

Question 3 On suppose que ω_{40} est bloqué. Exprimer le rapport $\frac{\omega_{30}}{\omega_{10}}$.

$$0 = -\frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} \omega_{10} + \omega_{30} \left(1 + \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4}\right)$$

$$\Leftrightarrow \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} \omega_{10} = \omega_{30} \left(1 + \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4}\right)$$

$$\Leftrightarrow \frac{\omega_{30}}{\omega_{10}} = \frac{\frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4}}{1 + \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4}} = \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4 + Z_1 Z_{22}}.$$

Exercice 276 – Train simple *

A3-05

C2-06

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer ω_{40} en fonction de ω_{30} et ω_{10} .

$$\text{En bloquant le porte satellite, on a : } \frac{\omega_{43}}{\omega_{13}} = \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4}. \text{ On a donc, } \frac{\omega_{40} + \omega_{03}}{\omega_{10} + \omega_{03}} = \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} \Leftrightarrow \omega_{40} + \omega_{03} = \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} (\omega_{10} + \omega_{03})$$

$$\Leftrightarrow \omega_{40} = \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} (\omega_{10} - \omega_{30}) + \omega_{30} \Leftrightarrow \omega_{40} = \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} \omega_{10} + \left(1 - \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4}\right) \omega_{30}.$$

Question 3 On suppose que ω_{40} est bloqué. Exprimer le rapport $\frac{\omega_{30}}{\omega_{10}}$.

$$\Leftrightarrow 0 = \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} \omega_{10} + \left(1 - \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4}\right) \omega_{30} \Leftrightarrow \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} \omega_{10} = -\left(1 - \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4}\right) \omega_{30} \Leftrightarrow \frac{\omega_{30}}{\omega_{10}} = \frac{\frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4}}{\frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} - 1} = \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_1 Z_{22} - Z_{21} Z_4}.$$

Exercice 277 – Train simple *

A3-05

C2-06

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer ω_{40} en fonction de ω_{30} et ω_{10} .

En bloquant le porte satellite, on a : $\frac{\omega_{43}}{\omega_{13}} = \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4}$. On a donc, $\frac{\omega_{40} + \omega_{03}}{\omega_{10} + \omega_{03}} = \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} \Leftrightarrow \omega_{40} + \omega_{03} = \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} (\omega_{10} + \omega_{03})$
 $\Leftrightarrow \omega_{40} = \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} (\omega_{10} - \omega_{30}) + \omega_{30} \Leftrightarrow \omega_{40} = \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} \omega_{10} + \left(1 - \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4}\right) \omega_{30}$.

Question 3 On suppose que ω_{40} est bloqué. Exprimer le rapport $\frac{\omega_{30}}{\omega_{10}}$.

$$\Leftrightarrow 0 = \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} \omega_{10} + \left(1 - \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4}\right) \omega_{30} \Leftrightarrow \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} \omega_{10} = -\left(1 - \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4}\right) \omega_{30} \Leftrightarrow \frac{\omega_{30}}{\omega_{10}} = \frac{\frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4}}{\frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} - 1} = \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_1 Z_{22} - Z_{21} Z_4}.$$

Exercice 278 – Poulie Redex * D'après ressources de Stéphane Genouël.

A3-05

C2-06

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer littéralement, en fonction des nombres de dents, la loi E/S du système (c'est-à-dire le rapport de transmission).

On cherche $\frac{\omega_{30}}{\omega_{10}}$. En bloquant le porte satellite 1, on a $\frac{\omega_{31}}{\omega_{01}} = \frac{Z_0 Z_2}{Z'_2 Z_3}$. En décomposant les vitesses, on a : $\frac{\omega_{30} - \omega_{10}}{\omega_{10}} = -\frac{Z_0 Z_2}{Z'_2 Z_3} \Leftrightarrow \omega_{30} - \omega_{10} = -\frac{Z_0 Z_2}{Z'_2 Z_3} \omega_{10} \Leftrightarrow \omega_{30} = \left(1 - \frac{Z_0 Z_2}{Z'_2 Z_3}\right) \omega_{10} \Leftrightarrow \frac{\omega_{30}}{\omega_{10}} = 1 - \frac{Z_0 Z_2}{Z'_2 Z_3}$.
 AN : $\frac{\omega_{30}}{\omega_{10}} = 1 - \frac{49 \times 34}{31 \times 46} = -0,17$.

Exercice 279 – Train simple *

A3-05

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Donner les rapports de chacun des 4 étages de réduction.

Exercice 280 – Centrifugeuse des boues *

A3-05

C2-06

Question 1 Déterminer la fréquence de rotation de la vis (par rapport au bâti) lors de la phase de lancement.

Exercice 281 – Train simple * D'après documentation F Mazet.

A3-05

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Déterminer la relation entre $\omega(1/0)$ et v .

Exercice 282 – Train simple *

A3-05

C2-06

Question 1 Déterminer la relation entre $\omega(1/0)$, $\omega(3/0)$ et $\omega(4/0)$.

Question 2 Montrer que la relation entre la rotation du moteur hydraulique et le moteur Man peut se mettre sous la forme : $\frac{\omega(Mh/0)}{\omega(Mm/0)} = -\frac{Ax}{BR_p y + Cx}$ où on explicitera A, B et C.

On cherche une relation entre $\omega_{Mh/0}$, $\omega_{Ph/0}$ et $\omega_{Mm/0}$ (avec Mm et 4 même classe d'équivalence). Pour cela, on va d'abord rechercher une relation entre $\omega(3/0)$, $\omega(4/0)$ et $\omega(1/0)$.

Bloquons le porte satellite 4, directement lié au moteur Mm. On est alors en présence d'un réducteur simple d'entrée $\omega(1/4)$ et de sortie $\omega(3/4)$. On a donc : $\frac{\omega(3/4)}{\omega(1/4)} = -\frac{R_{12}}{R_{32}}$.

En libérant le porte satellite, on a donc : $\frac{\omega(3/4)}{\omega(1/4)} = \frac{\omega(3/0) - \omega(4/0)}{\omega(1/0) - \omega(4/0)} = -\frac{R_{12}}{R_{32}} \Leftrightarrow R_{32} \omega(3/0) + R_{12} \omega(1/0) = \omega(4/0)(R_{12} + R_{32})$

On a donc, $R_{32} \omega(3/0) + R_{12} \omega(1/0) = \omega(Mm/0)(R_{12} + R_{32})$.

Par ailleurs, $\frac{\omega(Ph/0)}{\omega(3/0)} = -\frac{R_{3P}}{R_P}$ et $\frac{\omega(1/0)}{\omega(Mh/0)} = -\frac{R_M}{R_{1M}}$.

On a donc, $\frac{2y}{x} \omega(Mh/0) = -\omega(3/0) \frac{R_{3P}}{R_P} \Leftrightarrow \omega(3/0) = -\frac{2y}{x} \frac{R_P}{R_{3P}} \omega(Mh/0)$.

En utilisant la relation du train épi : On a donc, $-R_{32} \frac{2y}{x} \frac{R_P}{R_{3P}} \omega(Mh/0) - R_{12} \frac{R_M}{R_{1M}} \omega(Mh/0) = \omega(Mm/0)(R_{12} + R_{32}) \Leftrightarrow$
 $\left(-R_{32} \frac{2y}{x} \frac{R_P}{R_{3P}} - R_{12} \frac{R_M}{R_{1M}} \right) \omega(Mh/0) = \omega(Mm/0)(R_{12} + R_{32}).$
 $\frac{\omega(Mh/0)}{\omega(Mm/0)} = -\frac{R_{12} + R_{32}}{R_{32} \frac{2y}{x} \frac{R_P}{R_{3P}} + R_{12} \frac{R_M}{R_{1M}}}$
 $\frac{\omega(Mh/0)}{\omega(Mm/0)} = -\frac{(R_{12} + R_{32}) R_{1M} R_{3P} x}{R_{32} 2y R_P R_{1M} + R_{3P} x R_{12} R_M}.$ On a donc, $A = (R_{12} + R_{32}) R_{1M} R_{3P}$, $B = R_{32} 2R_{1M}$ et $C = R_{3P} x R_{12} R_M.$

Attention, plusieurs solutions possibles, si on factorise le numérateur et le dénominateur par l'un ou l'autre des rayons.

Exercice 283 – Système vis-écrou * D'après ressources Pole Chateaubriand – Joliot-Curie.

A3-05

C2-06

Question 1 Sur le schéma cinématique, repasser chaque solide d'une couleur différente.

Question 2 Réaliser la chaîne d'énergie-puissance partielle en définissant les noms des transmetteurs et les grandeurs d'entrée et de sortie cinématiques.

Question 3 Définir la loi entrée-sortie entre la vitesse de translation du piston 3 et la vitesse de rotation du moteur 1.

Exercice 284 – Train simple * D'après ressources Pole Chateaubriand – Joliot-Curie.

A3-05

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Définir la loi entrée-sortie entre la vitesse de translation du coulisseau et la vitesse de rotation du moteur.

Exercice 285 – Treuil de levage * D'après ressources Pole Chateaubriand – Joliot-Curie.

A3-05

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Déterminer la relation entre v_{51} la vitesse de déplacement de la charge par rapport au bâti et ω_{21} la vitesse de rotation du moteur.

Question 2 On note J_2, J_3, J_4 l'inertie des pièces 2, 3 et 5. On note M_5 la masse du solide 5. Donner la masse équivalente ramenée « à la translation » de la masse. Donner l'inertie équivalente ramenée à l'arbre d'entrée 2.

2.11.5 C2-07 – Déterminer les actions mécaniques en statique

Exercice 286 – Suspension automobile **

C2-07 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 En isolant l'ensemble {pneumatique + jante + axe de roue}, écrire les équations issues du principe fondamental de la statique appliquée au point C, en projection sur les axes de la base ($\vec{a}, \vec{r}, \vec{x}$) en fonction des composantes F_{sol}^a et F_{sol}^r et des dimensions d_0, d_3 et d_4 .

Question 2 Résoudre littéralement le système.

Exercice 287 – Suspension automobile **

C2-07 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le graphe de structure de l'ensemble en précisant les liaisons.

Question 2 Quel est l'ensemble Σ à isoler afin de déterminer le couple C_{12} .

Question 3 Réaliser un bilan des actions mécaniques extérieures appliquées à Σ et écrire les éléments de réduction de chaque torseur d'actions mécaniques.

Question 4 Quel théorème doit-être appliqué et sur quel axe de projection, pour déterminer le couple C_{12} ?

La configuration correspondant à la position extrême supérieure de la couture orbitale correspond aux angles suivants : $\theta_{12} = 60^\circ$, $\theta_{13} = -4^\circ$, $\theta_{15} = -90^\circ$.

Dans la suite de l'étude, l'angle θ_{13} sera considéré nul.

Question 5 Déterminer l'équation littérale du couple C_{12} en fonction de g , F , P , M_2 , M_{34} , M_{E1} , L_3 , L_4 , L_5 , L_6 , L_7 , θ_{12} , θ_{15} .

Les valeurs du robot considéré sont :

- $M_2 = 264 \text{ kg}$, $M_{34} = 430 \text{ kg}$, $M_{E1} = 2150 \text{ kg}$, $P = 150 \text{ N}$;
- $L_1 = 0,405 \text{ m}$, $L_2 = 0,433 \text{ m}$, $L_3 = 1,075 \text{ m}$, $L_4 = 1,762 \text{ m}$, $L_5 = 0,165 \text{ m}$, $L_6 = 0,250 \text{ m}$, $L_7 = 0,550 \text{ m}$, $L_8 = 0,750 \text{ m}$.

Question 6 Déterminer alors la valeur du couple C_{12} .

La valeur limite supérieure du couple C_{12} est fixée par le constructeur à 9000 Nm. **Question 7** Le choix du robot permettra-t-il de garantir les conditions d'assemblage dans cette position ? Justifier la réponse.

Exercice 288 – Pèse camion **

C2-07 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Déterminer la relation entre F et M . Que dire de la position du camion sur la plate-forme ?

Question 2 Déterminer les actions mécaniques dans toutes les liaisons.

2.11.6 Déterminer les actions mécaniques en dynamique dans le cas où le mouvement est imposé.

Exercice 289 – Mouvement T – *

C2-08

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Exprimer le torseur cinétique $\{\mathcal{C}(1/0)\}$ en B .

Question 2 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(1/0)\}$ en B puis en A .

Exercice 290 – Mouvement R *

C2-08

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Méthode 1 – Déplacement du torseur dynamique

Question 1 Exprimer le torseur cinétique $\{\mathcal{C}(1/0)\}$ en B .

Question 2 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(1/0)\}$ en B puis en A .

Méthode 2 – Calcul en A

Question 3 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(1/0)\}$ en B puis en A .

Masse ponctuelle

On fait maintenant l'hypothèse que la masse est ponctuelle et concentrée en B .

Question 4 Exprimer le torseur cinétique $\{\mathcal{C}(1/0)\}$ en B .

Question 5 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(1/0)\}$ en B puis en A .

Exercice 291 – Mouvement TT – *

C2-08

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Exprimer les torseurs cinétiques $\{\mathcal{C}(1/0)\}$ et $\{\mathcal{C}(2/0)\}$.

Question 2 Exprimer les torseurs dynamiques $\{\mathcal{D}(1/0)\}$ et $\{\mathcal{D}(2/0)\}$ en B .

Question 3 En déduire $\{\mathcal{D}(1+2/0)\}$ en B .

Exercice 292 – Mouvement RR *
C2-08
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.
Question 1 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(1/0)\}$ en A.

Question 2 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(2/0)\}$ en B.

Question 3 Déterminer $\overrightarrow{\delta}(A, 1+2/0) \cdot \vec{k}_0$
Exercice 293 – Mouvement RT *
C2-08
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.
Question 1 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(1/0)\}$ en A.

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{\delta}(A, 1+2/0) \cdot \vec{k}_0$
Exercice 294 – Mouvement RT *
C2-08
C2-09
Question 1 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(2/0)\}$ en B.

Expression de la résultante dynamique $\overrightarrow{R_d(2/0)} = m_2 \overrightarrow{\Gamma(G_2, 2/0)} = m_2 \frac{d^2}{dt^2} [\overrightarrow{AC}]_{\mathcal{R}_0} \frac{d^2}{dt^2} [\overrightarrow{AC}]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d^2}{dt^2} [\overrightarrow{AB}]_{\mathcal{R}_0} + \frac{d^2}{dt^2} [\overrightarrow{BC}]_{\mathcal{R}_0} = \ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + R \frac{d^2}{dt^2} [\vec{i}_2]_{\mathcal{R}_0} = \ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + R \frac{d}{dt} [\dot{\theta} \vec{j}_2]_{\mathcal{R}_0} = \ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + R (\ddot{\theta} \vec{j}_2 - \dot{\theta}^2 \vec{i}_2).$

Méthode 1 : Calcul en $G_2 = C$ puis déplacement du torseur dynamique

- Calcul du moment cinétique en $G_2 : G_2 = C$ est le centre de gravité donc $\overrightarrow{\sigma(C, 2/0)} = I_C(2) \dot{\theta} \vec{k}_0 = C_1 \dot{\theta} \vec{k}_1$.
- Calcul du moment dynamique en $G_2 : G_2 = C$ est le centre de gravité donc $\overrightarrow{\delta(C, 2/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{\sigma(C, 2/0)}]_{\mathcal{R}_0} = C_1 \ddot{\theta} \vec{k}_1 + R \vec{i}_2 \wedge (\ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + R (\ddot{\theta} \vec{j}_2 - \dot{\theta}^2 \vec{i}_2))$
- Calcul du moment dynamique en B : $\overrightarrow{\delta(B, 2/0)} = \overrightarrow{\delta(C, 2/0)} + \overrightarrow{BC} \wedge \overrightarrow{R_d(2/0)} = C_1 \ddot{\theta} \vec{k}_1 + R \vec{i}_2 \wedge (\ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + R (\ddot{\theta} \vec{j}_2 - \dot{\theta}^2 \vec{i}_2)) = C_1 \ddot{\theta} \vec{k}_1 + R (-\sin \theta \ddot{\lambda}(t) \vec{k}_0 + R \ddot{\theta} \vec{k}_2)$.

Au final, on a donc $\{\mathcal{D}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} m_2 (\ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + R (\ddot{\theta} \vec{j}_2 - \dot{\theta}^2 \vec{i}_2)) \\ C_1 \ddot{\theta} \vec{k}_1 + R (-\sin \theta \ddot{\lambda}(t) \vec{k}_0 + R \ddot{\theta} \vec{k}_2) \end{array} \right\}_B$.

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{R_d(1+2/0)} \cdot \vec{i}_0$

On a $\overrightarrow{R_d(1+2/0)} = \overrightarrow{R_d(1/0)} + \overrightarrow{R_d(2/0)} = m_1 \ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + m_2 (\ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + R (\ddot{\theta} \vec{j}_2 - \dot{\theta}^2 \vec{i}_2)).$ On projette alors sur $\vec{i}_0, \overrightarrow{R_d(1+2/0)}$.
 $\vec{i}_0 = m_1 \ddot{\lambda}(t) + m_2 (\ddot{\lambda}(t) - R (\ddot{\theta} \sin \theta(t) + \dot{\theta}^2 \cos \theta)).$

Exercice 295 – Mouvement RR 3D **
C2-08
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.
Question 1 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(1/0)\}$ en B.

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{\delta}(A, 1+2/0) \cdot \vec{k}_0$
Exercice 296 – Mouvement RR 3D **
C2-08
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.
Question 1 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(2/0)\}$ en B.

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{\delta}(A, 1+2/0) \cdot \vec{j}_0$
Exercice 297 – Mouvement RT – RSG **
C2-08
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.
Question 1 Déterminer $\overrightarrow{R_d(2/0)} \cdot \vec{i}_1$

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{\delta}(I, 1+2/0) \cdot \vec{k}_0$

Exercice 298 – Banc Balafre *

C2-08 Pas de corrigé pour cet exercice.

Données et hypothèses

- On note $\overrightarrow{BM} = z \overrightarrow{z_0} + R_J \overrightarrow{u}(\theta)$ où R_J est le rayon du joint avec $R_J = 175 \text{ mm}$;
- la longueur du joint est $L_J = 150 \text{ mm}$. La position du point B , centre du joint est $\overrightarrow{OB} = z_B \overrightarrow{z_0}$ avec $z_B = 425 \text{ mm}$;
- Le coeur de butée a une masse $M_{CB} = 40 \text{ kg}$ et la position de son centre d'inertie G_{CB} est paramétrée par $\overrightarrow{OG_{CB}} = L_{CB} \overrightarrow{z_0}$ avec $L_{CB} = 193 \text{ mm}$;
- L'ensemble $JR = \{\text{Joint(rotor)+ Butée double}\}$ a une masse $M_{JR} = 100 \text{ kg}$ et la position de son centre d'inertie

G_{JR} est paramétrée par $\overrightarrow{OG_{JR}} = L_{JR} \overrightarrow{z_0}$ avec $L_{JR} = 390 \text{ mm}$. On notera $I_{G_{JR}}(JR) = \begin{pmatrix} A_{JR} & -F_{JR} & -E_{JR} \\ -F_{JR} & B_{JR} & -D_{JR} \\ -E_{JR} & -D_{JR} & C_{JR} \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_{JR}}$

la matrice d'inertie de l'ensemble JR au point G_{JR} exprimée dans une base $\mathcal{B}_{JR} = (\overrightarrow{x_{JR}}, \overrightarrow{y_{JR}}, \overrightarrow{z_0})$ liée à JR ;

- Les positions des points A_4 et A_8 sont paramétrées par $\overrightarrow{OA_4} = z_4 \overrightarrow{z_0} - R_{CB} \overrightarrow{y_0}$ et $\overrightarrow{OA_8} = -R_{CB} \overrightarrow{y_0}$ avec $z_4 = 280 \text{ mm}$ et $R_{CB} = 150 \text{ mm}$.

Pour simplifier l'étude, on s'intéresse au mouvement généré uniquement dans le plan $(y_0, \overrightarrow{z_0})$, lorsque les actionneurs 4 et 8 sont commandés en phase, et en opposition de phase avec les actionneurs 2 et 6. Pendant ce mouvement, les actionneurs 1, 3, 5 et 7 sont laissés libres. On considérera donc qu'ils n'ont aucune action sur le coeur de butée.

Question 1 Décrire la nature du mouvement obtenu pour le coeur de butée CB par rapport au bâti 0 dans ces conditions.

Les actionneurs sont utilisés uniquement pendant les phases de mesure. L'ensemble JR a donc un mouvement de rotation uniforme par rapport au coeur de butée. On donne les torseurs cinématiques (exprimés dans le repère lié au bâti $(O; \overrightarrow{x_0}, \overrightarrow{y_0}, \overrightarrow{z_0})$) : $\{\mathcal{V}(JR/CB)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{\Omega(JR/CB)} = \Omega \overrightarrow{z_0} \\ \overrightarrow{0} \end{array} \right\}_{G_{JR}}$ avec Ω constante. $\{\mathcal{V}(CB/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{0} \\ \nu(t) \overrightarrow{y_0} \end{array} \right\}_{G_{CB}}$.

La fonction $\nu(t)$ représente la vitesse de translation du coeur de butée par rapport au bâti. On peut donc relier $\nu(t)$ aux déplacements $y(t) = y_4(t) = y_8(t)$ provoqués en A_4 et A_8 par les actionneurs 4 et 8. On isole l'ensemble $S = \{JR + CB\}$ afin de quantifier les efforts dans les actionneurs.

Question 2 Exprimer $\nu(t)$ en fonction de $y(t)$.

Question 3 Déterminer l'expression en G_{CB} du torseur dynamique de CB par rapport au bâti 0 (fixé au sol et donc considéré comme un référentiel galiléen).

Question 4 Déterminer l'expression en G_{JR} du torseur dynamique de JR par rapport au bâti 0 (fixé au sol et donc considéré comme un référentiel galiléen).

Question 5 Exprimer alors en G le torseur dynamique de l'ensemble S par rapport à 0 en fonction de $\dot{v}(t)$, M_{CB} et M_{JR} .

2.11.7 Déterminer les actions mécaniques en dynamique dans le cas où le mouvement est imposé.

Exercice 299 – Banc Balafre *

C2-08 Pas de corrigé pour cet exercice.

Données et hypothèses

- On note $\overrightarrow{BM} = z \overrightarrow{z_0} + R_J \overrightarrow{u}(\theta)$ où R_J est le rayon du joint avec $R_J = 175 \text{ mm}$;
- la longueur du joint est $L_J = 150 \text{ mm}$. La position du point B , centre du joint est $\overrightarrow{OB} = z_B \overrightarrow{z_0}$ avec $z_B = 425 \text{ mm}$;
- Le coeur de butée a une masse $M_{CB} = 40 \text{ kg}$ et la position de son centre d'inertie G_{CB} est paramétrée par $\overrightarrow{OG_{CB}} = L_{CB} \overrightarrow{z_0}$ avec $L_{CB} = 193 \text{ mm}$;
- L'ensemble $JR = \{\text{Joint(rotor)+ Butée double}\}$ a une masse $M_{JR} = 100 \text{ kg}$ et la position de son centre d'inertie

G_{JR} est paramétrée par $\overrightarrow{OG_{JR}} = L_{JR} \overrightarrow{z_0}$ avec $L_{JR} = 390 \text{ mm}$. On notera $I_{G_{JR}}(JR) = \begin{pmatrix} A_{JR} & -F_{JR} & -E_{JR} \\ -F_{JR} & B_{JR} & -D_{JR} \\ -E_{JR} & -D_{JR} & C_{JR} \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_{JR}}$

la matrice d'inertie de l'ensemble JR au point G_{JR} exprimée dans une base $\mathcal{B}_{JR} = (\overrightarrow{x_{JR}}, \overrightarrow{y_{JR}}, \overrightarrow{z_0})$ liée à JR ;

- Les positions des points A_4 et A_8 sont paramétrées par $\overrightarrow{OA_4} = z_4 \overrightarrow{z_0} - R_{CB} \overrightarrow{y_0}$ et $\overrightarrow{OA_8} = -R_{CB} \overrightarrow{y_0}$ avec $z_4 = 280 \text{ mm}$ et $R_{CB} = 150 \text{ mm}$.

Pour simplifier l'étude, on s'intéresse au mouvement généré uniquement dans le plan (y_0, \vec{z}_0) , lorsque les actionneurs 4 et 8 sont commandés en phase, et en opposition de phase avec les actionneurs 2 et 6. Pendant ce mouvement, les actionneurs 1, 3, 5 et 7 sont laissés libres. On considérera donc qu'ils n'ont aucune action sur le cœur de butée.

Question 1 Décrire la nature du mouvement obtenu pour le cœur de butée CB par rapport au bâti 0 dans ces conditions.

Les actionneurs sont utilisés uniquement pendant les phases de mesure. L'ensemble JR a donc un mouvement de rotation uniforme par rapport au cœur de butée. On donne les torseurs cinématiques (exprimés dans le repère lié au bâti $(O; \vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$) : $\{\mathcal{V}(JR/CB)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{\Omega(JR/CB)} = \Omega \vec{z}_0 \\ \vec{0} \end{array} \right\}_{G_{JR}}$ avec Ω constante. $\{\mathcal{V}(CB/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \vec{0} \\ v(t) \vec{y}_0 \end{array} \right\}_{G_{CB}}$.

La fonction $v(t)$ représente la vitesse de translation du cœur de butée par rapport au bâti. On peut donc relier $v(t)$ aux déplacements $y(t) = y_4(t) = y_8(t)$ provoqués en A_4 et A_8 par les actionneurs 4 et 8. On isole l'ensemble $S = \{JR + CB\}$ afin de quantifier les efforts dans les actionneurs.

On considérera l'expression suivante pour le torseur dynamique de S par rapport à 0 : $\{\mathcal{D}(S/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} M \dot{v} \vec{y}_0 \\ \vec{0} \end{array} \right\}_G$ où $M = 140\text{kg}$.

Question 2 Exprimer le torseur $\{T_{V \rightarrow CB}\}$ (actionneurs 2 et 4 sur CB) au point A_4 en fonction de F_V et le torseur $\{T_{R \rightarrow CB}\}$ (actionneurs 6 et 8 sur CB) au point A_8 en fonction de F_R .

Question 3 En expliquant clairement chaque étape de la démarche utilisée, montrer que :

$$\left\{ \begin{array}{l} F_V = M \frac{z_G}{z_4} \dot{v}(t) + 2p(t)R_J L_J \frac{z_B}{z_4} \\ F_R = M \left(1 - \frac{z_G}{z_4}\right) \dot{v}(t) + 2p(t)R_J L_J \left(1 - \frac{z_B}{z_4}\right) \end{array} \right.$$

Question 4 En utilisant le résultat de la question précédente, déterminer les actionneurs les plus sollicités par le mouvement en phase : actionneurs du plan avant (2 et 4) ou du plan arrière (6 et 8).

2.11.8 Déterminer la loi de mouvement dans le cas où les efforts extérieurs sont connus

Exercice 300 – Mouvement T – *

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Dans le but d'obtenir la loi de mouvement, appliquer le théorème de la résultante dynamique au solide 1 en projection sur \vec{i}_0 .

Exercice 301 – Mouvement R *

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Dans le but d'obtenir la loi de mouvement, appliquer le théorème du moment dynamique au solide 1 au point A en projection sur \vec{k}_0 .

Exercice 302 – Mouvement TT – *

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Dans le but d'obtenir les lois de mouvement, appliquer le théorème de la résultante dynamique au solide 2 en projection sur \vec{j}_0 puis le théorème de la résultante dynamique à l'ensemble 1+2 en projection sur \vec{i}_0

Exercice 303 – Mouvement RR *

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Dans le but d'obtenir les lois de mouvement, appliquer le théorème du moment dynamique au solide 2 au point B en projection sur \vec{k}_0 puis le théorème du moment dynamique à l'ensemble 1+2 au point A en projection sur \vec{k}_0

Exercice 304 – Mouvement RT *

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Dans le but d'obtenir les lois de mouvement, appliquer le théorème de la résultante dynamique au solide 2 en projection sur \vec{i}_1 puis le théorème du moment dynamique à l'ensemble 1+2 au point A en projection sur \vec{k}_0

Exercice 305 – Mouvement RT *

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

L'objectif est d'obtenir les lois de mouvement.

Question 1 Appliquer le théorème du moment dynamique au solide 2 au point B en projection sur \vec{k}_0 .

- **On isole 2.**
- **BAME :**

- actions de la liaison pivot $\{\mathcal{T}(1 \rightarrow 2)\}$;
- action de la pesanteur $\{\mathcal{T}(\text{pes} \rightarrow 2)\}$. On a $\overline{\mathcal{M}(B, 2 \rightarrow 0)} \cdot \vec{k}_0 = \overline{\mathcal{M}(G_2, 2 \rightarrow 0)} \cdot \vec{k}_0 + (\overline{BG_2} \wedge (-m_2 g \vec{j}_0)) \cdot \vec{k}_0 = (R \vec{i}_2 \wedge (-m_2 g \vec{j}_0)) \cdot \vec{k}_0 = -m_2 g R \vec{i}_0 \cdot \vec{i}_2 = -m_2 g R \cos \theta(t)$.

- **Théorème :** on applique le théorème du moment dynamique en B au solide 2 en projection sur $\vec{k}_0 : C_m + \overline{\mathcal{M}(B, \text{pes} \rightarrow 2)} \cdot \vec{k}_0 = \overline{\delta(B, 2/0)} \cdot \vec{k}_0$. On a $\overline{\delta(B, 2/0)} \cdot \vec{k}_0 = (C_1 \ddot{\theta} \vec{k}_1 + R(-\sin \theta \ddot{\lambda}(t) \vec{k}_0 + R \ddot{\theta} \vec{k}_2)) \cdot \vec{k}_0 = C_1 \ddot{\theta} + R(-\sin \theta \ddot{\lambda}(t) + R \ddot{\theta})$. Au final, $C_m - m_2 g R \cos \theta(t) = C_1 \ddot{\theta} + R(-\sin \theta \ddot{\lambda}(t) + R \ddot{\theta})$.

Question 2 Appliquer le théorème de la résultante dynamique à l'ensemble 1+2 en projection sur \vec{i}_0

- **On isole 1+2.**
- **BAME :**

- actions de la liaison glissière $\{\mathcal{T}(0 \rightarrow 1)\}$;
- action de la pesanteur $\{\mathcal{T}(\text{pes} \rightarrow 1)\}$;
- action de la pesanteur $\{\mathcal{T}(\text{pes} \rightarrow 2)\}$;
- action du vérin $\{\mathcal{T}(\text{ver} \rightarrow 1)\}$.

- **Théorème :** on applique le théorème de la résultante dynamique à l'ensemble 1+2 en projection sur $\vec{i}_0 : R(\text{ver} \rightarrow 1) \cdot \vec{i}_0 = \overline{R_d(1+2/0)} \cdot \vec{i}_0$. Au final, $F_{\text{ver}} = m_1 \ddot{\lambda}(t) + m_2 (\ddot{\lambda}(t) - R(\ddot{\theta} \sin \theta(t) + \dot{\theta}^2 \cos \theta))$.

Exercice 306 – Mouvement RR 3D **

B2-14

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Dans le but d'obtenir les lois de mouvement, appliquer le théorème du moment dynamique au solide 2 au point A en projection sur \vec{i}_1 puis le théorème du moment dynamique à l'ensemble 1+2 au point A en projection sur \vec{k}_0

Exercice 307 – Mouvement RR 3D **

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Dans le but d'obtenir les lois de mouvement, appliquer le théorème du moment dynamique au solide 2 au point B en projection sur \vec{k}_1 puis le théorème du moment dynamique à l'ensemble 1+2 au point A en projection sur \vec{j}_0

Exercice 308 – Mouvement RT – RSG **

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

L'objectif est d'obtenir les lois de mouvement.

Question 1 Appliquer le théorème de la résultante dynamique au solide 2 en projection sur \vec{i}_1

Question 2 Appliquer le théorème du moment dynamique à l'ensemble 1+2 au point I en projection sur \vec{k}_0 .

2.11.9 Déterminer la loi de mouvement dans le cas où les efforts extérieurs sont connus – TEC

Exercice 309 – Pompe à palettes *

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

On rappelle que la loi entrée sortie est donnée par la relation *** établie à l'exercice ??.

Question 1 Tracer le graphe d'analyse en indiquant l'ensemble des actions mécaniques agissant sur les différents solides.

Question 2 Déterminer l'ensemble des puissances intérieures à l'ensemble 1+2.

Question 3 Déterminer l'ensemble des puissances extérieures à l'ensemble 1+2.

Question 4 Déterminer $\mathcal{E}_c(1+2/0)$.

Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Exercice 310 – Pompe à pistons radiaux *

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

On rappelle que la loi entrée sortie est donnée par la relation *** établie à l'exercice ??.

Question 1 Tracer le graphe d'analyse en indiquant l'ensemble des actions mécaniques agissant sur les différents solides.

Question 2 Déterminer l'ensemble des puissances intérieures à l'ensemble **1+2**.

Question 3 Déterminer l'ensemble des puissances extérieures à l'ensemble **1+2**.

Question 4 Déterminer $\mathcal{E}_c(1+2/0)$.

Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Exercice 311 – Système bielle manivelle **
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

On rappelle que la loi entrée sortie est donnée par la relation *** établie à l'exercice ??.

Question 1 Tracer le graphe d'analyse en indiquant l'ensemble des actions mécaniques agissant sur les différents solides.

Question 2 Déterminer l'ensemble des puissances intérieures à l'ensemble **1+2+3**.

Question 3 Déterminer l'ensemble des puissances extérieures à l'ensemble **1+2+3**.

Question 4 Déterminer $\mathcal{E}_c(1+2+3/0)$.

Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Exercice 312 – Pompe oscillante *
C2-09
Pas de corrigé pour cet exercice.

On rappelle que la loi entrée sortie est donnée par la relation *** établie à l'exercice ??.

Question 1 Tracer le graphe d'analyse en indiquant l'ensemble des actions mécaniques agissant sur les différents solides.

Question 2 Déterminer l'ensemble des puissances intérieures à l'ensemble **1+2+3**.

Question 3 Déterminer l'ensemble des puissances extérieures à l'ensemble **1+2+3**.

Question 4 Déterminer $\mathcal{E}_c(1+2+3/0)$.

Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Exercice 313 – Barrière Sympact *
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

On rappelle que la loi entrée sortie est donnée par la relation *** établie à l'exercice ??.

Question 1 Tracer le graphe d'analyse en indiquant l'ensemble des actions mécaniques agissant sur les différents solides.

Question 2 Déterminer l'ensemble des puissances intérieures à l'ensemble **1+2**.

Question 3 Déterminer l'ensemble des puissances extérieures à l'ensemble **1+2**.

Question 4 Déterminer $\mathcal{E}_c(1+2/0)$.

Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Exercice 314 – Barrière Sympact avec galet **
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

On rappelle que la loi entrée sortie est donnée par la relation *** établie à l'exercice ??.

Question 1 Tracer le graphe d'analyse en indiquant l'ensemble des actions mécaniques agissant sur les différents solides.

Question 2 Déterminer l'ensemble des puissances intérieures à l'ensemble **1+2+3**.

Question 3 Déterminer l'ensemble des puissances extérieures à l'ensemble **1+2+3**.

Question 4 Déterminer $\mathcal{E}_c (1 + 2 + 3/0)$.

Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Exercice 315 – Poussoir *

C2-09

Pas de corrigé pour cet exercice.

On rappelle que la loi entrée sortie est donnée par la relation *** établie à l'exercice ??.

Question 1 Tracer le graphe d'analyse en indiquant l'ensemble des actions mécaniques agissant sur les différents solides.

Question 2 Déterminer l'ensemble des puissances intérieures à l'ensemble **1+2**.

Question 3 Déterminer l'ensemble des puissances extérieures à l'ensemble **1+2**.

Question 4 Déterminer $\mathcal{E}_c (1 + 2/0)$.

Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Exercice 316 – Système 4 barres **

C2-09 **Pas de corrigé pour cet exercice.**

On rappelle que la loi entrée sortie est donnée par la relation *** établie à l'exercice ??.

Question 1 Tracer le graphe d'analyse en indiquant l'ensemble des actions mécaniques agissant sur les différents solides.

Question 2 Déterminer l'ensemble des puissances intérieures à l'ensemble **1+2+3**.

Question 3 Déterminer l'ensemble des puissances extérieures à l'ensemble **1+2+3**.

Question 4 Déterminer $\mathcal{E}_c (1 + 2 + 3/0)$.

Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Exercice 317 – Maxpid ***

C2-09 **Pas de corrigé pour cet exercice.**

Question 1 Tracer le graphe d'analyse en indiquant l'ensemble des actions mécaniques agissant sur les différents solides.

Question 2 Déterminer l'ensemble des puissances intérieures à l'ensemble **1+2+3+4**.

Question 3 Déterminer l'ensemble des puissances extérieures à l'ensemble **1+2+3+4**.

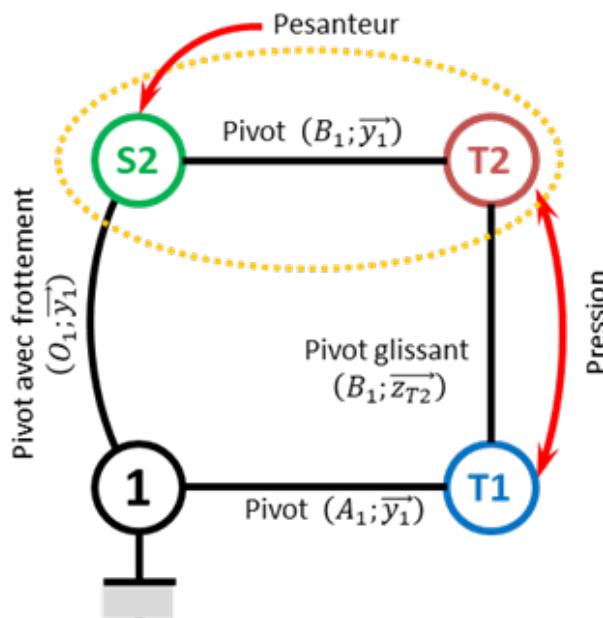
Question 4 Déterminer $\mathcal{E}_c (1 + 2 + 3 + 4/0)$.

Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Exercice 318 – Chariot élévateur de bateaux **

C2-09 **Pas de corrigé pour cet exercice.**

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.



Question 2 En appliquant le théorème de l'énergie-puissance et en admettant que l'angle α est petit, montrer que $a(t)$ et $p(t)$ sont liés par l'équation différentielle suivante : $J_{eq}\ddot{a}(t) + \mu\dot{a}(t) = \frac{Sp(t)}{k} + m_{S_2}g x_{G_{S_2}}$. Exprimer J_{eq} .

On isole l'ensemble $E = \{S_2; T_2, \}$. On applique le théorème de l'énergie cinétique à l'ensemble en mouvement dans le référentiel terrestre galiléen : $\mathcal{P}_{int}(E) + \mathcal{P}(\bar{E} \rightarrow E/R_g) = \frac{d\mathcal{E}_c(E/R_g)}{dt}$.

Calcul des puissances externes

$$\mathcal{P}(\text{pes} \rightarrow 2/R_g) =$$

Calcul des puissances internes $\mathcal{P}_{int}(E) = 0$ car pas de frottement dans la liaison pivot.

Exercice 319 – Banc Balafré*

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Exprimer le moment d'inertie J_Σ en fonction des données fournies et calculer sa valeur numérique.

Question 2 Exprimer l'énergie cinétique de l'ensemble Σ par rapport au bâti (noté 0) du banc (fixé au sol).

Question 3 Exprimer la puissance des actions mécaniques extérieures sur Σ dans le mouvement de Σ par rapport à 0.

Question 4 Exprimer la puissance perdue P_{pertes} dans les roulements à billes et dans la butée hydrostatique.

Question 5 Exprimer le théorème de l'énergie cinétique appliqué au mouvement de Σ par rapport à 0. En déduire l'expression de $\frac{d\Omega}{dt}$ en fonction de C_m , C_{res} , η_r , η_r et J_Σ .

Question 6 En explicitant clairement les hypothèses utilisées, expliquer pourquoi l'accélération peut être considérée constante pendant la mise en mouvement de la ligne d'arbre.

Question 7 Déterminer la valeur minimale d'accélération α_{min} compatible avec le tableau des exigences 2.

Question 8 En déduire la valeur de couple moteur nécessaire pendant cette phase d'accélération.

Question 9 Déterminer alors la valeur de C_m pour le scénario le plus défavorable.

ex

2.12 C3 – Mettre en œuvre une démarche de résolution numérique