

Chapitre 1

Analyser

B2

chapter.1

Proposer un modèle de connaissance et de comportement

1.1	A1 – Analyser les exigences	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
	section.2.1section.2.2subsection.2.2.1subsection.2.2.2subsection.2.2.3subsection.2.	

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 ??).

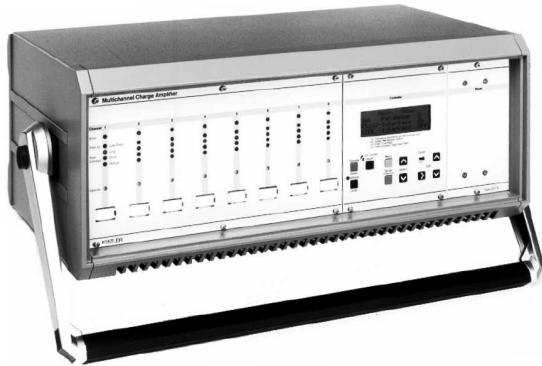


FIGURE 1.1 – Amplificateur de charge à plusieurs canaux KISTLER.

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 (Kurzschlussstrom)	Courant de sortie (protégé 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 $\approx 0 \dots 200$
Typenfilter	Filtre passe-bas	Low-pass filter kHz 0,01 ... 30 ($\pm 10\%$)
Butterworth 2-pol.	Butterworth 2-pôles	
8-stufig 10, 30, 100 ... (-3dB)	à 8 étages 10, 30, 100 ... (-3dB)	
Zeitkonstante	Constante de temps	Time constant Long s DC-mode 1 ... 10'000
Lang	Long	Medium
Mittel	Medium	Short
Kurz	Short	
Linearität	Linéarité	Linearity % <0,05
Meßfehler	Erreur de mesure	Measuring error % <0,5
$\pm 0,99 \text{ pC FS}$	$\pm 0,9 \text{ pC FS}$	% <1
$\pm 100 \text{ pC FS}$	$\pm 10 \text{ pC FS}$	
Ausgangssignal	Interférence à la sortie	Output interference mV _{rms} <1,5
Drift (Leckstrom MOSFET)	Dérive (courant d'entrée MOSFET)	Drift (input current 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.

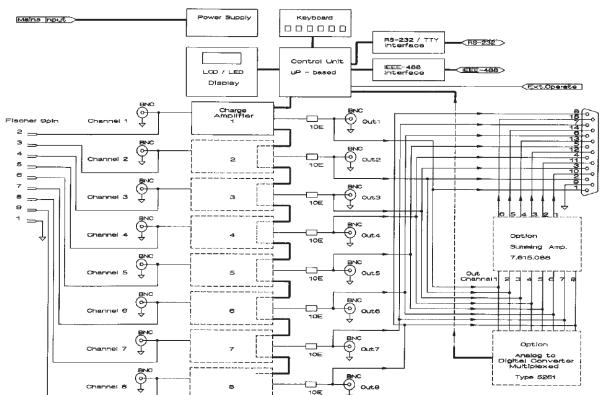


FIGURE 1.4 – Synoptique de la structure interne de l'amplificateur de charge.

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 balafre *

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 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 $230/400 \text{ V}$ 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	°C S 1 % d/h
V	Hz	min⁻¹	kW cosφ A
400 △	100	5916	132 0.87 232
NOTEURS LEROY SOMER			
TP111B			
DE	6014HC5C3	cm³	
NDE	6014HC5C3	cm³	

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.

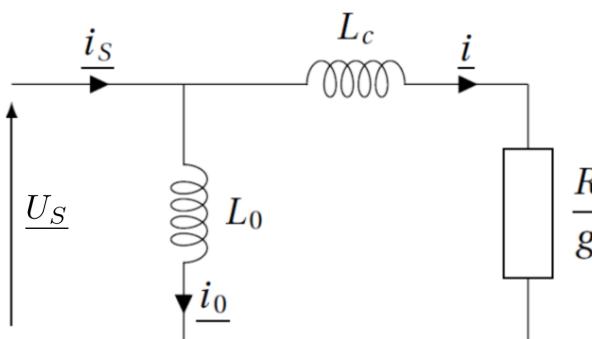


FIGURE 1.6 – Modèle équivalent ramené au stator d'une phase du moteur

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.

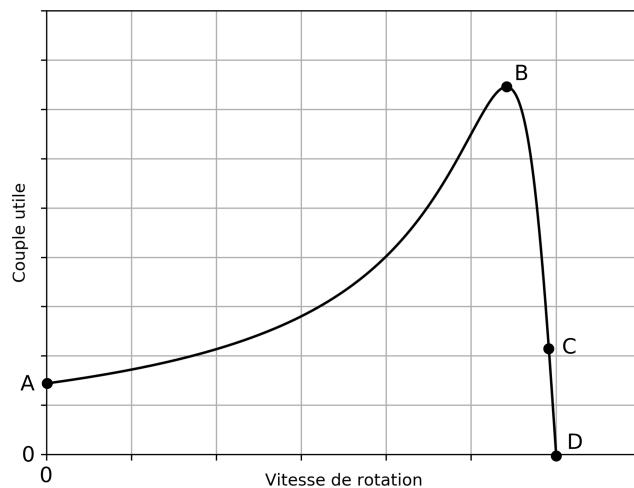


FIGURE 1.7 – Allure de la courbe de couple utile du moteur en fonction de la vitesse de rotation de l'arbre

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.

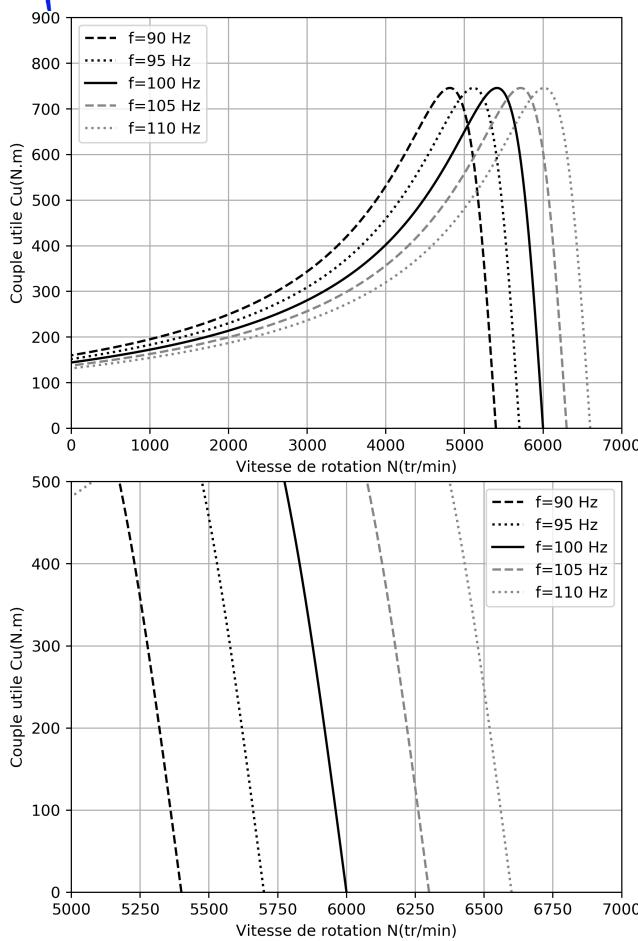


FIGURE 1.8 – Évolution du couple utile en fonction de la vitesse de rotation pour des fréquences de commande de 90 Hz à 110 Hz.

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

chapter.1section.1.1section.1.2section.1.3subsection.1.3.1section.1.4section.1.5sect		
2.1	B1 – Choisir les grandeurs physiques et les caractériser	8
2.2	B2 – Proposer un modèle de connaissance et de comportement	8
2.2.1	Établir un modèle de connaissance par des fonctions de transfert	8
2.2.2	Modéliser un système par schéma-blocs.	8
2.2.3	Déterminer les caractéristiques d'un solide ou d'un ensemble de solides indéformables	9
2.2.4	Proposer un modèle cinématique à partir d'un système réel ou d'une maquette numérique	11
2.2.5	Proposer un modèle cinétique à partir d'un système réel ou d'une maquette numérique	16
2.2.6	Modéliser une action mécanique	23
2.2.7	Modéliser un convertisseur électromécanique	24
2.3	B3 – Valider un modèle	27
2.4	B1 – Choisir les grandeurs physiques et les caractériser	28
2.5	B2 – Proposer un modèle de connaissance et de comportement	28
2.5.1	Établir un modèle de connaissance par des fonctions de transfert	28
2.5.2	Modéliser un système par schéma-blocs.	28
2.5.3	Déterminer les caractéristiques d'un solide ou d'un ensemble de solides indéformables	29
2.5.4	Proposer un modèle cinématique à partir d'un système réel ou d'une maquette numérique	30
2.5.5	Modéliser la cinématique d'un ensemble de solides	34
2.5.6	Modéliser une action mécanique	43
2.5.7	Modéliser un convertisseur électromécanique	44
2.6	B3 – Valider un modèle	44

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 :

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

Question 1 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.

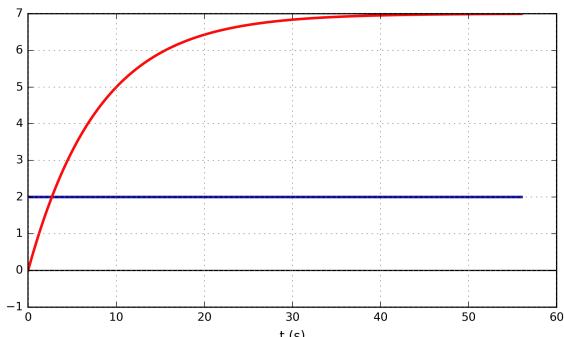
Corrigé voir ??.

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

Exercice 7 – Identification temporelle *

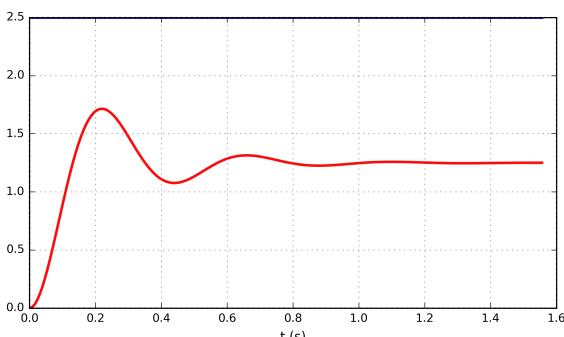
B2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

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 ??.

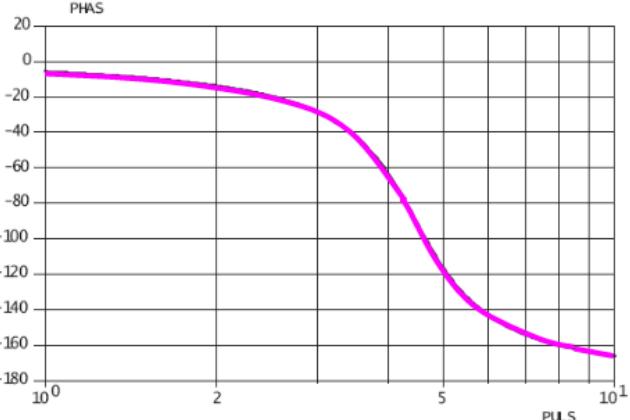
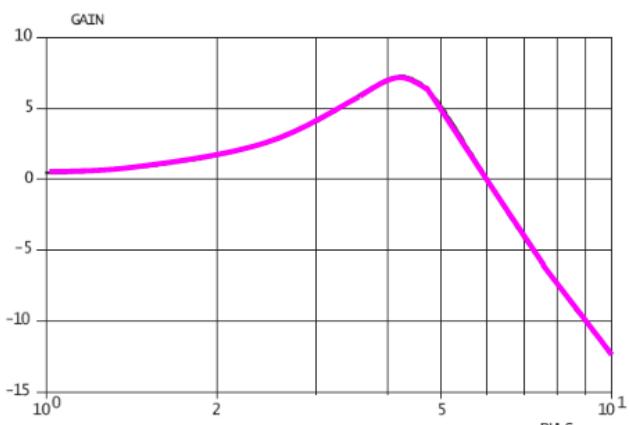
Exercice 8 – Identification *

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 ??.

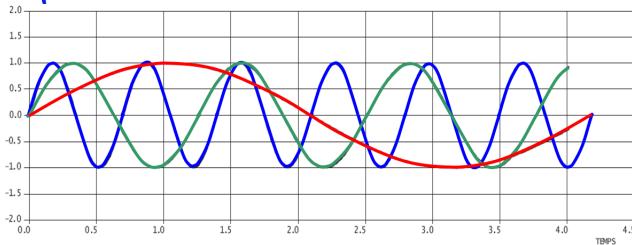
Exercice 9 – Identification *

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.

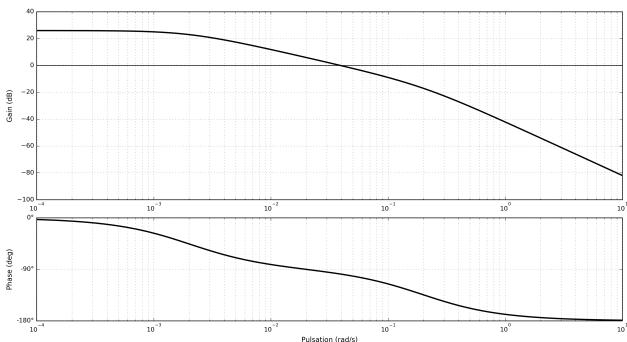
Corrigé voir ??.

Exercice 10 – Identification *

B2-06

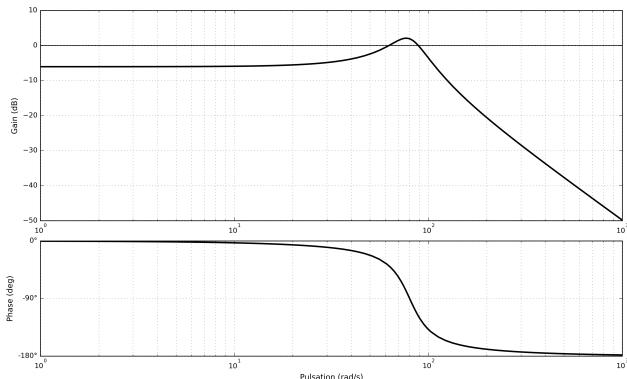
Pas de corrigé pour cet exercice.

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.

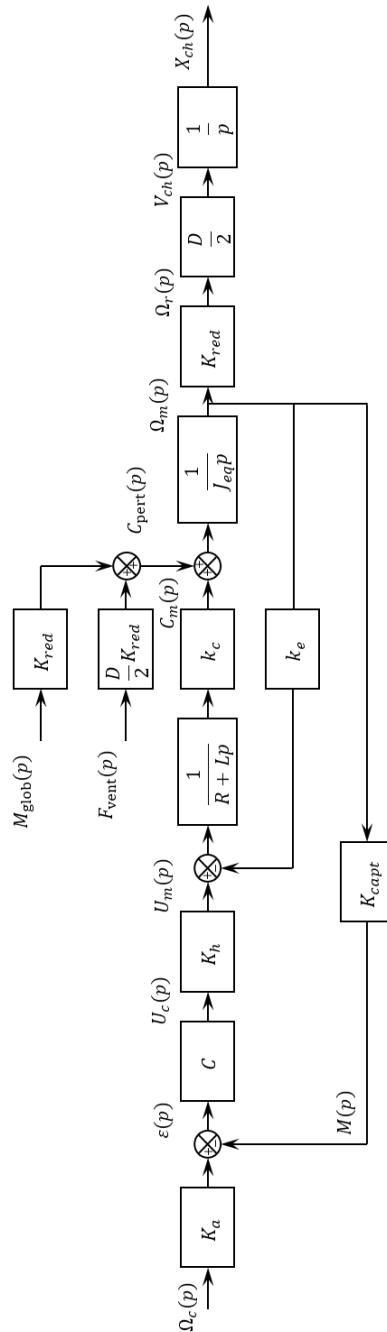
Corrigé voir ??.

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.

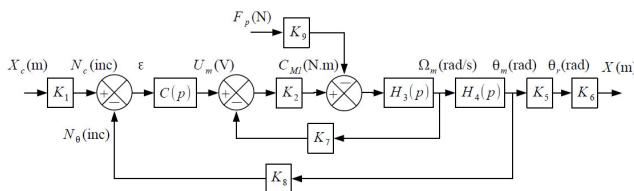
Question 2 Exprimer la fonction de transfert $H_r(p) = \frac{\Omega_m(p)}{C_{pert}(p)}$ en la mettant sous la forme : $H_r(p) = \frac{\alpha(1 + \tau p)}{1 + \gamma p + \delta p^2}$. Exprimer α, τ, γ et δ en fonction des différents paramètres de l'étude.

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

Corrigé voir ??.

Exercice 12 – Machine de rééducation SysReedu
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 :

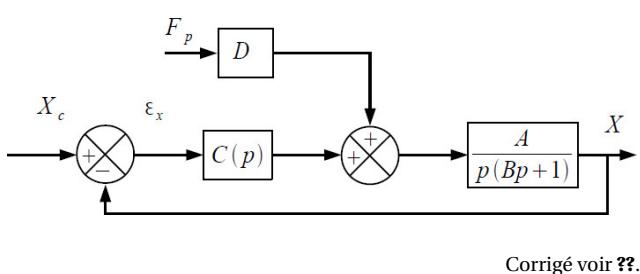
$$(M+m)r\rho_1\dot{\omega}_m(t) = \frac{C_{M1}(t)}{\rho_1 r} - F_p(t)$$

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 .

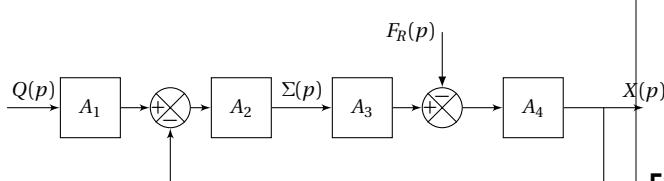
Question 2 Montrer que le schéma-blocs peut être mis sous la forme suivante. On exprimera A , B et D en fonction des paramètres du système r , ρ_1 , k_t , k_e , R , M , m et K_8 .



Corrigé voir ??.

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 :

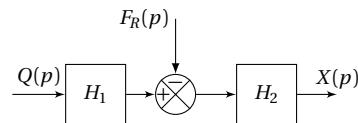
- $\mathcal{L}(q(t)) = Q(p)$: débit d'alimentation du vérin [$\text{m}^3 \text{s}^{-1}$];
- $\mathcal{L}(\sigma(t)) = \Sigma(p)$: différence de pression entre les deux chambres du vérin [Pa];
- $\mathcal{L}(x(t)) = X(p)$: position de la tige du vérin [m];
- $\mathcal{L}(f_R(t)) = F_R(p)$: composante 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 :

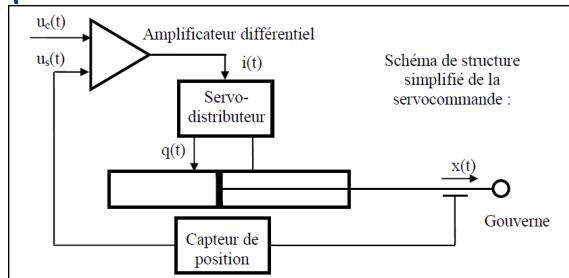
- $u(t) = e(t) + R_i(t) + L \frac{di(t)}{dt}$;
- $e(t) = K \omega(t)$;
- $c(t) = K i(t)$;
- $c(t) - f \omega(t) = J \frac{d\omega(t)}{dt}$.

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.

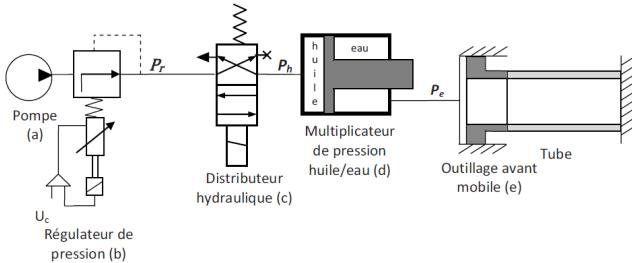
Corrigé voir ??.

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 :

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

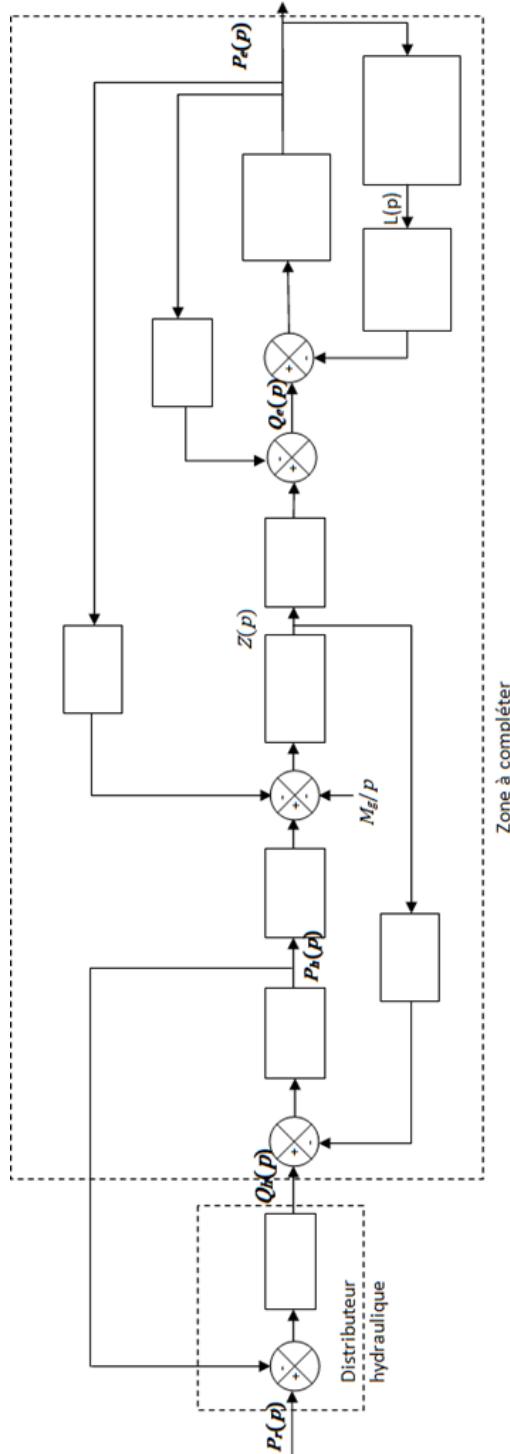
$$m \ddot{L}(t) = -r L(t) + (S_a - S_b) p_e(t) - f' \dot{L}(t)$$

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

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 $P_e(p)$.



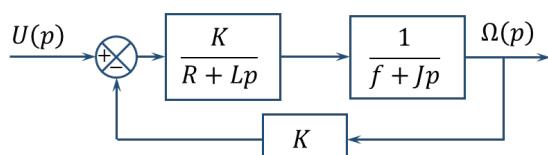
Corrigé voir ??.

Exercice 17 – Fonctions de transfert*

B2-07

Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le schéma-blocs suivant.

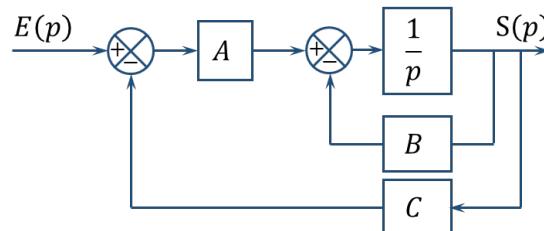


Question 1 Déterminer la fonction de transfert en boucle ouverte. Mettre l'expression sous forme canonique

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.

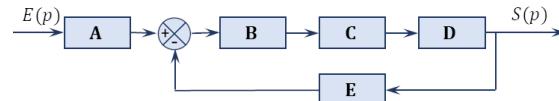
Corrigé voir ??.

Exercice 18 – Calcul de FTBO*

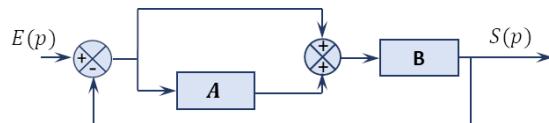
B2-07

Pas de corrigé pour cet exercice.

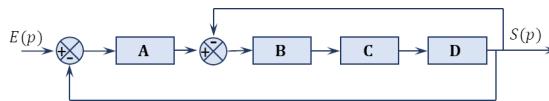
Question 1 Déterminer la FTBO dans la cas suivant.



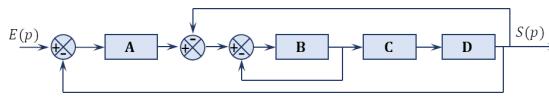
Question 2 Déterminer la FTBO dans la cas suivant.



Question 3 Déterminer la FTBO dans la cas suivant.



Question 4 Déterminer la FTBO dans la cas suivant.



Corrigé voir ??.

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

Exercice 19 – 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

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

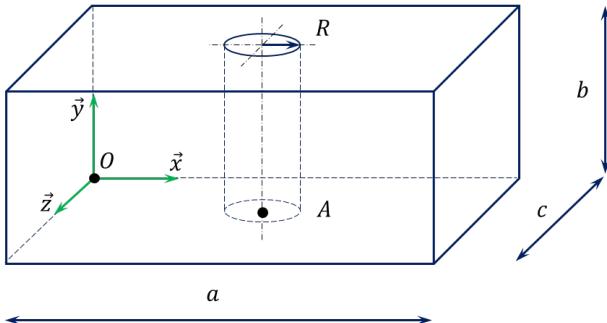
$$A = m \left(\frac{R^2}{4} + \frac{H^2}{12} \right) \text{ et } C = m \frac{R^2}{2}.$$

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

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

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

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 20 – 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

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

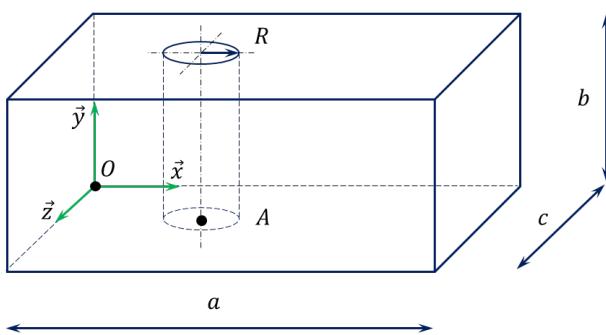
$$A = m \left(\frac{R^2}{4} + \frac{H^2}{12} \right) \text{ et } C = m \frac{R^2}{2}.$$

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

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

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

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 21 – Cylindre percé *

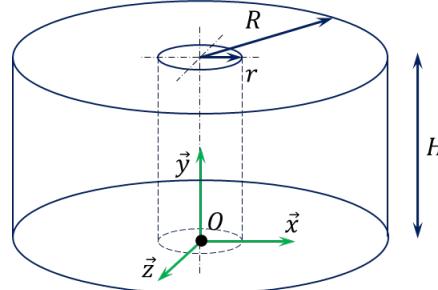
B2-10 Pas de corrigé pour cet exercice.

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

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

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

Soit la pièce suivante.



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

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 ??.

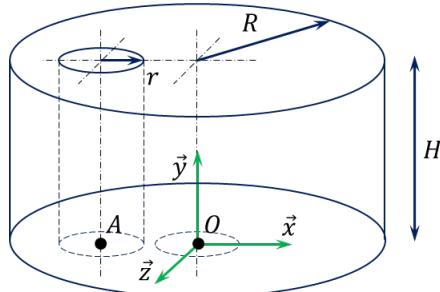
Exercice 22 – Cylindre percé *

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.



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

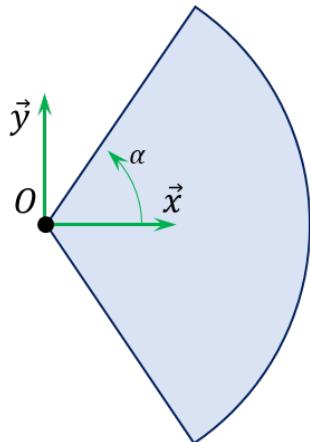
Question 2 Déterminer la matrice d'inertie du solide en G puis en O .

Corrigé voir ??.

Exercice 23 – 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.

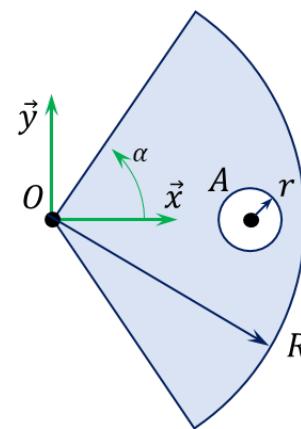
Question 2 Déterminer la matrice d'inertie du solide en O .

Corrigé voir ??.

Exercice 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 . 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.

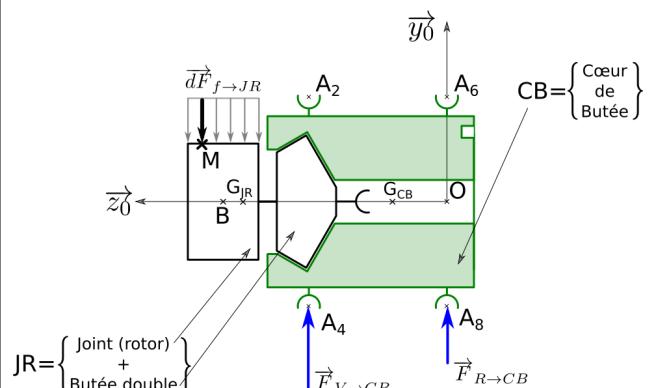
Question 2 Déterminer la matrice d'inertie du solide en O .

Corrigé voir ??.

Exercice 25 – Banc Balafre *

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 $\overrightarrow{OA_4} = z_4 \overrightarrow{z_0} - R_{CB} \overrightarrow{y_0}$ et $\overrightarrow{OA_8} = -R_{CB} \overrightarrow{y_0}$ avec $z_4 = 280$ mm et $R_{CB} = 150$ mm.

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 $I_{G_{JR}}(JR)$.

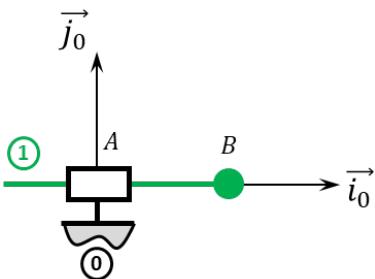
Corrigé voir ??.

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

Exercice 26 – Mouvement T – *

B2-12

Soit le mécanisme suivant. On note $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \overrightarrow{i_0}$.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

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

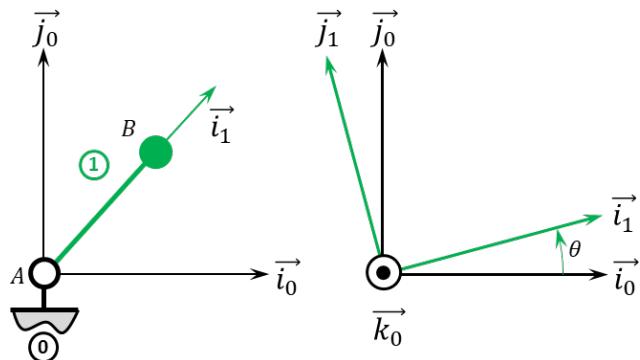
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\lambda = -20$ mm.

Corrigé voir ??.

Exercice 27 – Mouvement R *

B2-12

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \overrightarrow{i_1}$ avec $R = 20$ mm.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

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

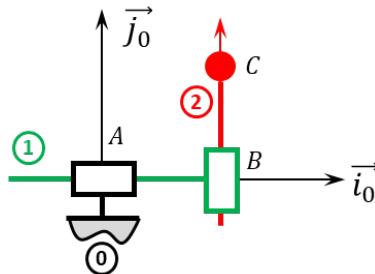
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \pi$ rad.

Corrigé voir ??.

Exercice 28 – Mouvement TT – *

B2-12

Soit le mécanisme suivant. On note $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \overrightarrow{i_0}$ et $\overrightarrow{BC} = \mu(t) \overrightarrow{j_0}$.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

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

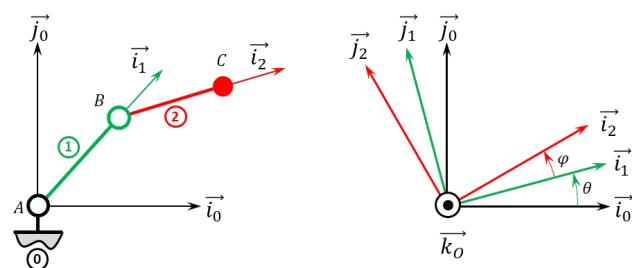
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\lambda = 20$ mm et $\mu = 10$ mm.

Corrigé voir ??.

Exercice 29 – Mouvement RR *

B2-12

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \overrightarrow{i_1}$ avec $R = 20$ mm et $\overrightarrow{BC} = L \overrightarrow{i_2}$ avec $L = 15$ mm.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

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

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

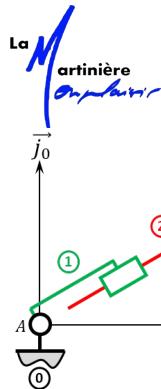
Question 4 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \frac{3\pi}{4}$ rad et $\varphi = -\frac{\pi}{4}$ rad.

Corrigé voir ??.

Exercice 30 – Mouvement RT *

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \overrightarrow{i_1}$.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

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

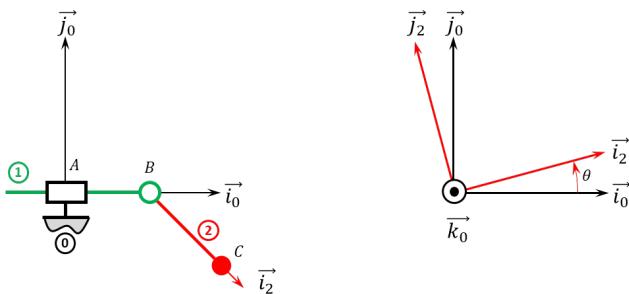
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = -\frac{\pi}{4}$ rad et $\lambda(t) = -20$ mm.

Corrigé voir ??.

Exercice 31 – Mouvement RT *

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

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



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

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

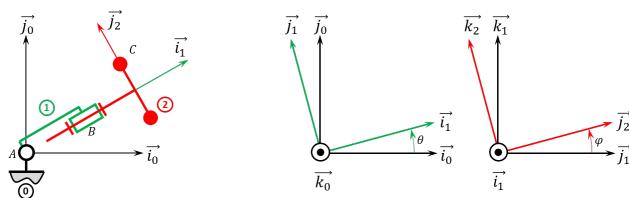
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = -\frac{\pi}{4}$ rad et $\lambda(t) = -20$ mm.

Corrigé voir ??.

Exercice 32 – 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 $R + \ell = L = 20$ mm et $r = 10$ mm.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

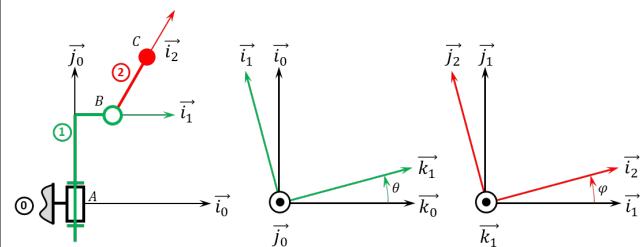
Question 2 Retracer le schéma cinématique en 3D pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2}$ rad et $\varphi(t) = \frac{\pi}{2}$ rad.

Corrigé voir ??.

Exercice 33 – 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 $H = 20$ mm, $r = 5$ mm, $L = 10$ mm.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

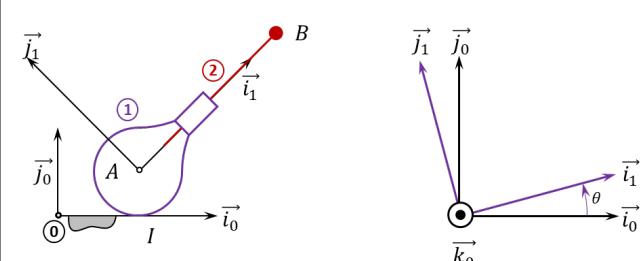
Question 2 Retracer le schéma cinématique en 3D pour $\theta(t) = \pi$ rad et $\varphi(t) = -\frac{\pi}{4}$ rad.

Corrigé voir ??.

Exercice 34 – Mouvement RT – RSG **

B2-12 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.



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.

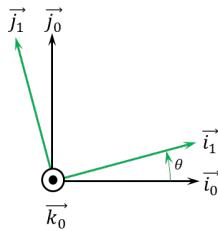
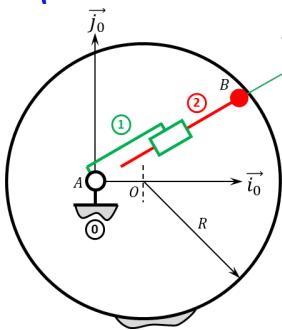
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2}$ rad et $\lambda(t) = 30$ mm. On notera I_2 le point de contact entre 0 et 1. On précisera la position des points $I_{0,0}$ et $I_{0,1}$, points résultants de la rupture de contact lors du passage de $\theta(t)$ de 0 à $\frac{\pi}{2}$.

Corrigé voir ??.

Exercice 35 – Pompe à palettes **

B2-12 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 $e = 10$ 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 $\theta(t)=0 \text{ rad}$.

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

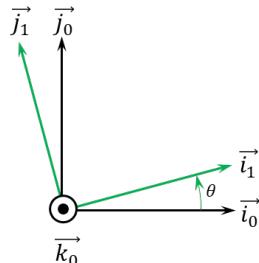
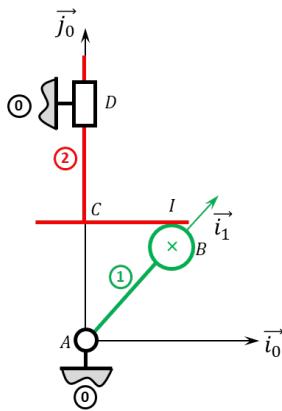
Question 4 En déduire la course de la pièce 2.

Corrigé voir ??.

Exercice 36 – Pompe à pistons radiaux **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = e \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{BI} = R \vec{j}_0$. 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 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 $\theta(t)=-\frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

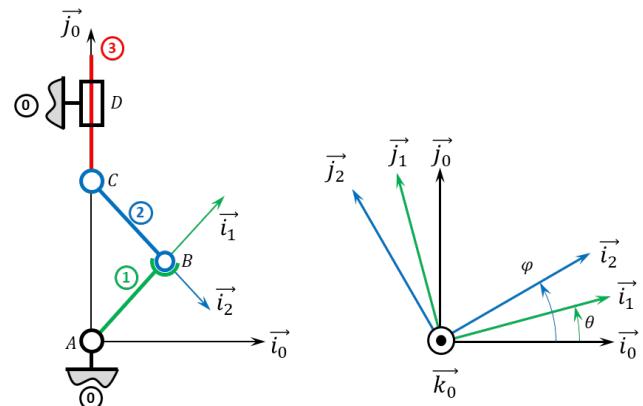
Question 5 En déduire la course de la pièce 2.

Corrigé voir ??.

Exercice 37 – Système bielle manivelle **

B2-12 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 $L = 20 \text{ mm}$.



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 $\theta(t)=-\frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

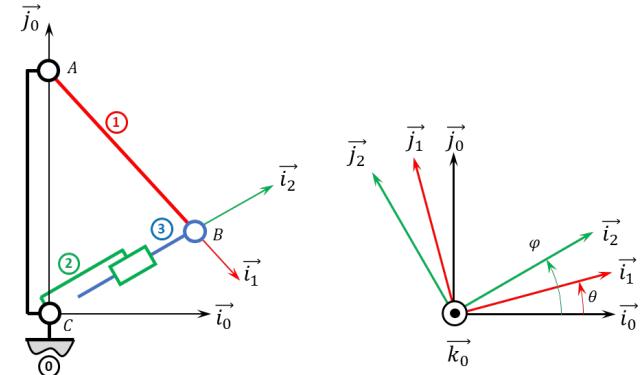
Question 4 En déduire la course de la pièce 3.

Corrigé voir ??.

Exercice 38 – 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, $R = 30 \text{ mm}$ et $H = 40 \text{ mm}$.



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 $\theta(t) = -\frac{\pi}{2}$ rad.

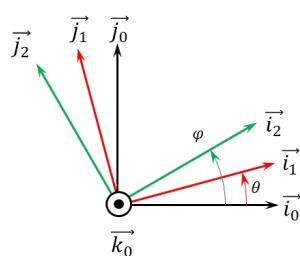
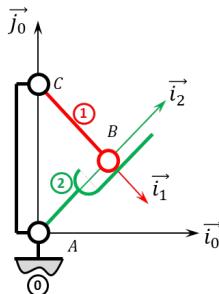
Question 5 En déduire la course de la pièce 3.

Corrigé voir ??.

Exercice 39 – Barrière Sympact **

B2-12 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.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

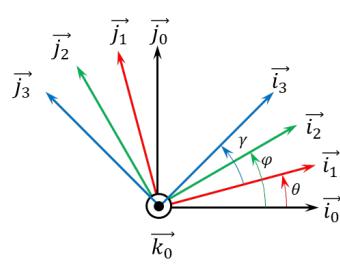
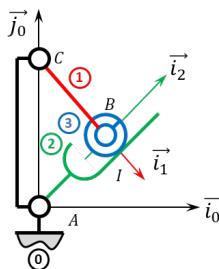
Question 2 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = \frac{\pi}{2}$ rad.

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

Corrigé voir ??.

Exercice 40 – Barrière Sympact **

B2-12 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, $R = 40$ mm $BI = 10$ mm.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

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

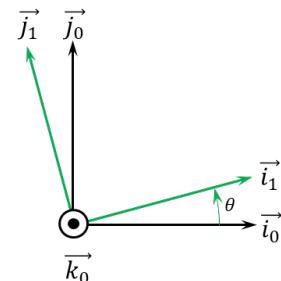
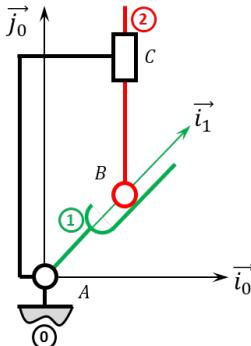
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta(t) = -\frac{\pi}{2}$ rad.

Corrigé voir ??.

Exercice 41 – Pousoir **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AC} = L \overrightarrow{i_0} + H \overrightarrow{j_0}$. 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.

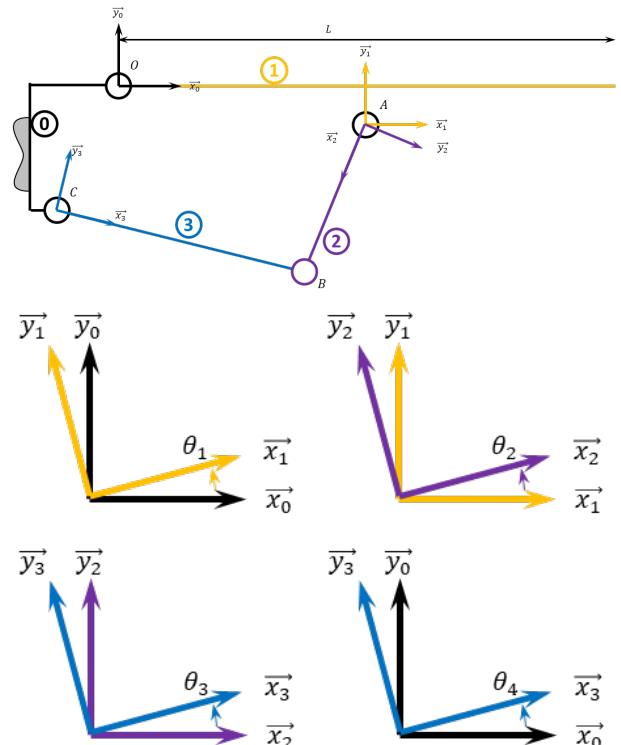
Corrigé voir ??.

Exercice 42 – Système 4 barres ***

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

On a :

- $\overrightarrow{OA} = a \overrightarrow{x_1} - f \overrightarrow{y_1}$ avec $a = 355$ mm et $f = 13$ mm;
- $\overrightarrow{AB} = b \overrightarrow{x_2}$ avec $b = 280$ mm;
- $\overrightarrow{BC} = -c \overrightarrow{x_3}$ avec $c = 280$ mm;
- $\overrightarrow{OC} = -d \overrightarrow{x_0} - e \overrightarrow{y_0}$ avec $d = 89,5$ mm et $e = 160$ 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 $\theta_1(t) = -\frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

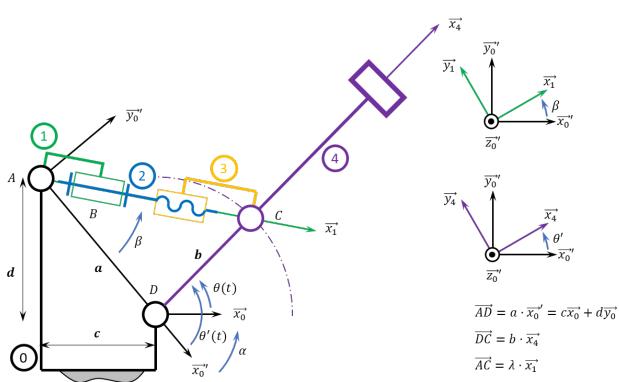
Question 4 En déduire la course angulaire (θ_4) de la pièce 3.

Corrigé voir ??.

Exercice 43 – 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 $\theta(t) = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

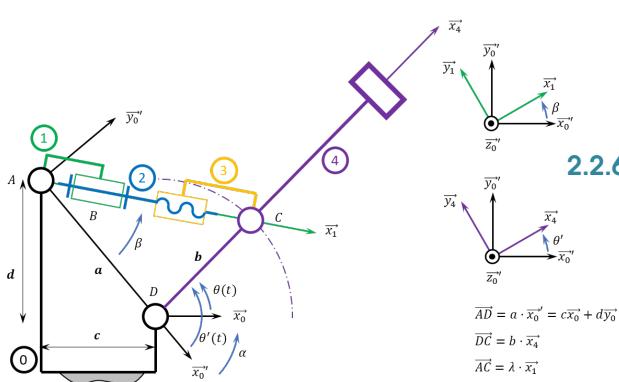
Question 4 En déduire la course de λ .

Corrigé voir ??.

Exercice 44 – Maxpid ***

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le schéma suivant.



2.2.6

$$\begin{aligned}\overrightarrow{AD} &= a \cdot \vec{x}_0' = c\vec{x}_0 + d\vec{y}_0' \\ \overrightarrow{DC} &= b \cdot \vec{x}_4' \\ \overrightarrow{AC} &= \lambda \cdot \vec{x}_1'\end{aligned}$$

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 $\theta(t) = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$.

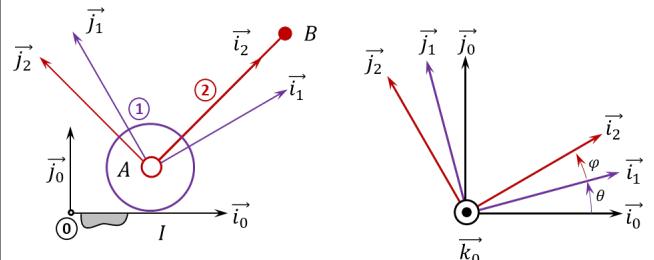
Question 4 En déduire la course de λ .

Corrigé voir ??.

Exercice 45 – Mouvement RR – RSG **

B2-12 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{IA} = R \vec{j}_0$ et $\overrightarrow{AB} = L \vec{i}_1$. 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 ??.

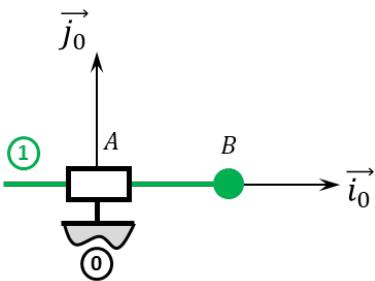
Modéliser la cinématique d'un ensemble de solides

Exercice 46 – Mouvement T – *

C2-05

B2-13

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



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

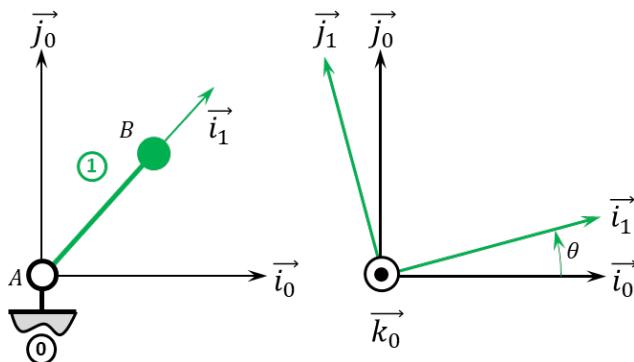
Corrigé voir ??.

Exercice 47 – Mouvement R *

C2-05

B2-13

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



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 $y_B(t) = R \sin \theta(t)$.

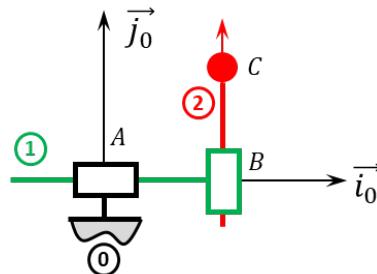
Corrigé voir ??.

Exercice 48 – Mouvement TT – *

C2-05

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 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

$$\overrightarrow{V(C,2/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{AC}]_{\mathcal{R}_0} = R \dot{\theta} \vec{e}_\theta.$$

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.

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. .

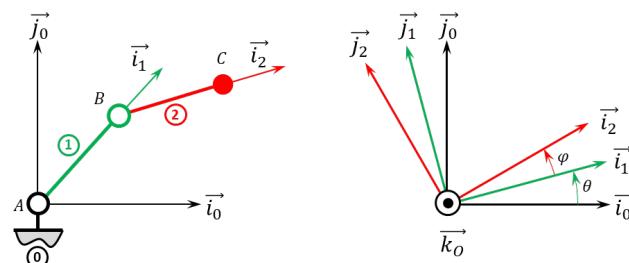
Corrigé voir ??.

Exercice 49 – 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.

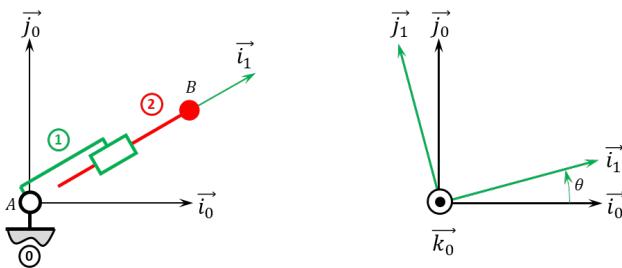
Corrigé voir ??.

Exercice 50 – Mouvement RT *

C2-05

B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice.

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



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.

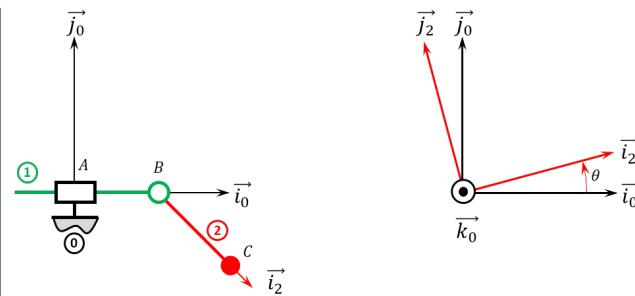
Corrigé voir ??.

Exercice 51 – Mouvement RT *

C2-05

B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice.

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

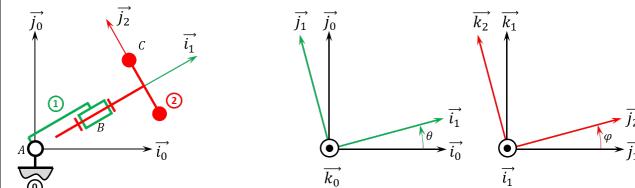
Corrigé voir ??.

Exercice 52 – 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. $x_C(t) = (R + \ell) \cos \theta - r \cos \varphi \sin \theta$, $y_C(t) = (R + \ell) \sin \theta + r \cos \varphi \cos \theta$, $z_C(t) = r \sin \varphi$.

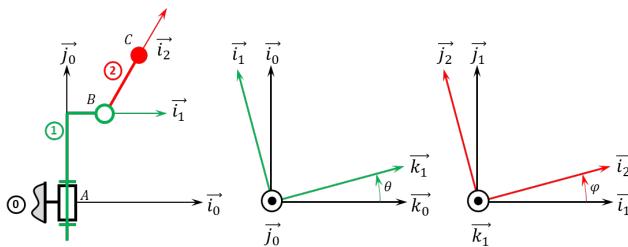
Corrigé voir ??.

Exercice 53 – 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

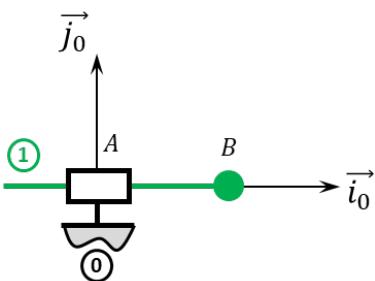
1. Tore.
2. $x_C(t) = R \cos \theta + L \cos \varphi \cos \theta, y_C(t) = H + L \sin \varphi, z_C(t) = -R \sin \theta - L \cos \varphi \sin \theta.$

Corrigé voir ??.

Exercice 54 – 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 :

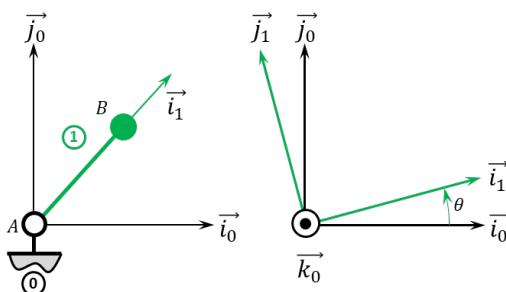
1. $\{\mathcal{V}(1/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \vec{0} \\ \dot{\lambda}(t) \vec{i}_0 \end{array} \right\}_{VP}.$
2. $\overrightarrow{\Gamma(B, 1/0)} = \ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0.$

Corrigé voir ??.

Exercice 55 – 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 :

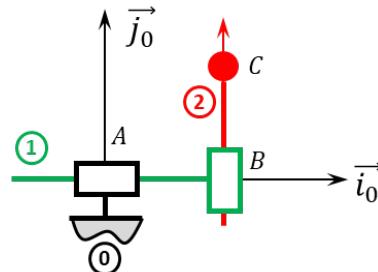
1. $\overrightarrow{V(B, 1/0)} = R \dot{\theta} \vec{j}_1.$
2. $\overrightarrow{V(B, 1/0)} = R \dot{\theta} \vec{j}_1.$
3. $\{\mathcal{V}(1/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\theta} \vec{k}_0 \\ R \dot{\theta} \vec{j}_1 \end{array} \right\}_B.$
4. $\overrightarrow{\Gamma(B, 1/0)} = R \ddot{\theta}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

Corrigé voir ??.

Exercice 56 – 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 :

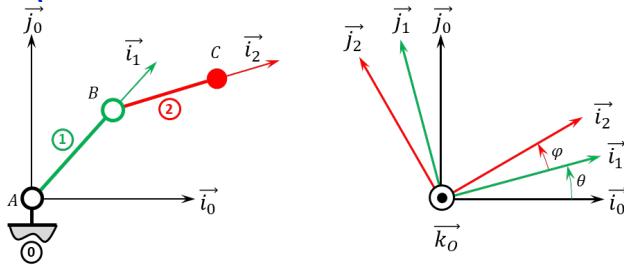
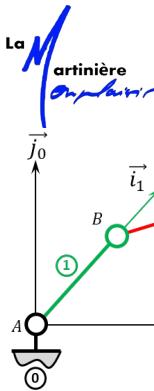
1. $\overrightarrow{V(C, 2/0)} = \dot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + \dot{\mu}(t) \vec{j}_0.$
2. $\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \vec{0} \\ \dot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + \dot{\mu}(t) \vec{j}_0 \end{array} \right\}_{VP}.$
3. $\overrightarrow{\Gamma(C, 2/0)} = \ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + \ddot{\mu}(t)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

Corrigé voir ??.

Exercice 57 – 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 :

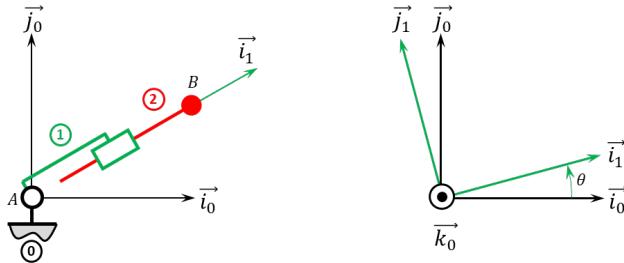
1. $\overrightarrow{V(C,2/0)} = R\dot{\theta}\vec{j}_1 + L(\dot{\theta} + \dot{\varphi})\vec{j}_2$.
2. $\overrightarrow{V(C,2/0)} = L\dot{\varphi}\vec{j}_2 + \dot{\theta}(L\vec{j}_2 + R\vec{j}_1)$ (c'est la même :)).
3. $\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} (\dot{\theta} + \dot{\varphi})\vec{k}_0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

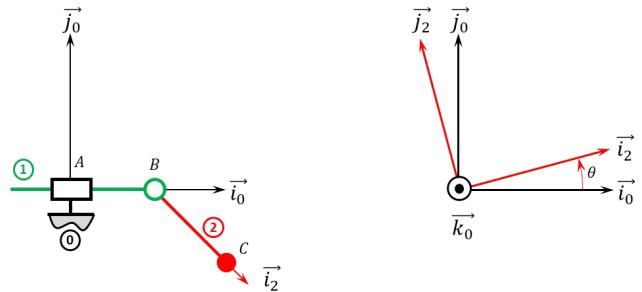
Indications :

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

Exercice 59 – 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 $R = 30$ 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 :

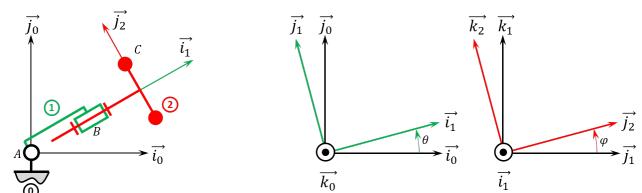
1. $\overrightarrow{V(C,2/0)} = \dot{\lambda}(t)\vec{i}_0 + R\dot{\theta}\vec{j}_2$.
2. $\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \Omega(2/0) = \dot{\theta}\vec{k}_0 \\ \overrightarrow{V(C,2/0)} \end{array} \right\}_C$.
3. $\overrightarrow{\Gamma(C,2/0)} = \ddot{\lambda}(t)\vec{i}_0 + R(\dot{\theta}\vec{j}_2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

Corrigé voir ??.

Exercice 60 – Mouvement RR 3D *

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 $R + \ell = L = 20$ 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 :

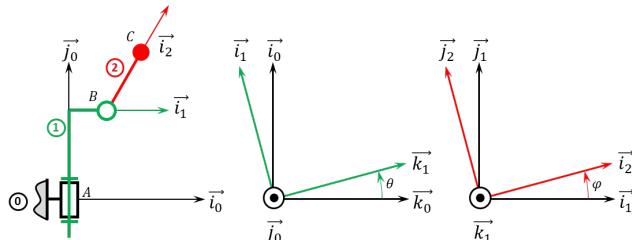
1. $\vec{V}(C,2/0) = (R + \ell)\dot{\theta}\vec{j}_1 - r\dot{\theta}\cos\varphi\vec{i}_1 + r\dot{\varphi}\vec{k}_2$.
2. $\vec{V}(C,2/0) = r\dot{\varphi}\vec{k}_2 - r\dot{\theta}\cos\varphi\vec{i}_1 + \ell\dot{\theta}\vec{j}_1 + R\dot{\theta}\vec{j}_1$.
3. $\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\theta}\vec{k}_1 + \dot{\varphi}\vec{i}_1 \\ (R + \ell)\dot{\theta}\vec{j}_1 - r\dot{\theta}\cos\varphi\vec{i}_1 + r\dot{\varphi}\vec{k}_2 \end{array} \right\}_C$.
4. $\vec{\Gamma}(C,2/0) = (R + \ell)\ddot{\theta}\vec{j}_1 - (R + \ell)\dot{\theta}^2\vec{i}_1 - r\ddot{\theta}\cos\varphi\vec{i}_1 + r\dot{\theta}\dot{\varphi}\sin\varphi\vec{i}_1 - r\dot{\theta}^2\cos\varphi\vec{j}_1 + r\ddot{\varphi}\vec{k}_2 + r\dot{\varphi}(\dot{\theta}\sin\varphi\vec{i}_1 - \dot{\varphi}\vec{j}_2)$.

Corrigé voir ??.

Exercice 61 – Mouvement RR 3D *

B2-13

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 $H = 20\text{ mm}$, $r = 5\text{ mm}$, $L = 10\text{ mm}$.



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

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

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

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

Indications :

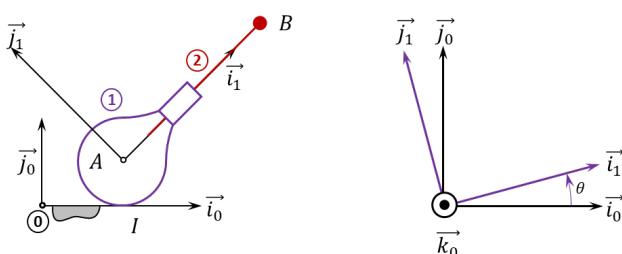
1. $\vec{V}(C,2/0) = -R\dot{\theta}\vec{k}_1 + L(-\dot{\theta}\cos\varphi\vec{k}_2 + \dot{\varphi}\vec{j}_2)$.
2. $\vec{V}(C,2/0) = L\dot{\varphi}\vec{j}_2 - \dot{\theta}(R\vec{k}_1 + L\cos\varphi\vec{k}_1)$.
3. $\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\varphi}\vec{k}_2 + \dot{\theta}\vec{j}_0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

Corrigé voir ??.

Exercice 62 – Mouvement RT – RSG **

B2-13

Soit le mécanisme suivant. On a $\vec{IA} = R\vec{j}_0$ et $\vec{AB} = \lambda(t)\vec{i}_1$. De plus $R = 15\text{ mm}$. On fait l'hypothèse de roulement sans glissement au point I.



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

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

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

Indications :

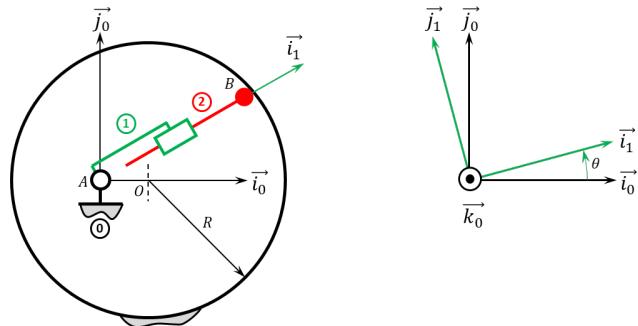
1. $\vec{V}(B,2/0) = \dot{\lambda}\vec{i}_1 + \dot{\theta}(\lambda(t)\vec{j}_1 - R\vec{i}_0)$.
2. $\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\theta}\vec{k}_0 \\ \dot{\lambda}\vec{i}_1 + \dot{\theta}(\lambda(t)\vec{j}_1 - R\vec{i}_0) \end{array} \right\}_B$.
3. $\vec{\Gamma}(B,2/0) = \ddot{\lambda}(t)\vec{i}_1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

Corrigé voir ??.

Exercice 63 – Pompe à palettes *

B2-13

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).



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 $\vec{\Gamma}(B,2/0)$.

Indications :

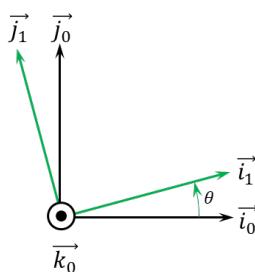
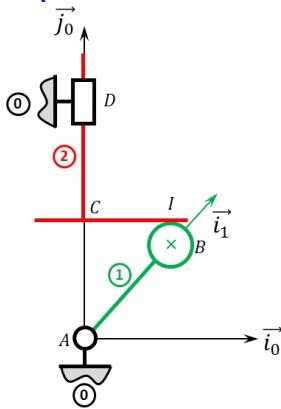
1. $\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \dot{\theta}(t)\vec{k}_0 \\ \dot{\lambda}(t)\vec{i}_1 + \lambda(t)\dot{\theta}(t)\vec{j}_1 \end{array} \right\}_B$.
2. $\vec{\Gamma}(B,2/0) = \ddot{\lambda}(t)\vec{i}_1 + 2\dot{\lambda}(t)\dot{\theta}(t)\vec{j}_1 + \lambda(t)\ddot{\theta}(t)\vec{j}_1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

Corrigé voir ??.

Exercice 64 – Pompe à piston axial *

B2-13

Soit le mécanisme suivant. On a $\vec{AB} = e\vec{i}_1$ et $\vec{BI} = R\vec{j}_0$. 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 :

$$1. \quad \{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{0} \\ \dot{\lambda}(t) \overrightarrow{j_0} \end{array} \right\}_C$$

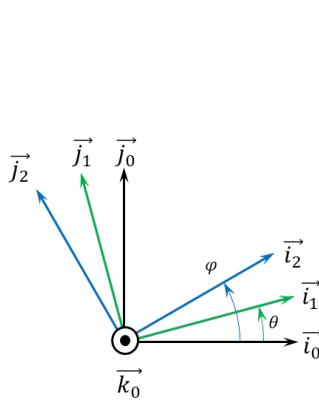
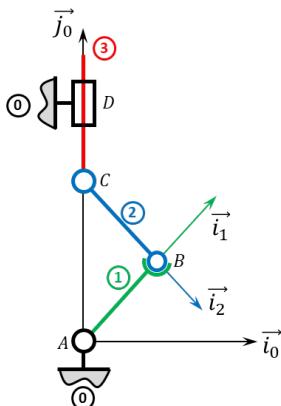
$$2. \quad \overline{\Gamma(C, 2/0)} = \ddot{\lambda}(t) \overrightarrow{j_0}.$$

Corrigé voir ??.

Exercice 65 – Système bielle manivelle *

B2-13 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, $R = 10 \text{ mm}$ 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 $\overline{V(B, 2/0)} = \overline{V(B, 2/1)} + \overline{V(B, 1/0)} = \overline{V(B, 1/0)}$.

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

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

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.

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

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

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

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

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

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

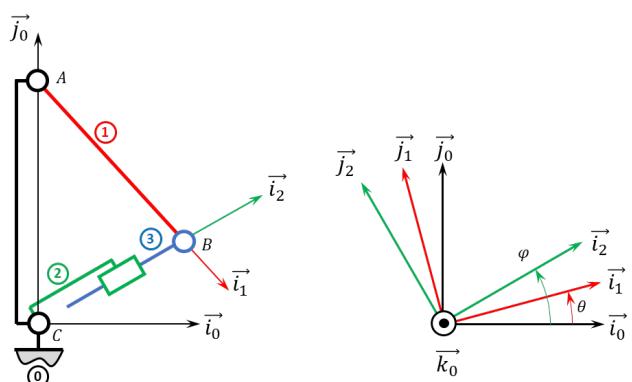
$$\overline{\Gamma(C, 2/0)} = \frac{d}{dt} [\overline{V(C, 2/0)}]_{\mathcal{R}_0} = \ddot{\lambda}(t) \overrightarrow{j_0}.$$

Corrigé voir ??.

Exercice 66 – Système de transformation de mouvement *

B2-13 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \overrightarrow{i_1}$ et $\overrightarrow{CA} = H \overrightarrow{j_0}$. 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 ??).

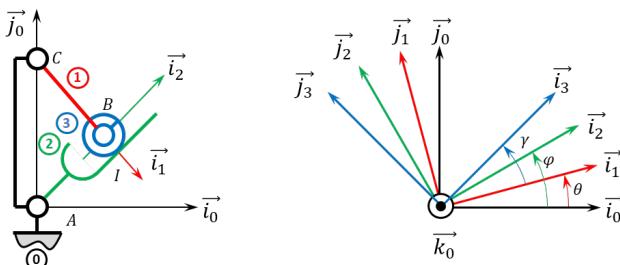
Question 1 Donner le torseur cinématique $\{\mathcal{V}(3/0)\}$ au point B.

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

Corrigé voir ??.

Exercice 67 – 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.

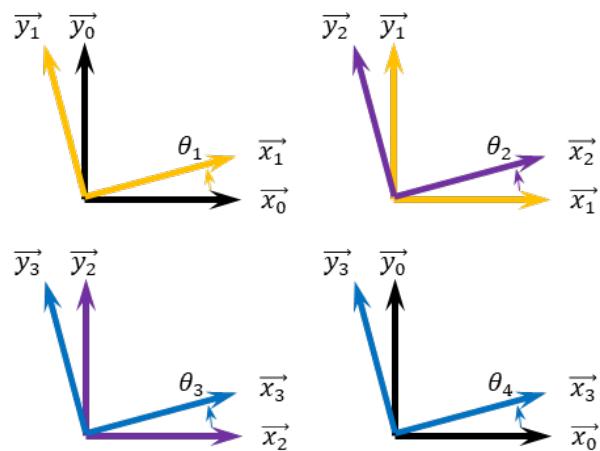
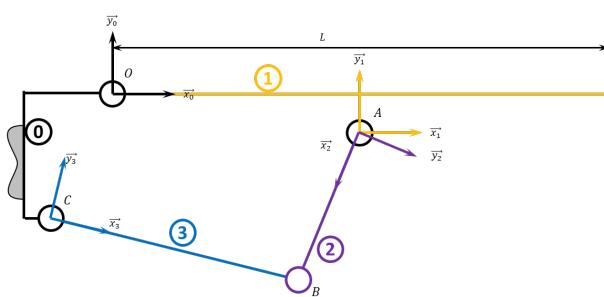
Corrigé voir ??.

Exercice 68 – 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 $\overrightarrow{OG} = L \vec{x}_4$.

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

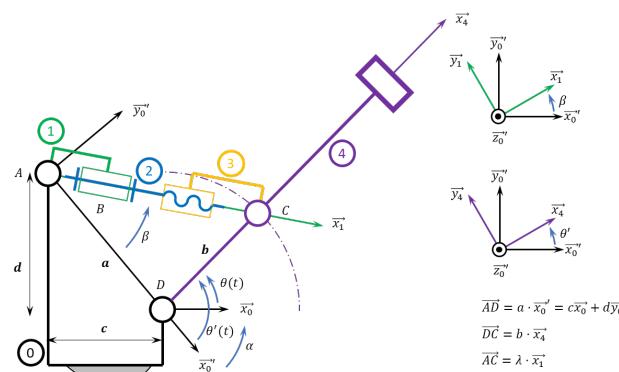
Question 2 Déterminer $\overline{\Gamma(G, 1/0)}$.

Corrigé voir ??.

Exercice 69 – 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.

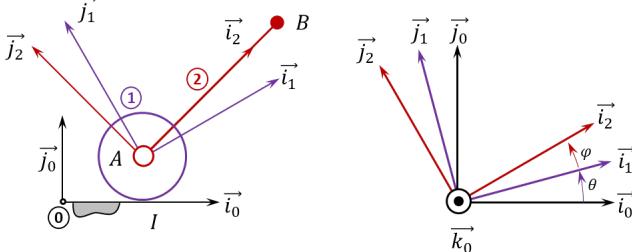
Question 2 Déterminer $\overline{\Gamma(G, 4/0)}$.

Corrigé voir ??.

Exercice 70 – 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. $\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \vec{\Omega}(2/0) = (\dot{\varphi}(t) + \dot{\theta}(t))\vec{k}_0 \\ L\dot{\varphi}(t)\vec{j}_2 + \dot{\theta}(t)(L\vec{j}_1 - R\vec{i}_0) \end{array} \right\}_B$.
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 71 – La Seine Musicale *

B2-14 Pas de corrigé pour cet exercice.

On choisit de représenter une demi-voie, 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-voie. On rappelle que $\overrightarrow{OC_G} = R\vec{y}_{C_G}$, avec R le rayon moyen de la voie de roulement.

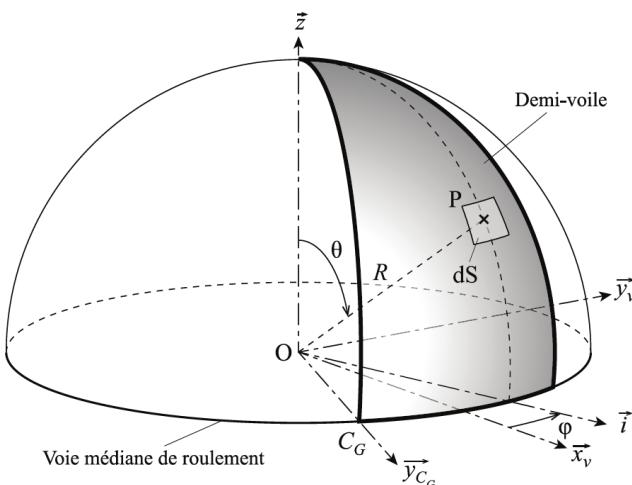


FIGURE 2.1 – Paramétrage de la surface totale et élémentaire en coordonnées sphériques de la demi-voie

La figure ?? présente l'orientation du vent par rapport au plan de symétrie de la demi-voie dans le plan

(\vec{x}_v, \vec{y}_v) . La densité d'effort surfacique du vent sur la demi-voie, pour une vitesse de 9 ms^{-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-voie 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 azimuthal 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 $dS = R^2 \sin \theta d\theta d\varphi$.

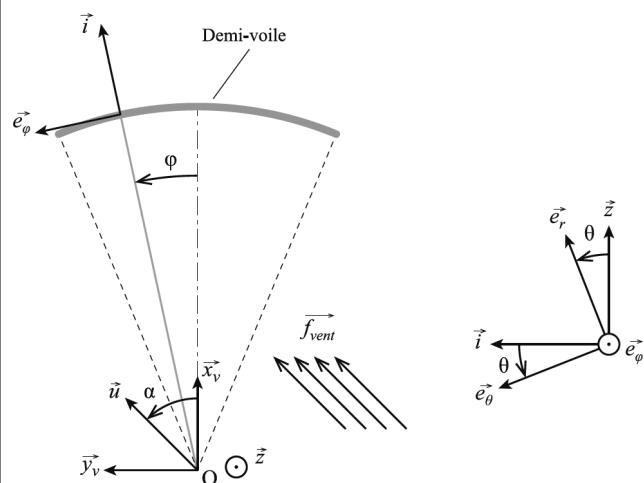


FIGURE 2.2 – Paramétrage angulaire

Question 1 Exprimer l'effort élémentaire du vent sur la demi-voie 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}) , $\overrightarrow{\mathcal{M}(O, \text{vent} \rightarrow \text{demi-voie})} \cdot \vec{z}$ 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 $(\overrightarrow{OC_G} \wedge \vec{F}_{\text{vent}} \vec{x}_{C_G}) \cdot \vec{z} = \overrightarrow{\mathcal{M}(O, \text{vent} \rightarrow \text{demi-voie})} \cdot \vec{z}$. 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 $|F_{\text{vent}}|$.

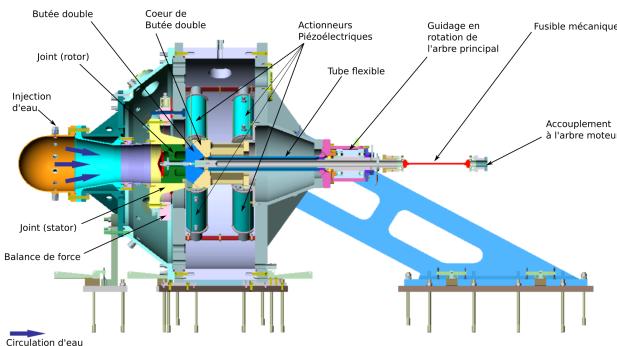
Question 4 Pour quelle valeur de α cet effort est-il maximal? Déterminer la valeur maximale de $|F_{\text{vent}}|$.

Corrigé voir ??.

Exercice 72 – Banc Balafre *

B2-14 Pas de corrigé pour cet exercice. La figure suivante représente le paramétrage permettant de mo-

délier 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;
 - 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.

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_I s'exprime $dS = R_I d\theta dz$.

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 ??.

2.2.8 Décrire le comportement d'un système séquentiel

Exercice 73 – 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 $2 \times 10\text{ kVA}$. 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 $\text{timeout} = 10\text{s}$. Le superviseur ne doit pas autoriser de temps de rafale supérieur à $t_{\max} = 31\text{s}$. 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 Balafre est présenté sur la figure ??.

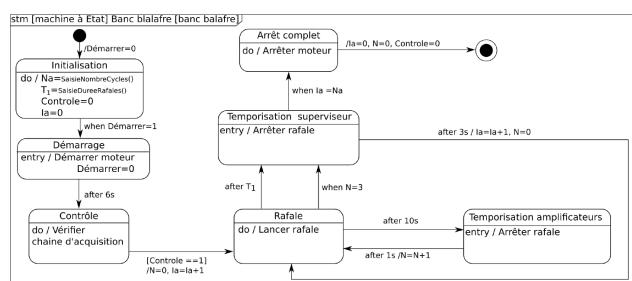
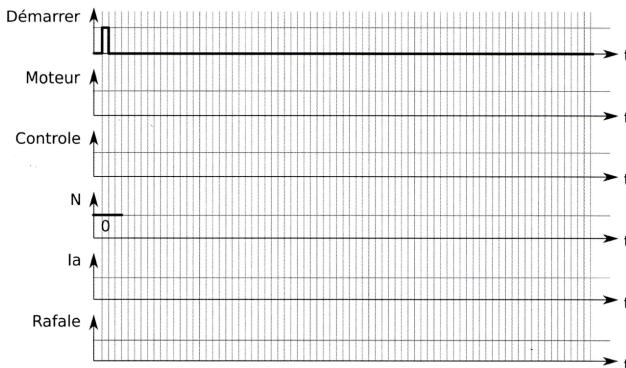


FIGURE 2.3 – Diagramme d'état du superviseur du banc Balafré.

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

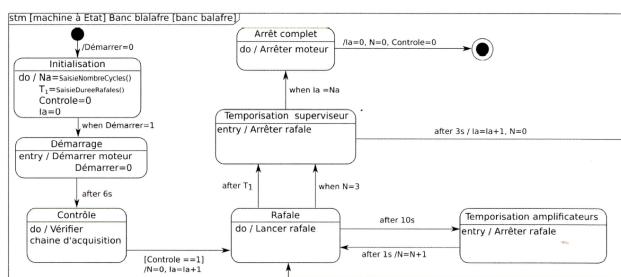
- Démarrer est une variable booléenne. Elle devient vraie, lorsque l'opérateur a saisi le nombre Na de cycles qu'il souhaite réaliser et la durée T_1 de chaque cycle, et qu'il a validé sa saisie.
 - Moteur est une variable qui vaut 1 lorsque le moteur a atteint sa vitesse de consigne (supposée non nulle, 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 74 – 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.

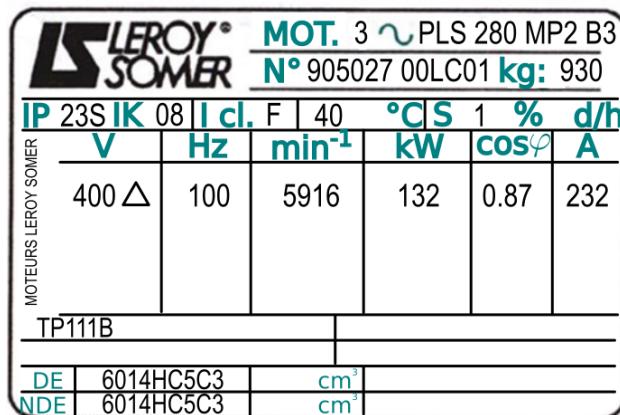


FIGURE 2.4 – Plaque signalétique du moteur PLS-280-MP

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 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.



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.

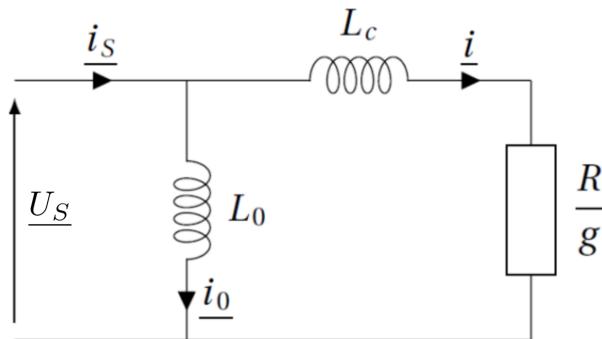


FIGURE 2.5 – Modèle équivalent ramené au stator d'une phase du moteur

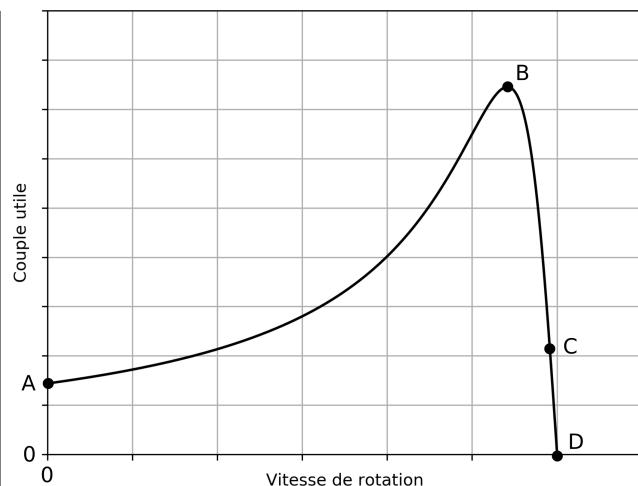


FIGURE 2.6 – Allure de la courbe de couple utile du moteur en fonction de la vitesse de rotation de l'arbre

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.

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.

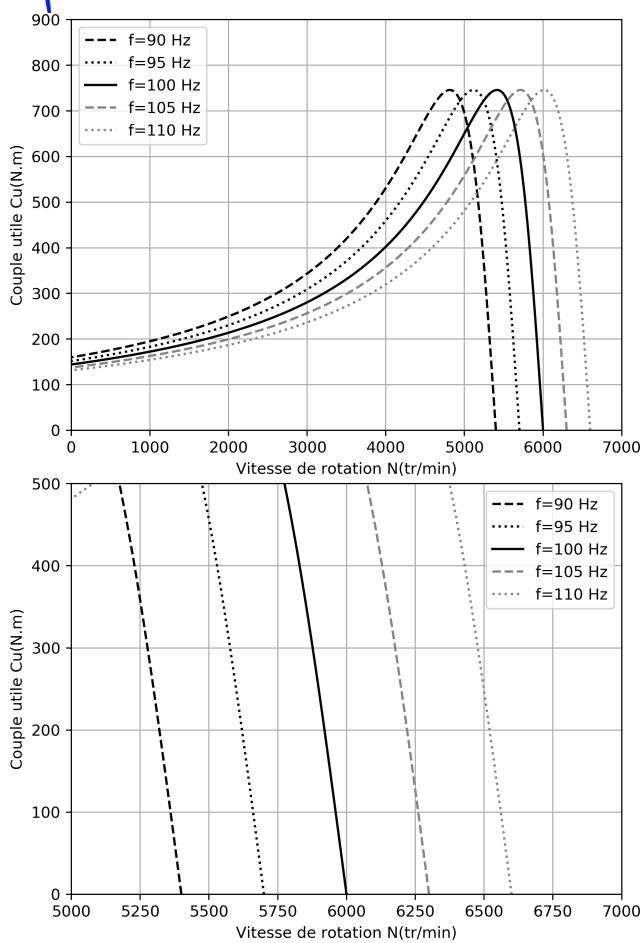


FIGURE 2.7 – Évolution du couple utile en fonction de la vitesse de rotation pour des fréquences de commande de 90 Hz à 110 Hz.

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 ??.

2.3 B3 – Valider un modèle

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 75 – 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 76 – 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 77 – 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 78 – 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 79 – 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 80 – 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 81 – 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 82 – 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 $\Sigma(p) = \frac{Q(p) - SpX(p)}{V} = Q(p)\frac{2B}{Vp} - X(p)\frac{S2B}{V}$. 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.

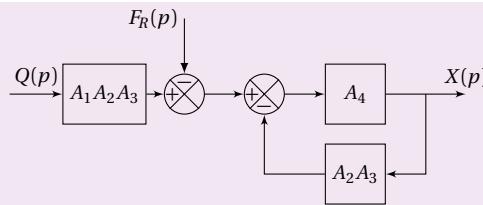
Correction Méthode 1 : Utilisation des relations précédentes On a $X(p) = (H_1Q(p) - F_R(p))H_2(p)$.

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.

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

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

Question 3

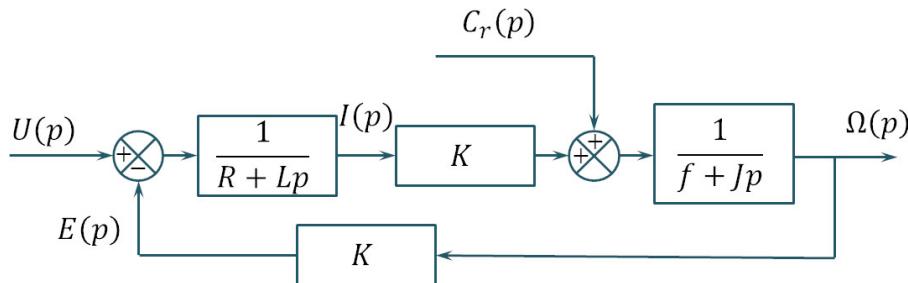
Pour ce vérin non perturbé ($F_R = 0$), donner sa fonction de transfert $X(p)/Q(p)$ en fonction de la variable p et des constantes.

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 83 – Moteur à courant continu*

B2-07 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Réaliser le schéma-blocs.



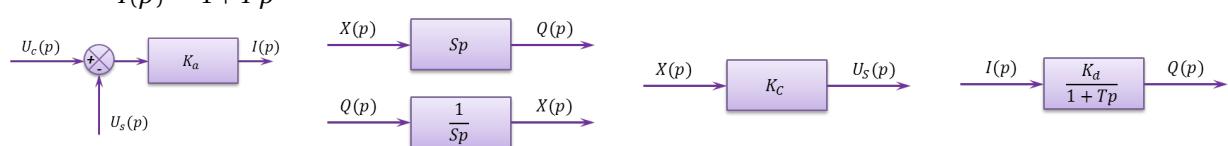
Exercice 84 – Vérin*

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

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 86 – 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 87 – 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 88 – 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 89 – 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 90 – 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 91 – 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 92 – 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 93 – 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 94 – Banc Balafre *
B2-10 Pas de corrigé pour cet exercice.
Données et hypothèses

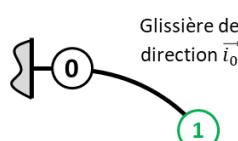
- On note $\overrightarrow{BM} = z \overrightarrow{z_0} + R_J \overrightarrow{u}(\theta)$ où R_J est le rayon du joint avec $R_J = 175 \text{ mm}$;
 - la longueur du joint est $L_J = 150 \text{ mm}$. La position du point B , centre du joint est $\overrightarrow{OB} = z_B \overrightarrow{z_0}$ avec $z_B = 425 \text{ mm}$;
 - 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.

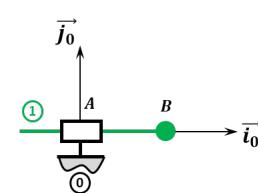
Question 2 Sachant que l'ensemble JR possède une symétrie de révolution par rapport à $(O, \overrightarrow{z_0})$, simplifier la matrice d'inertie $I_{G_{JR}}(JR)$.

2.5.5 Proposer un modèle cinématique à partir d'un système réel ou d'une maquette numérique
Exercice 95 – Mouvement T – *
B2-12

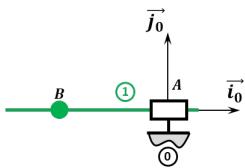
Question 1 Tracer le graphe des liaisons.



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



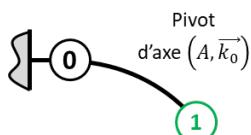
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\lambda = -20 \text{ mm}$.



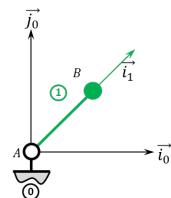
Exercice 96 – Mouvement R *

B2-12

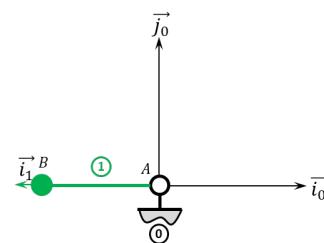
Question 1 Tracer le graphe des liaisons.



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



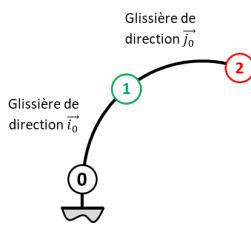
Question 3 Retracer le schéma cinématique pour $\theta = \pi \text{ rad.}$



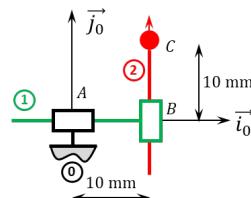
Exercice 97 – Mouvement TT – *

B2-12

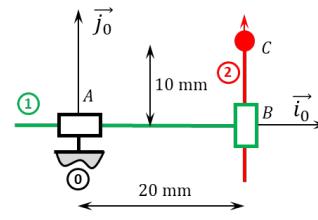
Question 1 Tracer le graphe des liaisons.



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



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



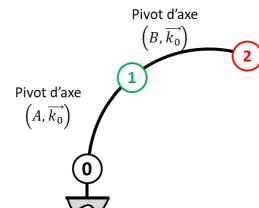
Question 2 Retracer le schéma ci-

Question 3 Retracer le schéma ci-

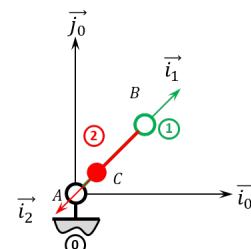
Exercice 98 – Mouvement RR *

B2-12

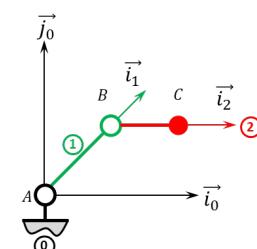
Question 1 Tracer le graphe des liaisons.



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

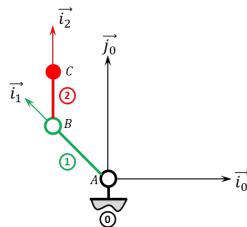


$-\frac{\pi}{4} \text{ rad.}$



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

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



Exercice 99 – 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 100 – 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 101 – 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 102 – 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 103 – 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 104 – 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 105 – 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 106 – 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 107 – 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 108 – 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 109 – 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 110 – Pousoir **

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 111 – 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 112 – 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 113 – 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 114 – 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 115 – 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 $(A; \vec{i}_0, \vec{j}_0, \vec{k}_0)$.

Exercice 116 – 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 $\overrightarrow{AB} = R \overrightarrow{i_1} = R \cos \theta \overrightarrow{i_0} + R \sin \theta \overrightarrow{j_0}$. 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 $(A; \overrightarrow{i_0}, \overrightarrow{j_0}, \overrightarrow{k_0})$.

Exercice 117 – 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 $(A, \overrightarrow{i_0}, \overrightarrow{j_0})$.

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

On a $\overrightarrow{AC} = \lambda(t) \overrightarrow{i_0} + \mu(t) \overrightarrow{j_0}$ 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 $(A; \overrightarrow{i_0}, \overrightarrow{j_0}, \overrightarrow{k_0})$.

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 $\overrightarrow{V(C, 2/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{AC}]_{\mathcal{R}_0} = R \dot{\theta} \overrightarrow{e_\theta}$.

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 : $\overrightarrow{AC} = R \overrightarrow{e_r} = R \cos \theta(t) \overrightarrow{i_0} + R \sin \theta(t) \overrightarrow{j_0}$. 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

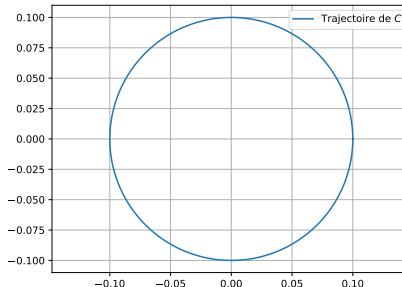
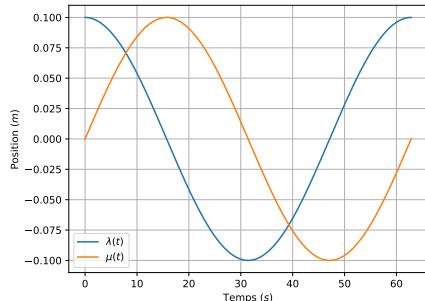
# Temps pour faire un tour
T = 2*m.pi*R/v

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.cla()

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 118 – 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 $v = 0,01 \text{ ms}^{-1}$.

Afin que le point C suive un segment, il faut donc que $\begin{cases} -0,025 + vt = R \cos \theta + L \cos(\theta + \varphi) \\ 0,025 = R \sin \theta + L \sin(\theta + \varphi) \end{cases}$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -0,025 + vt - R \cos \theta = L \cos(\theta + \varphi) \\ 0,025 - R \sin \theta = L \sin(\theta + \varphi) \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} (-0,025 + vt - R \cos \theta)^2 = L^2 \cos^2(\theta + \varphi) \\ (0,025 - R \sin \theta)^2 = L^2 \sin^2(\theta + \varphi) \end{cases}$$

$$\Rightarrow (-0,025 + vt - R \cos \theta)^2 + (0,025 - R \sin \theta)^2 = L^2$$

$$\Rightarrow 0,025^2 + vt^2 + R^2 \cos^2 \theta - 2 \times 0,025vt + 2R \cos \theta - vtR \cos \theta + 0,025^2 + R^2 \sin^2 \theta - 2 \times 0,025R \sin \theta = L^2$$

$$\Rightarrow \frac{L^2}{R} - \frac{2 \times 0,025^2}{R} - \frac{v^2 t^2}{R} - R + 2 \times 0,025 \frac{vt}{R}$$

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 119 – 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 120 – 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 121 – 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 $\overrightarrow{AC} = \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} = R \overrightarrow{i_1} + \ell \overrightarrow{i_2} + r \overrightarrow{j_2}$. Soit $\overrightarrow{AC} = (R + \ell)(\cos \theta \overrightarrow{i_0} + \sin \theta \overrightarrow{j_0}) + r(\cos \varphi \overrightarrow{j_1} + \sin \varphi \overrightarrow{k_1}) = (R + \ell)(\cos \theta \overrightarrow{i_0} + \sin \theta \overrightarrow{j_0}) + r(\cos \varphi (\cos \theta \overrightarrow{j_0} - \sin \theta \overrightarrow{i_0}) + \sin \varphi \overrightarrow{k_0})$.

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 $(A; \overrightarrow{i_0}, \overrightarrow{j_0}, \overrightarrow{k_0})$.

Exercice 122 – 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 de mouvement du point C dans le mouvement de **2** par rapport à **0**.

On a $\overrightarrow{AC} = H \overrightarrow{j_1} + R \overrightarrow{i_1} + L \overrightarrow{i_2} = H \overrightarrow{j_0} + R \cos \theta \overrightarrow{i_0} - R \sin \theta \overrightarrow{k_0} + L \cos \varphi \overrightarrow{i_1} + L \sin \varphi \overrightarrow{j_1} = H \overrightarrow{j_0} + R \cos \theta \overrightarrow{i_0} - R \sin \theta \overrightarrow{k_0} + L \cos \varphi (\cos \theta \overrightarrow{i_0} - \sin \theta \overrightarrow{k_0}) + L \sin \varphi \overrightarrow{j_0}$.

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 $(A; \overrightarrow{i_0}, \overrightarrow{j_0}, \overrightarrow{k_0})$.

Exercice 123 – Mouvement T – *
B2-13

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

$$\{\mathcal{V}(1/0)\} = \left\{ \begin{array}{c} \overrightarrow{0} \\ \dot{\lambda}(t) \overrightarrow{i_0} \end{array} \right\}_{\forall P}.$$

$$\overrightarrow{V(B, 1/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{AB}]_{\mathcal{R}_0} = \dot{\lambda}(t) \overrightarrow{i_0}.$$

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

$$\overrightarrow{\Gamma(B, 1/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{V(B, 1/0)}]_{\mathcal{R}_0} = \ddot{\lambda}(t) \overrightarrow{i_0}.$$

Exercice 124 – Mouvement R *

B2-13

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

$$\overrightarrow{V(B, 1/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{AB}]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [R \overrightarrow{i_1}]_{\mathcal{R}_0}. \text{ Or } \frac{d}{dt} [\overrightarrow{i_1}]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{i_1}]_{\mathcal{R}_1} + \overrightarrow{\Omega(1/0)} \wedge \overrightarrow{i_1} = \overrightarrow{0} + \theta \overrightarrow{k_0} \wedge \overrightarrow{i_1} = \theta \overrightarrow{j_1}.$$

D'où $\overrightarrow{V(B, 1/0)} = R \theta \overrightarrow{j_1}$.

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

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

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

$$\text{On a directement } \{\mathcal{V}(1/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \theta \overrightarrow{k_0} \\ R \theta \overrightarrow{j_1} \end{array} \right\}_B.$$

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

$$\overrightarrow{\Gamma(B, 1/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{V(B, 1/0)}]_{\mathcal{R}_0} = R \ddot{\theta} \overrightarrow{j_1} - R \dot{\theta}^2 \overrightarrow{i_1}. \text{ (En effet, } \frac{d}{dt} [\overrightarrow{j_1}]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{j_1}]_{\mathcal{R}_1} + \overrightarrow{\Omega(1/0)} \wedge \overrightarrow{j_1} = \overrightarrow{0} + \dot{\theta} \overrightarrow{k_0} \wedge \overrightarrow{j_1} = -\dot{\theta} \overrightarrow{i_1}).$$

Exercice 125 – Mouvement TT *

B2-13

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

$$\text{Par dérivation vectorielle, on a : } \overrightarrow{V(C, 2/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{AC}]_{\mathcal{R}_0} = \dot{\lambda}(t) \overrightarrow{i_0} + \dot{\mu}(t) \overrightarrow{j_0}.$$

$$\text{Par composition du torseur cinématique, on a : } \overrightarrow{V(C, 2/0)} = \overrightarrow{V(C, 2/1)} + \overrightarrow{V(C, 1/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{BC}]_{\mathcal{R}_1} + \frac{d}{dt} [\overrightarrow{AC}]_{\mathcal{R}_0} = \dot{\lambda}(t) \overrightarrow{i_0} + \dot{\mu}(t) \overrightarrow{j_0}.$$

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

$$\{\mathcal{V}(2/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{0} \\ \dot{\lambda}(t) \overrightarrow{i_0} + \dot{\mu}(t) \overrightarrow{j_0} \end{array} \right\}_{\forall P}.$$

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

$$\overrightarrow{\Gamma(C, 2/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{V(C, 2/0)}]_{\mathcal{R}_0} = \ddot{\lambda}(t) \overrightarrow{i_0} + \ddot{\mu}(t) \overrightarrow{j_0}.$$

Exercice 126 – Mouvement RR *

B2-13

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

$$\overrightarrow{V(C, 2/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{AC}]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{AB}]_{\mathcal{R}_0} + \frac{d}{dt} [\overrightarrow{BC}]_{\mathcal{R}_0} = R \frac{d}{dt} [\overrightarrow{i_1}]_{\mathcal{R}_0} + L \frac{d}{dt} [\overrightarrow{i_2}]_{\mathcal{R}_0} = R \dot{\theta} \overrightarrow{j_1} + L(\dot{\theta} + \dot{\varphi}) \overrightarrow{j_2}.$$

$$(\text{Avec } \frac{d}{dt} [\overrightarrow{i_2}]_{\mathcal{R}_0} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{i_2}]_{\mathcal{R}_2} + \overrightarrow{\Omega(2/0)} \wedge \overrightarrow{i_2} = (\dot{\theta} + \dot{\varphi}) \overrightarrow{k_0} \wedge \overrightarrow{i_2} = (\dot{\theta} + \dot{\varphi}) \overrightarrow{j_2}).$$

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

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

$$\overrightarrow{V(C, 2/1)} = \overrightarrow{V(B, 2/1)} + \overrightarrow{CB} \wedge \overrightarrow{\Omega(2/1)} = -L \overrightarrow{i_2} \wedge \dot{\varphi} \overrightarrow{k_0} = L \dot{\varphi} \overrightarrow{j_2}.$$

$$\overrightarrow{V(C, 1/0)} = \overrightarrow{V(A, 1/0)} + \overrightarrow{CA} \wedge \overrightarrow{\Omega(1/0)} = (-L \overrightarrow{i_2} - R \overrightarrow{i_1}) \wedge \dot{\theta} \overrightarrow{k_0} = \dot{\theta} (L \overrightarrow{j_2} + R \overrightarrow{j_1}).$$

Au final, $\overrightarrow{V(C, 2/0)} = L \dot{\varphi} \overrightarrow{j_2} + \dot{\theta} (L \overrightarrow{j_2} + R \overrightarrow{j_1})$.

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

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

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

$$(\dot{\theta} + \dot{\varphi}) \vec{k}_0 \wedge \vec{j}_2 = -(\dot{\theta} + \dot{\varphi}) \vec{i}_2.$$

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

Exercice 127 – Mouvement RT *

B2-13

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

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

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 128 – Mouvement RT *

B2-13

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

Méthode 1 – Dérivation vectorielle

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

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

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

$$\overrightarrow{\Gamma(C,2/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{V(C,2/0)}]_{\mathcal{R}_0}$$

$$= \frac{d}{dt} [(R + \ell) \dot{\theta} \overrightarrow{j_1} - r \dot{\theta} \cos \varphi \overrightarrow{i_1} + r \dot{\varphi} \overrightarrow{k_2}]_{\mathcal{R}_0}$$

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

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 :

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

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

Exercice 131 – 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, $\overrightarrow{V(B, 2/1)} = \lambda \overrightarrow{i_1}$.

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

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

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

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

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

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

Exercice 132 – 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 : $\overrightarrow{V(B, 2/0)} = \overrightarrow{V(B, 2/1)} + \overrightarrow{V(B, 1/0)}$.

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

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

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 133 – 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.

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

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

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

Exercice 134 – 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.

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

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

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

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

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

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

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

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

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

Exercice 135 – 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 $\overline{\Gamma(B,3/0)}$.

Exercice 136 – 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 137 – 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 138 – 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 139 – 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 $\overrightarrow{V(B, 1/0)}$** : $\overrightarrow{V(B, 1/0)} = \overrightarrow{V(I, 1/0)} + \overrightarrow{BI} \wedge \overrightarrow{\Omega(1/0)} = \overrightarrow{0} - L \vec{i}_1 \wedge \dot{\varphi}(t) \vec{k}_0 = \dot{\theta}(t) (L \vec{j}_1 - R \vec{i}_0)$. En utilisant l'hypothèse de roulement sans glissement : $\overrightarrow{V(B, 1/0)} = (-L \vec{i}_1 - R \vec{j}_0) \wedge \dot{\theta}(t) \vec{k}_0 = \dot{\theta}(t) (L \vec{j}_1 - R \vec{i}_0)$.

Au final, $\overrightarrow{V(B, 2/0)} = L \dot{\varphi}(t) \vec{j}_2 + \dot{\theta}(t) (L \vec{j}_1 - R \vec{i}_0)$.

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

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

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

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

2.5.7 Modéliser une action mécanique

Exercice 140 – 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 141 – 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 $R_J = 175$ 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;
- 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.

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

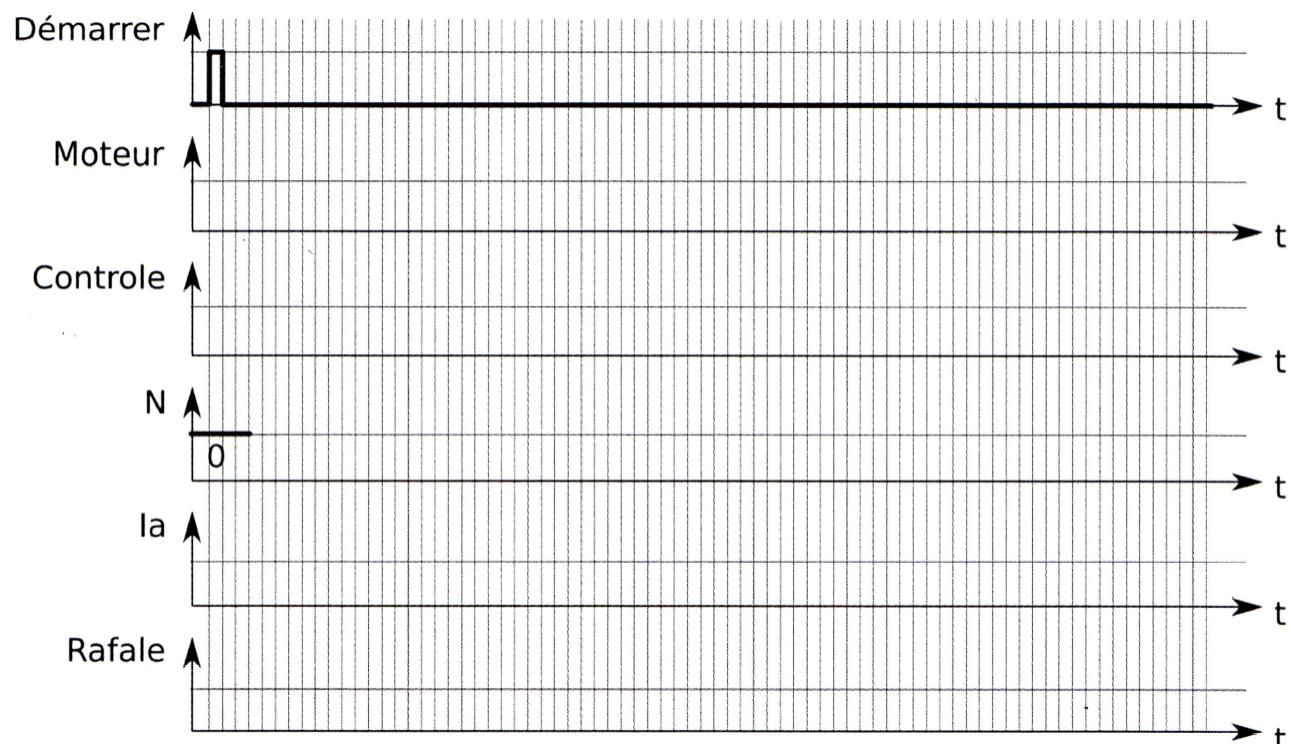
Exercice 142 – Le banc balafré *

B2-17 Pas de corrigé pour cet exercice.

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

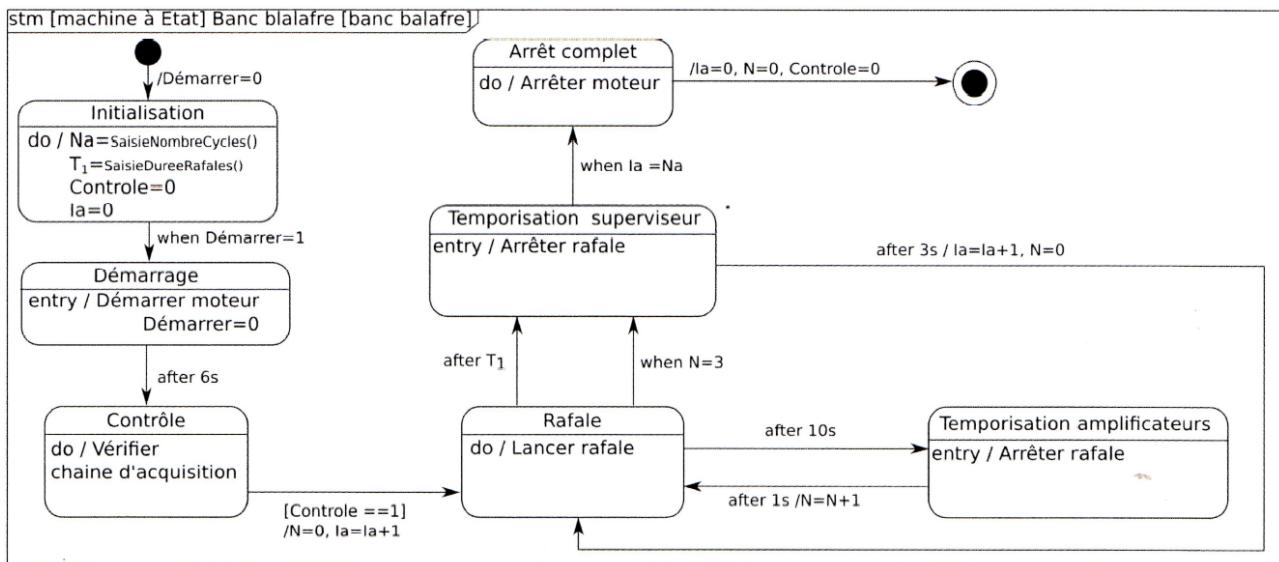
- Démarrer est une variable booléenne. Elle devient vraie, lorsque l'opérateur a saisi le nombre Na de cycles qu'il souhaite réaliser et la durée T_1 de chaque cycle, et qu'il a validé sa saisie.
- Moteur est une variable qui vaut 1 lorsque le moteur a atteint sa vitesse de consigne (supposée non nulle, 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 143 – 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 $C_u = \frac{3pU_S^2}{\omega} \cdot \frac{R}{\left(\frac{R}{g}\right)^2 + (L_c \omega)^2}$.

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

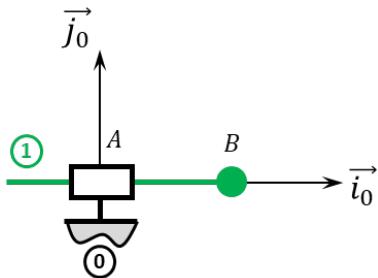
Exercice 144 – Mouvement T – *

B2-14

B2-15

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On note $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$. On note m_1 la masse du solide 1. On note G le centre d'inertie de 1 tel que $\overrightarrow{BG} = \ell \vec{j}_1$. La pesanteur est telle que $\overrightarrow{g} = -g \vec{i}_0$. 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.



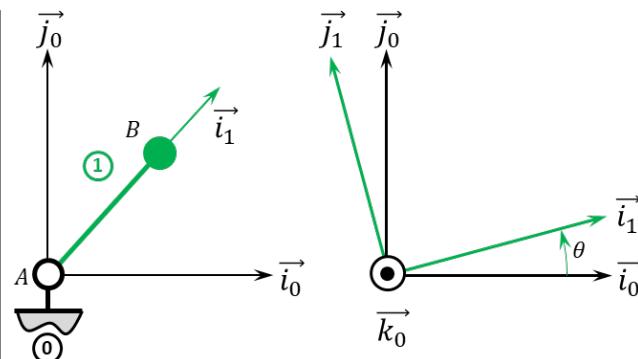
Question 1 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

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 moteur pour maintenir 1 en équilibre.

Corrigé voir ??.



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.

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 146 – Mouvement TT – *

B2-14

B2-15

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 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 $\overrightarrow{g} = -g \vec{j}_0$.

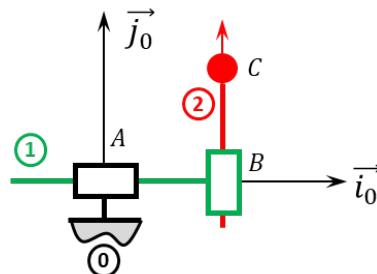
Exercice 145 – Mouvement R *

B2-14

B2-15

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 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 147 – Mouvement RR *

B2-14

B2-15

C1-05

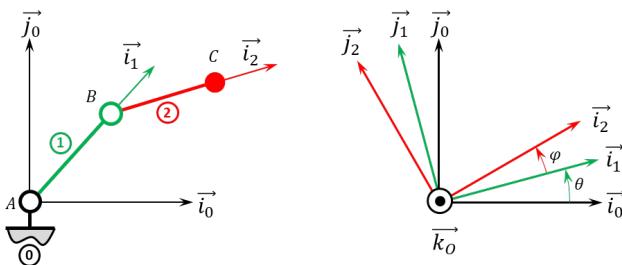
Pas de corrigé pour cet exercice.

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 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 148 – Mouvement RT *

B2-14

B2-15

C1-05

Pas de corrigé pour cet exercice.

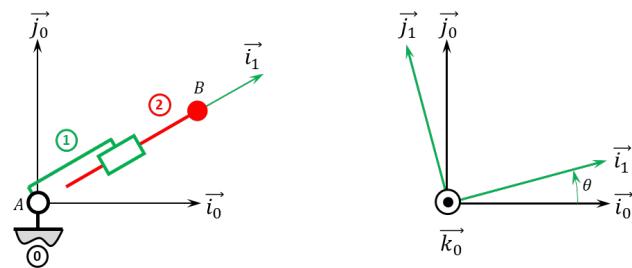
Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_1$. De plus :

- $G_1 = B$ 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 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 149 – Mouvement RT *

B2-14

B2-15

C1-05

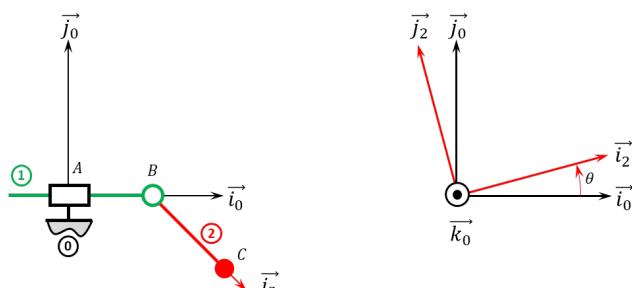
Pas de corrigé pour cet exercice.

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;
- $G_2 = C$ 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 150 – Mouvement RR 3D **

B2-14

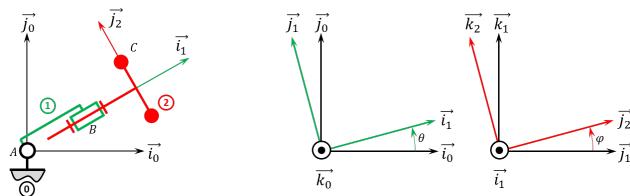
C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

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 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 151 – Mouvement RR 3D **

B2-14

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

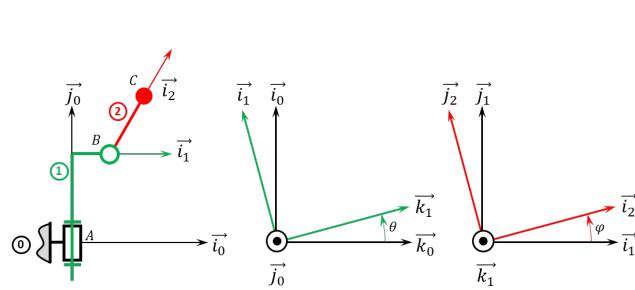
Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = H \vec{j}_1 + R \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{BC} = L \vec{i}_2$. On a $H = 20 \text{ mm}$, $r = 5 \text{ mm}$, $L = 10 \text{ mm}$. De plus :

- 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 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.

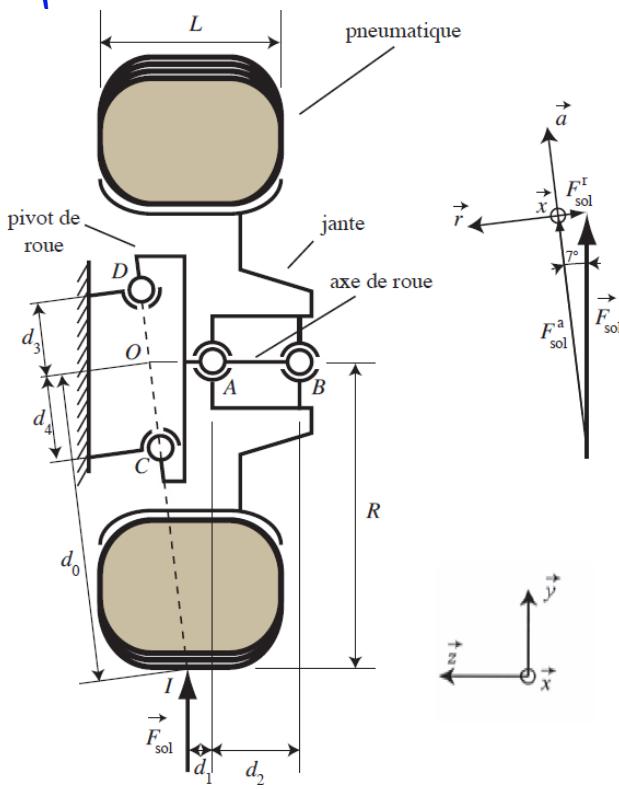
Corrigé voir ??.

Exercice 152 – Suspension automobile **

B2-14

C1-05 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 Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.

Question 2 Peut-on résoudre complètement le système? Pourquoi?

Corrigé voir ??.

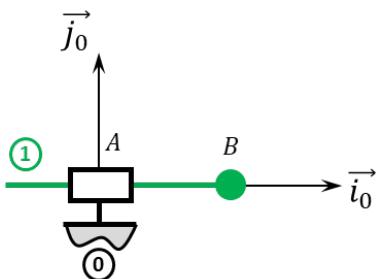
2.7.2 Proposer une démarche permettant la détermination d'une action mécanique inconnue ou d'une loi de mouvement – PFD

Exercice 153 – Mouvement T – *

B2-14

C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On note $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$. On note m_1 la masse du solide 1. On note G le centre d'inertie de 1 tel que $\overrightarrow{BG} = \ell \vec{j}_1$. 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.

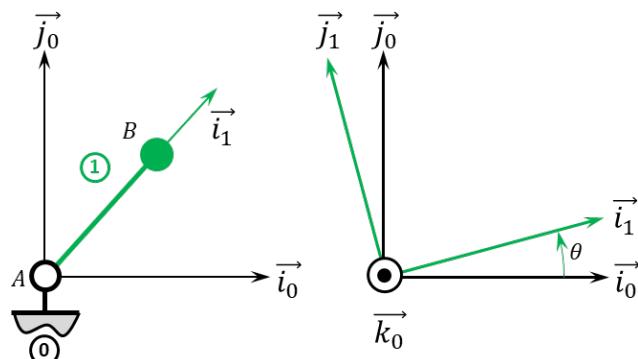
Corrigé voir ??.

Exercice 154 – 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 $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



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

Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer la loi du mouvement de 1 par rapport à \mathcal{R}_0 .

Corrigé voir ??.

Exercice 155 – Mouvement TT – *

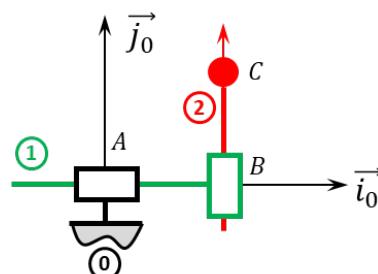
B2-14

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 $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



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 156 – Mouvement RR *

B2-14

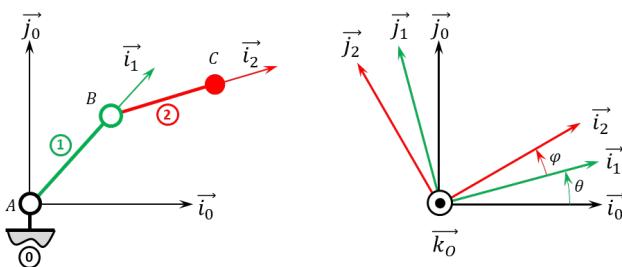
C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

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 $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



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 157 – Mouvement RT *

B2-14

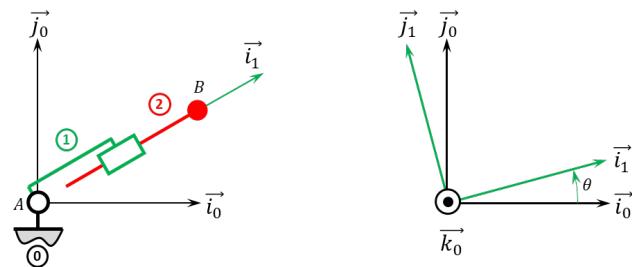
C1-05 Pas de corrigé pour cet exercice.

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 $\vec{g} = -g \vec{j}_0$.



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 158 – Mouvement RT *

B2-14

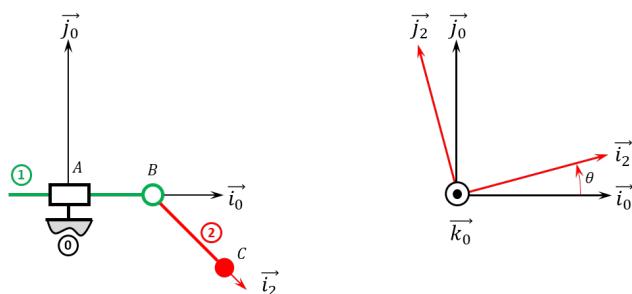
C1-05

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 159 – Mouvement RR 3D **

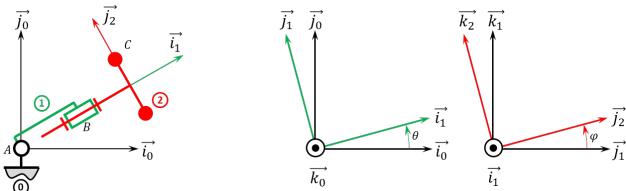
B2-14

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 160 – Mouvement RR 3D **

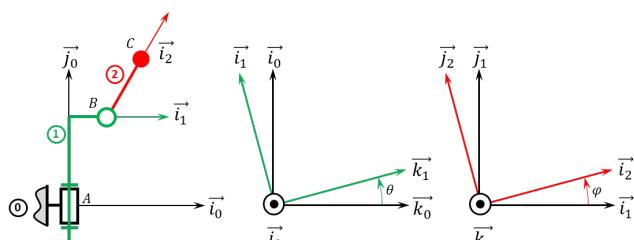
B2-14

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 161 – Mouvement RT – RSG **

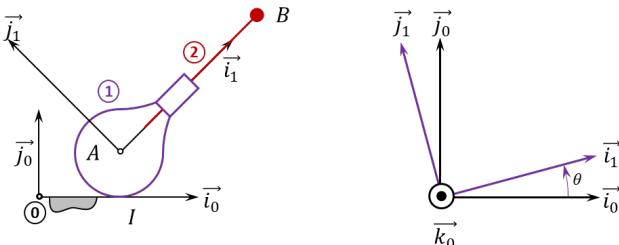
B2-14

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 les performances d'un système asservi

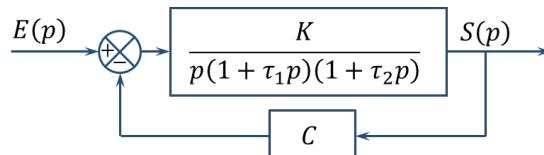
2.8.2 Déterminer les performances d'un système asservi

Exercice 162 – Vérin*

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 .

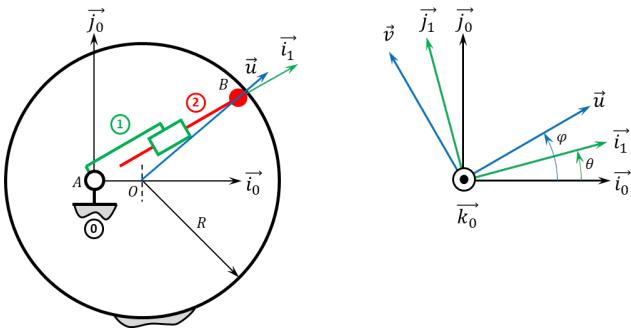
Corrigé voir ??.

2.8.3 Déterminer les relations entre les grandeurs géométriques ou cinématiques

Exercice 163 – Pompe à piston radial *

C2-06

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).



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 $\dot{\theta}(t) = 2\pi \text{ rad s}^{-1}$. **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. .

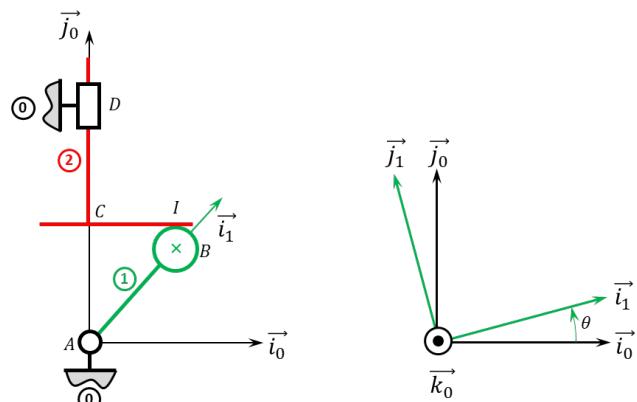
Corrigé voir ??.

Exercice 164 – 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 :

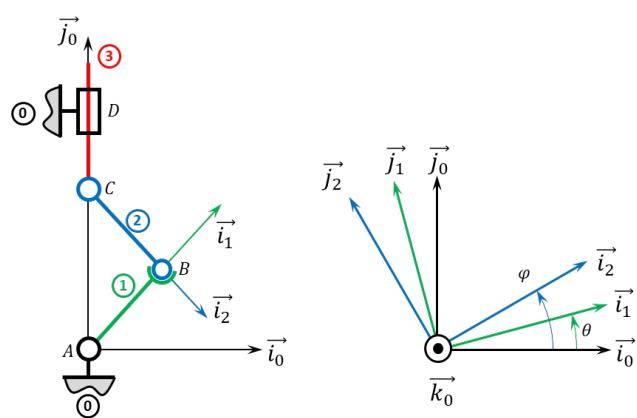
1. .
2. $e \sin \theta + R - \lambda(t) = 0$.
3. $\dot{\lambda}(t) = e \dot{\theta}(t) \cos \theta(t)$.
4. $q(t) = S \dot{\lambda}(t) \cos \theta(t)$.
5. .

Corrigé voir ??.

Exercice 165 – 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 :

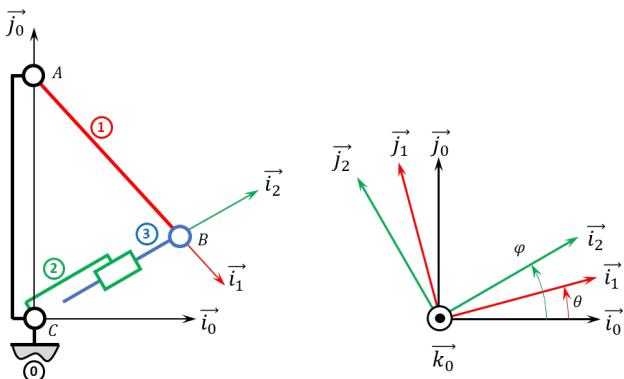
1. .
2. $\lambda(t) = \pm \sqrt{L^2 - R^2 \cos^2 \theta(t)} + R \sin \theta(t)$.
3. $\dot{\lambda}(t) = \pm \left(\frac{R^2 \dot{\theta}(t) \cos \theta(t) \sin \theta(t)}{\sqrt{L^2 - R^2 \cos^2 \theta(t)}} \right) + \dot{\theta}(t) R \cos \theta(t)$.
4. .
5. .

Corrigé voir ??.

Exercice 166 – 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 $D = 10 \text{ mm}$.

Indications :

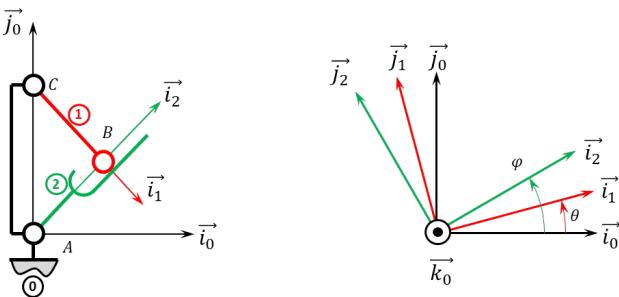
1. .
2. $\lambda(t) = \pm \sqrt{R^2 + H^2 + 2HR \sin \theta(t)}$
3. $\dot{\lambda}(t) = \frac{1}{2} (-2HR\dot{\theta}(t)\cos\theta(t))(R^2 + H^2 + 2HR \sin \theta(t))^{-\frac{1}{2}}$
4. $q(t) = S\dot{\lambda}(t)$
5. .

Corrigé voir ??.

Exercice 167 – Barrière Sympact *

C2-06

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



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 ??.

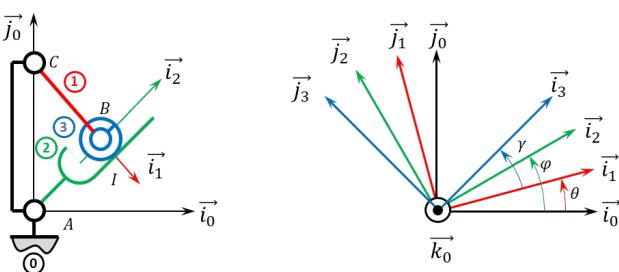
Exercice 168 – Barrière Sympact avec galet **

B2-13

C2-05

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

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



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

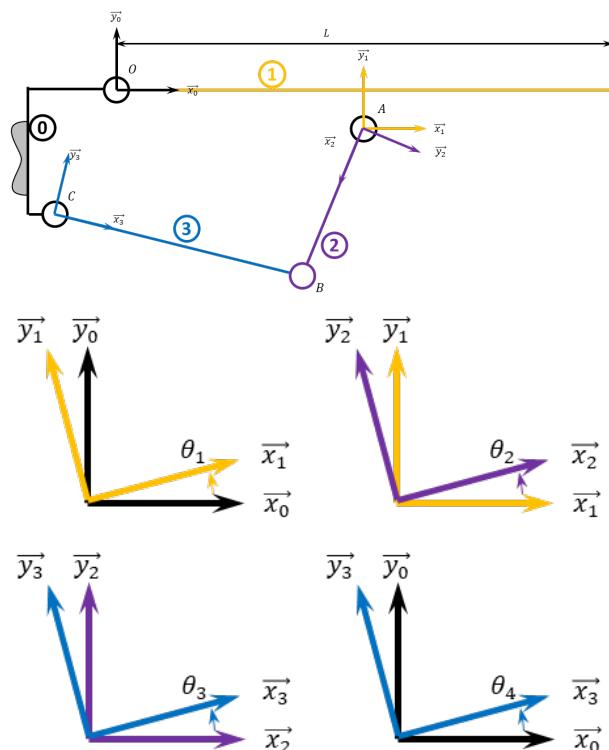
Question 2 Exprimer $\varphi(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

Question 3 Exprimer $\dot{\varphi}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$.

Question 4 En utilisant 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.

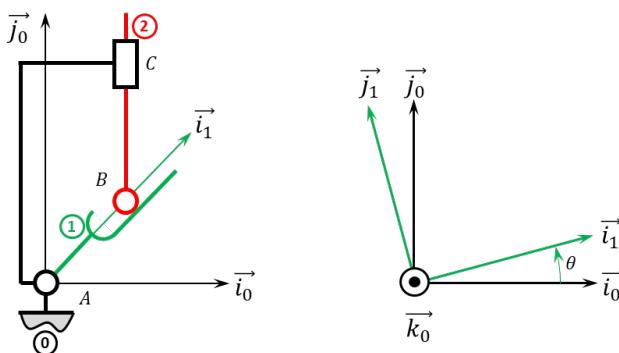
Corrigé voir ??.



Exercice 169 – Pousoir *

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AC} = L \vec{i}_0 + H \vec{j}_0$, $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_1$ et $\overrightarrow{BC} = \mu(t) \vec{j}_0$. De plus, $H = 120\text{ mm}$, $L = 40\text{ mm}$.



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 170 – Système 4 barres **

C2-06 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 $e = 160\text{ mm}$;

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 $\dot{\theta}_4(t)$.

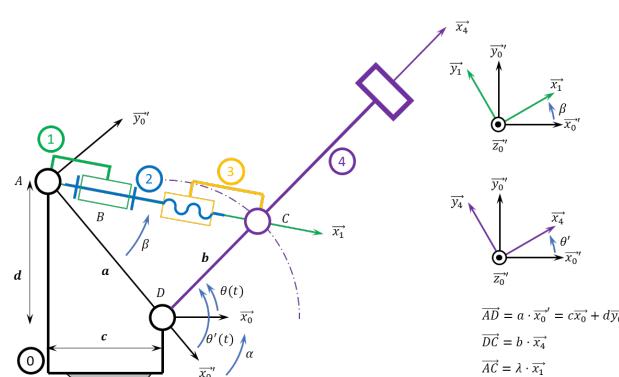
Question 4 En utilisant Python, tracer $\dot{\theta}_1(t)$ en fonction de $\dot{\theta}_4(t)$. On considérera que la fréquence de rotation de la pièce 1 est de 10 tours par minute.

Corrigé voir ??.

Exercice 171 – 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.

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 172 – Variateur de Graham^{1***}

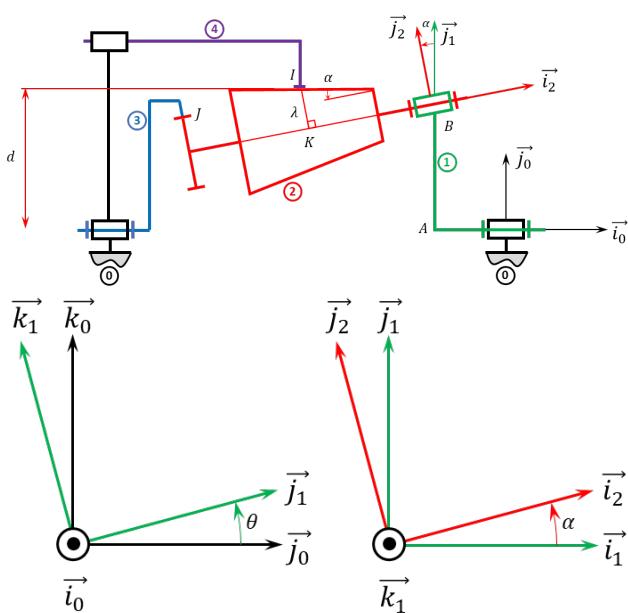
D'après ressources de Michel Huguet.

B2-13

C2-05

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le schéma suivant.



$$\text{On note } \overrightarrow{AJ} = -L \overrightarrow{i_0} + \frac{d_3}{2} \overrightarrow{j_2} \text{ et } \overrightarrow{KJ} = -\ell \overrightarrow{i_2} + \frac{d_2}{2} \overrightarrow{j_2}.$$

Soit $\mathcal{R} = (A; \overrightarrow{i_0}, \overrightarrow{j_0}, \overrightarrow{k_0})$ un repère lié au bâti **0** du variateur. L'arbre moteur **1** et l'arbre récepteur **3** ont une liaison pivot d'axe $(A, \overrightarrow{i_0})$ avec le bâti **0**. On pose $\overline{\Omega(1/0)} = \omega_1 \overrightarrow{i_0}$ et $\overline{\Omega(3/0)} = \omega_3 \overrightarrow{i_0}$.

Soit $\mathcal{R}_1 = (A; \overrightarrow{i_0}, \overrightarrow{j_1}, \overrightarrow{k_1})$ et $\mathcal{R}_2 = (B; \overrightarrow{i_2}, \overrightarrow{j_2}, \overrightarrow{k_1})$ deux repères liés respectivement à **1** et **2** tels que \overrightarrow{AB} ait même direction que $\overrightarrow{j_1}$. On pose $\alpha = (\overrightarrow{i_1}, \overrightarrow{i_2})$ constant.

Le satellite **2** a une liaison pivot d'axe $(B, \overrightarrow{i_2})$ avec **2**. **2** est un tronc de cône de révolution d'axe $(B, \overrightarrow{i_2})$ de demi angle au sommet α . On pose $\overline{\Omega(S_2/S_1)} = \omega \overrightarrow{i_2}$.

La génératrice de **2** du plan $(O, \overrightarrow{i_0}, \overrightarrow{j_1})$ la plus éloignée de l'axe $(O, \overrightarrow{i_0})$ est parallèle à $\overrightarrow{i_0}$. Notons d sa distance à l'axe $(O, \overrightarrow{i_0})$.

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 $(O, \overrightarrow{i_0})$.

Soit *K* le centre de la section droite du tronc de cône passant par *I*. On pose $\overrightarrow{BI} = \lambda \overrightarrow{j_2}$. À l'extrémité de **2** est fixée une roue dentée de n dents, d'axe $(B, \overrightarrow{i_2})$, qui engrenne avec une couronne dentée intérieure d'axe $(A, \overrightarrow{i_0})$, 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'engrenement des deux roues dentées ? (c'est à dire que **2** et **3** rouent 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 $\lambda_{\min} = 12$ mm et la valeur $\lambda_{\max} = 23$ mm.

Corrigé voir ??.

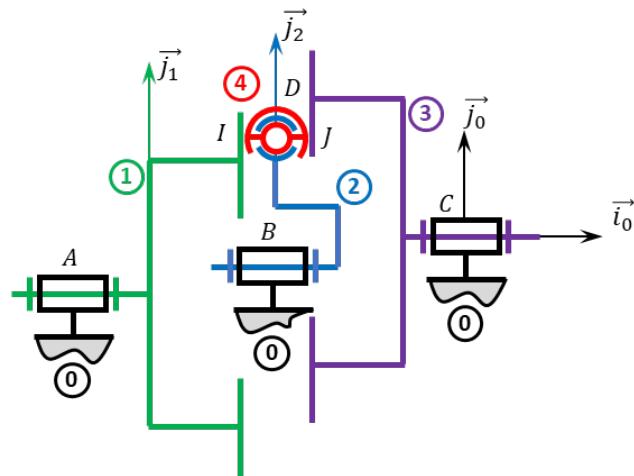
Exercice 173 – Variateur à billes *****

B2-13

C2-05

C2-06 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le schéma suivant.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer la loi entrée – sortie.

Corrigé voir ??.

1. Les éventuelles erreurs de texte font partie intégrante de la difficulté :).

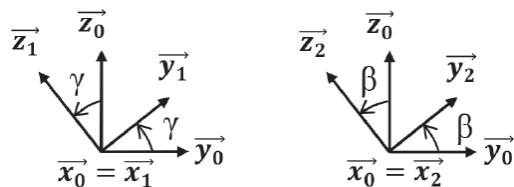
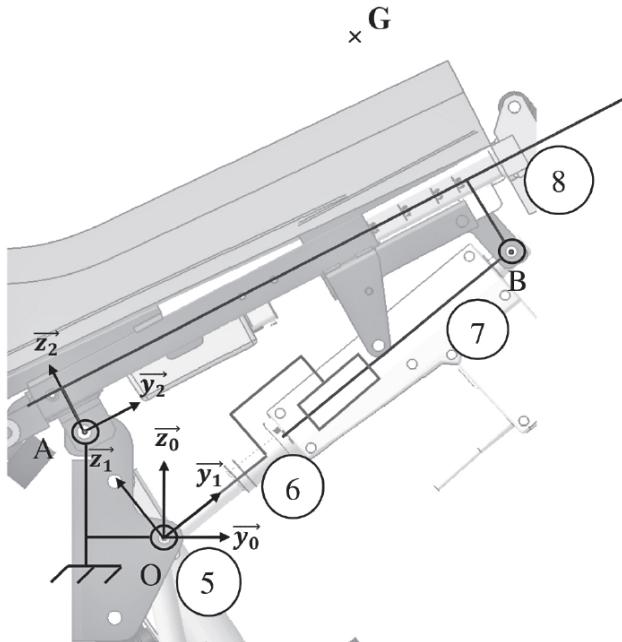
Exercice 174 – Fauteuil Roulant *

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 fauteur roulant.



$$\begin{aligned}\vec{OA} &= -a \cdot \vec{y}_0 + b \cdot \vec{z}_0 \\ \vec{OB} &= \lambda(t) \cdot \vec{y}_1 \\ \vec{AB} &= l_1 \cdot \vec{y}_2 - d_1 \cdot \vec{z}_2 \\ \vec{AG} &= l_2 \cdot \vec{y}_2 + d_2 \cdot \vec{z}_2\end{aligned}$$

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 .

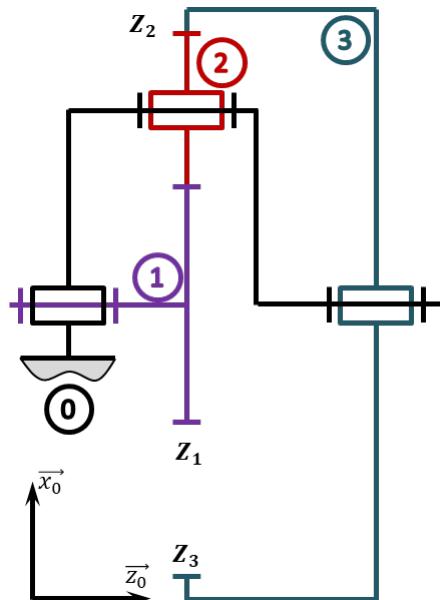
Corrigé voir ??.

2.8.4 Déterminer les relations entre les grandeurs géométriques ou cinématiques
Exercice 175 – Train simple *

A3-05

C2-06

Soit le train d'engrenages 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.

Question 3 Donner une relation géométrique entre Z_1 , Z_2 et Z_3 permettant de garantir le fonctionnement du train d'engrenages.

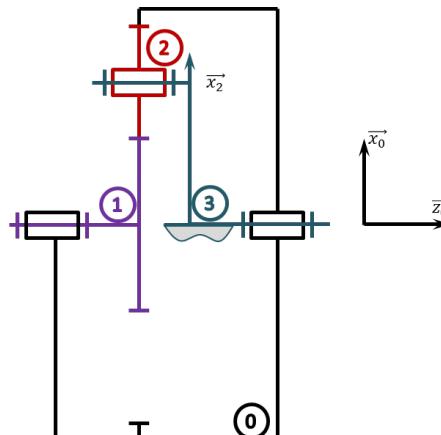
Corrigé voir ??.

Exercice 176 – Train simple *

A3-05

C2-06

Soit le train d'engrenages suivant.



Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

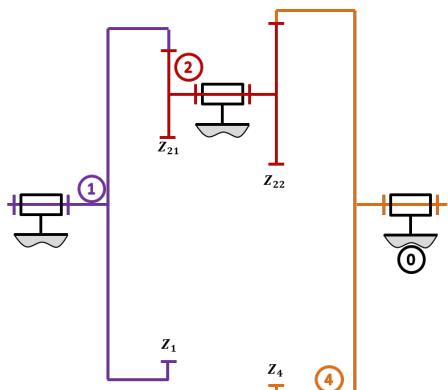
Question 2 Déterminer $\frac{\omega_{4/0}}{\omega_{1/0}}$ en fonction du nombre de dents des roues dentées.

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.

Corrigé voir ??.

Exercice 177 – Train simple *
A3-05
C2-06

Soit le train d'engrenages suivant.

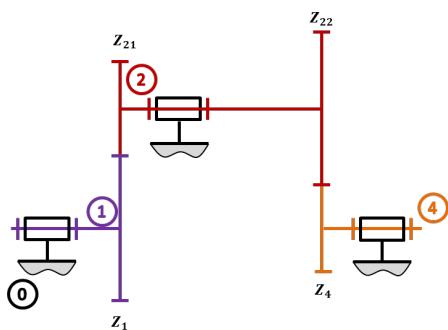

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.

Question 2 Déterminer $\frac{\omega_{4/0}}{\omega_{1/0}}$ en fonction du nombre de dents des roues dentées.

Corrigé voir ??.

Exercice 178 – 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 179 – Cheville robot NAO*
A3-05
C2-06

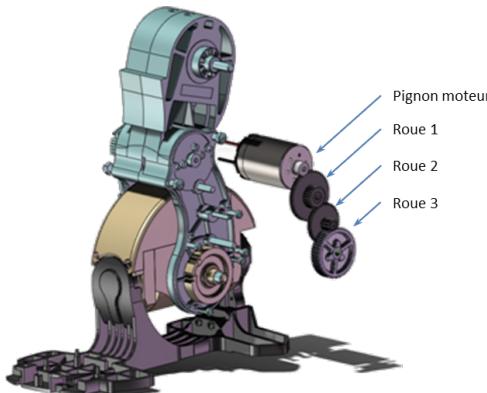
On s'intéresse ici à la cheville NAO. On cherche à savoir si, à partir du moteur retenu par le constructeur, la chaîne de transmission de puissance permet de vérifier les exigences suivantes :

- 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.

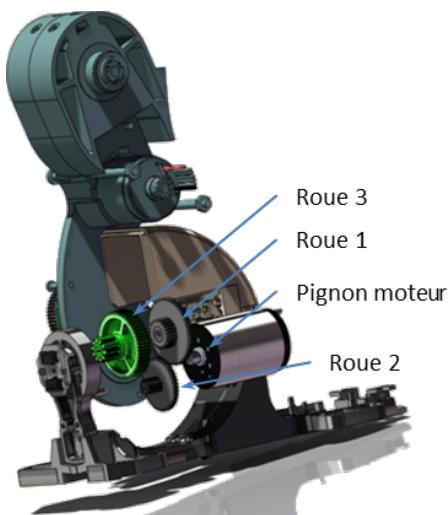
Pour la chaîne de transmission de tangage on donne le nombre de dents et le module de chaque roue dentée :

- 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 180 – Train simple *

D'après Florestan Mathurin.

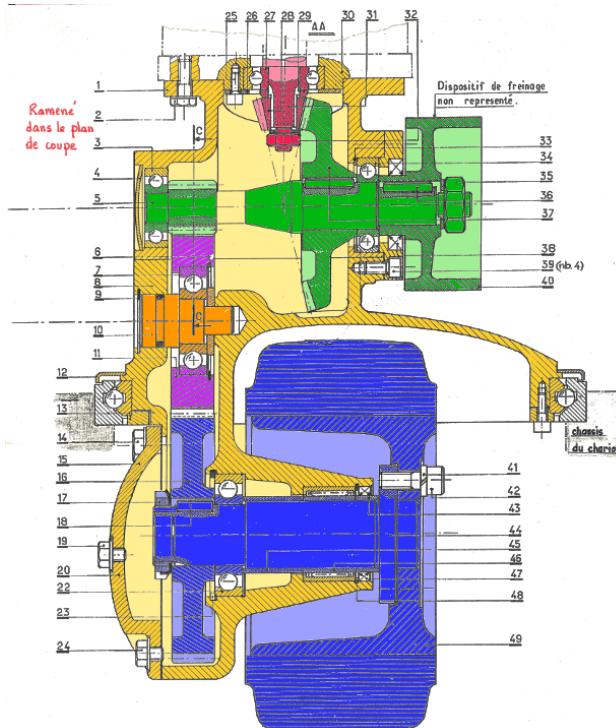
A3-05

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 ?

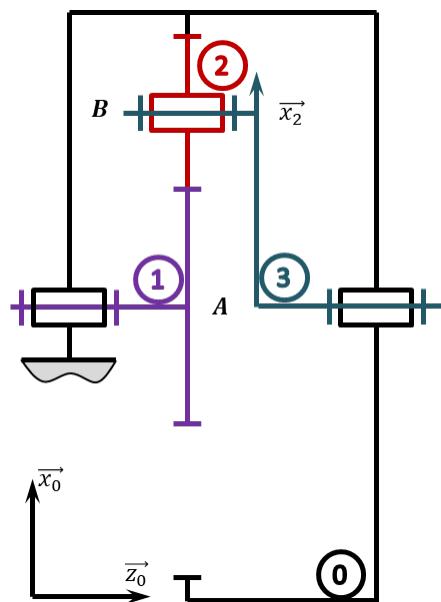
Corrigé voir ??.

Exercice 181 – 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.

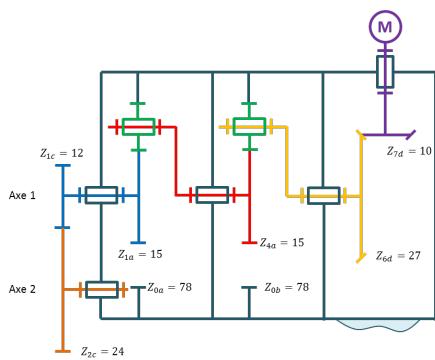
Corrigé voir ??.

Exercice 182 – Train simple *

A3-05

C2-06

Soit le train épicycloïdal suivant.



Question 1 Donner les rapports de chacun des 4 étages de réduction.

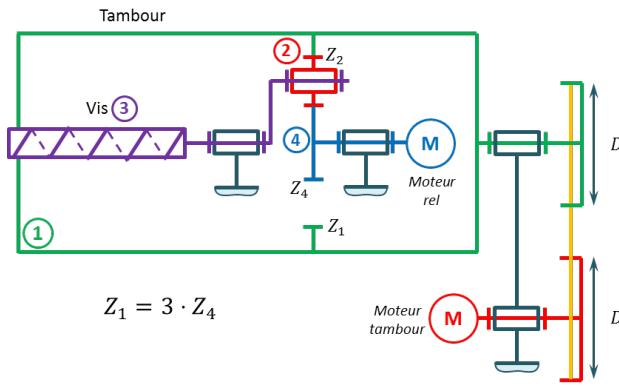
Corrigé voir ??.

Exercice 187 – 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 188 – Train simple * D'après documentation E Mazet.

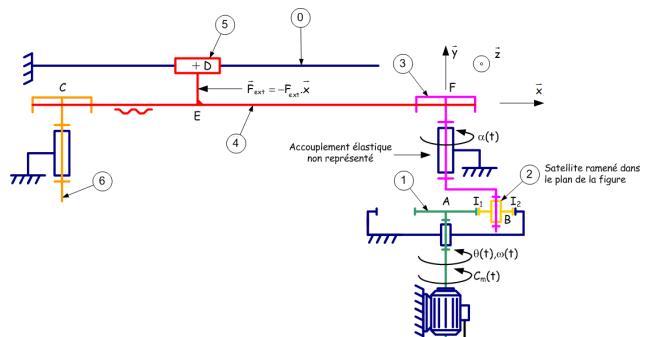
A3-05

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 ;
- 5 : le chariot de masse M encastré à la courroie 4 considérée inextensible. On note $v = V(D, 5/0) \cdot \vec{y}$;
- 3 : la seconde poulie de rayon R_p ;



Question 1 Déterminer la relation entre $\omega(1/0)$ et v .

Corrigé voir ??.

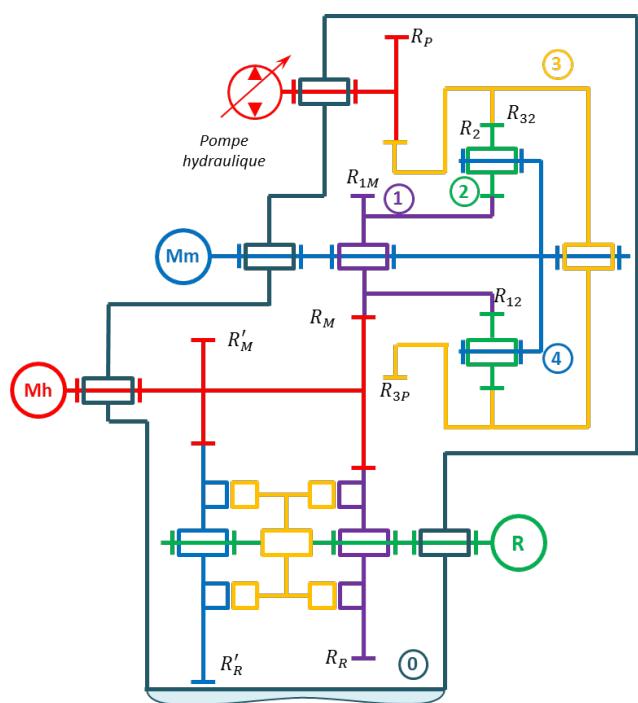
Exercice 189 – Train simple *

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.

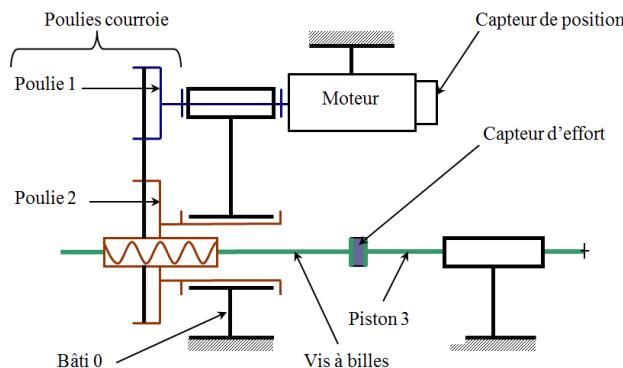
Corrigé voir ??.

Exercice 190 – 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 191 – Train simple * D'après ressources Pole Chateaubriand – Joliot-Curie.

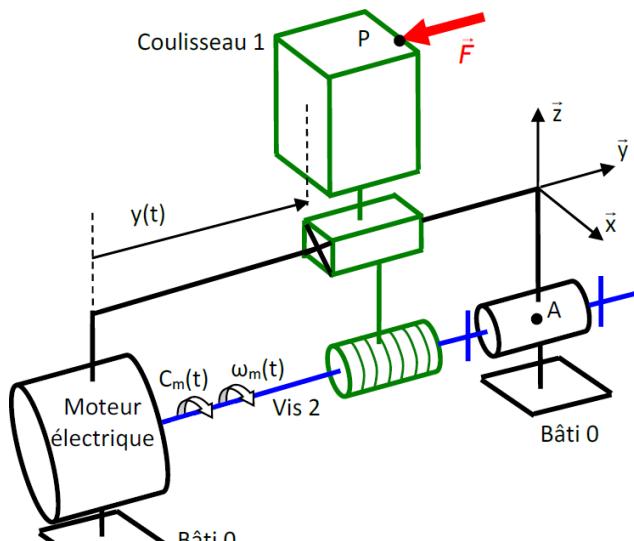
A3-05

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 $C_m(t)$.



Modèle cinématique

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.

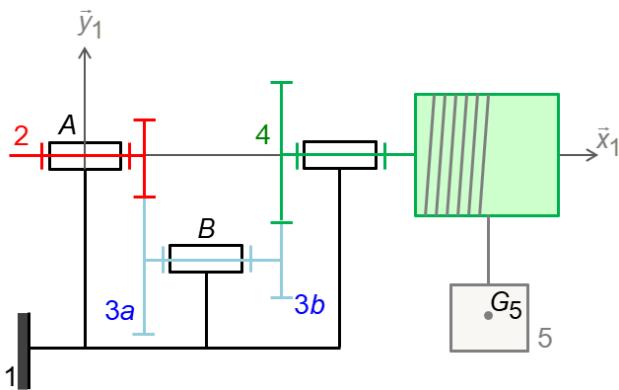
Corrigé voir ??.

Exercice 192 – 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 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.

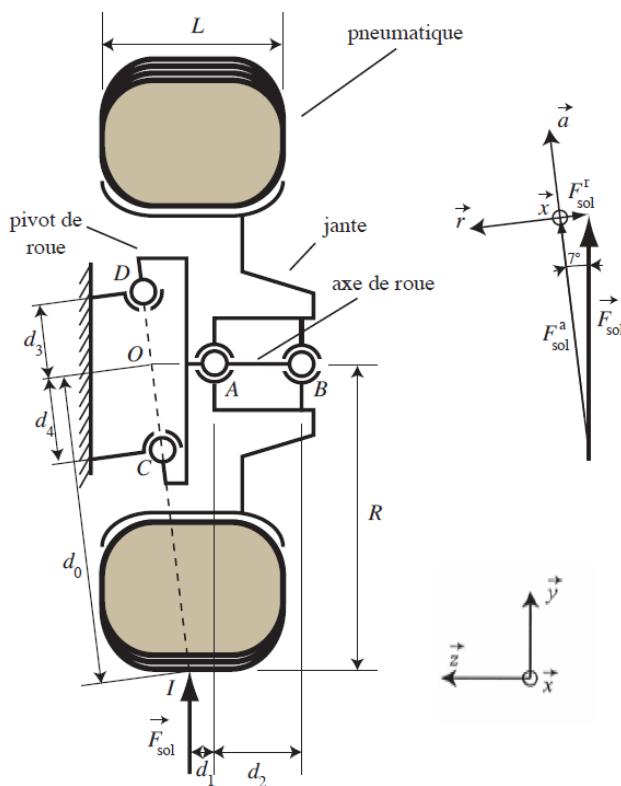
Corrigé voir ??.

2.8.5 C2-07 – Déterminer les actions mécaniques en statique

Exercice 193 – 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 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.

Corrigé voir ??.

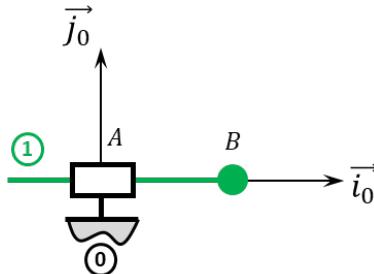
Déterminer les actions mécaniques en dynamique dans le cas où le mouvement est imposé.

Exercice 194 – 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 .

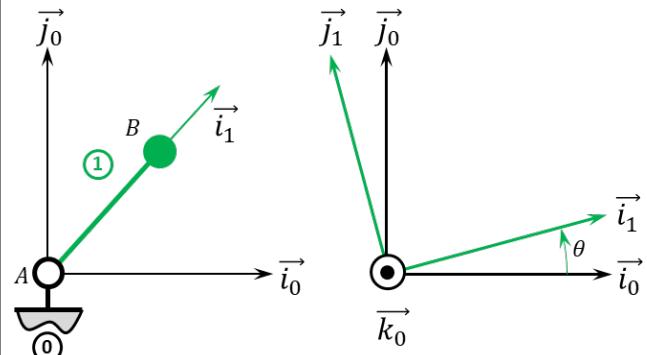
Corrigé voir ??.

Exercice 195 – 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 .

Massé 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 196 – Mouvement TT – *

C2-08

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

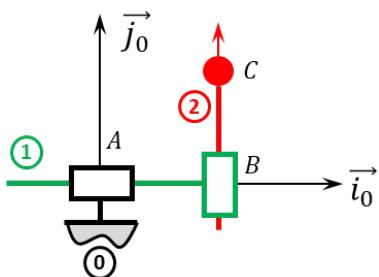
Soit le mécanisme suivant. On note $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$ et $\overrightarrow{BC} = \mu(t) \vec{j}_0$. De plus :

- $G_1 = B$ désigne le centre d'inertie de 1 , on note m_1

$$\text{sa masse et } I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1};$$

- $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de 2 , on note m_2

$$\text{sa masse et } I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}.$$



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 197 – Mouvement RR *

C2-08

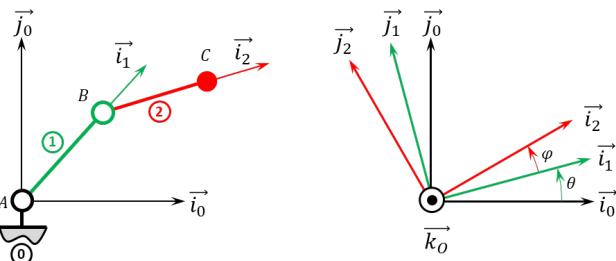
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

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 $\overrightarrow{AG_1} =$

$$\frac{1}{2}R \vec{i}_1, \text{ on note } m_1 \text{ la masse de } 1 \text{ et } I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1};$$

- 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 198 – Mouvement RT *

C2-08

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

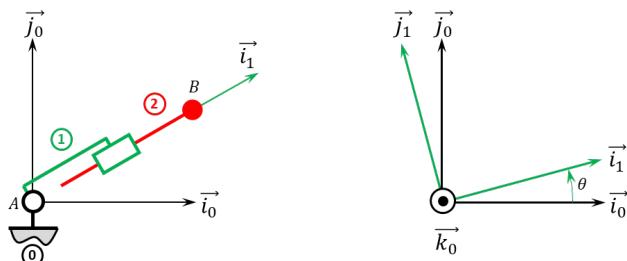
Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \vec{i}_1$. De plus :

- G_1 désigne le centre d'inertie de 1 et $\overrightarrow{AG_1} = L_1 \vec{i}_1$, on

$$\text{note } m_1 \text{ la masse de } 1 \text{ et } I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1};$$

- $G_2 = B$ désigne le centre d'inertie de 2 , on note m_2

$$\text{la masse de } 2 \text{ et } I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}.$$



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 ??.

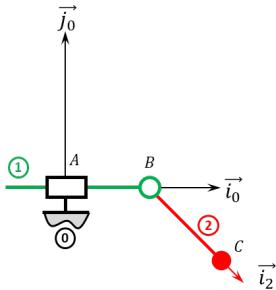
Exercice 199 – Mouvement RT *

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 $R_d(1+2/0) \cdot \vec{i}_0$

Indications :

$$1. \quad \{\mathcal{D}(2/0)\} = \left\{ \ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + R(\dot{\theta} \vec{j}_2 - \dot{\theta}^2 \vec{i}_2) + C_1 \dot{\theta} \vec{k}_1 + R(-\sin \theta \ddot{\lambda}(t) \vec{k}_0 + R \dot{\theta} \vec{k}_2) \right\}_B.$$

$$2. \quad \frac{R_d(1+2/0)}{m_2(\ddot{\lambda}(t) - R(\dot{\theta} \sin \theta(t) + \dot{\theta}^2 \cos \theta))} = m_1 \ddot{\lambda}(t) +$$

Corrigé voir ??.

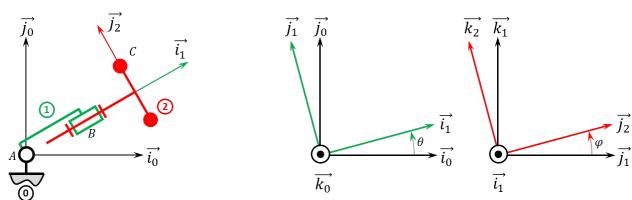
Exercice 200 – Mouvement RR 3D **

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 $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$;
- $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de 2 tel que $\overrightarrow{BG_2} = \ell \vec{i}_2$, on note m_2 la masse de 2 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 B.

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{\delta(A, 1+2/0)} \cdot \vec{k}_0$

Corrigé voir ??.

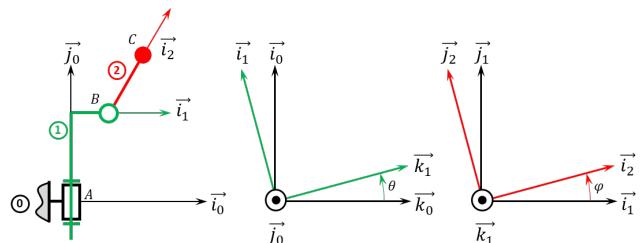
Exercice 201 – Mouvement RR 3D **

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 :

- $G_1 = B$ désigne le centre d'inertie de 1 tel que $\overrightarrow{AG_1} = H \vec{j}_1$, on note m_1 la masse de 1 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 $\overrightarrow{\delta(A, 1+2/0)} \cdot \vec{j}_0$

Corrigé voir ??.

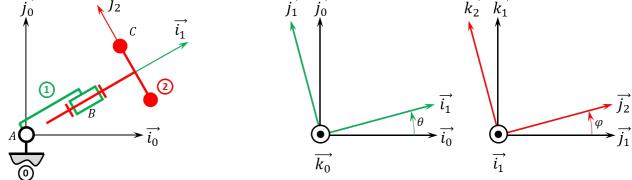
Exercice 202 – Mouvement RT – RSG **

C2-08

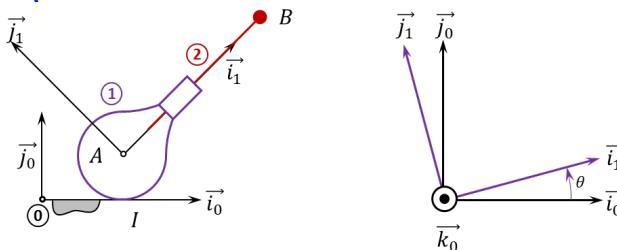
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

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 :

- $G_1 = B$ 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 Exprimer le torseur dynamique $\{\mathcal{D}(1/0)\}$ en B.



Question 1 Déterminer $\overrightarrow{R_d(2/0)} \cdot \vec{i}_1$

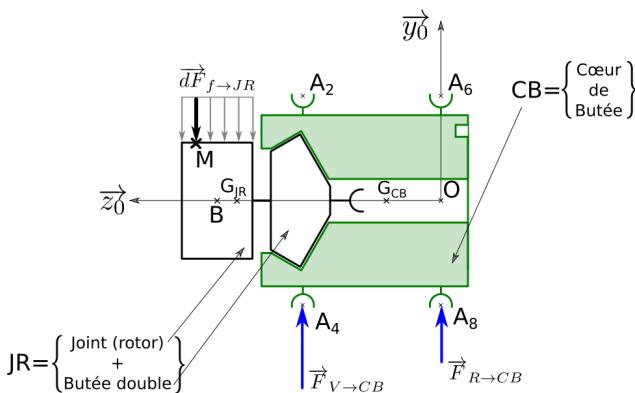
Question 2 Déterminer $\overrightarrow{\delta(I, 1+2/0)} \cdot \vec{k}_0$

Corrigé voir ??.

Exercice 203 – 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 $z_4 = 280$ mm et $R_{CB} = 150$ mm.

Pour simplifier l'étude, on s'intéresse au mouvement généré uniquement dans le plan (y_0, 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 $(O; \overrightarrow{x_0}, \overrightarrow{y_0}, \overrightarrow{z_0})$) :

$$\{\mathcal{V}(JR/CB)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{\Omega(JR/CB)} = \Omega \overrightarrow{z_0} \\ \overrightarrow{0} \end{array} \right\}_{G_{JR}} \quad \text{avec } \Omega \text{ constante. } \{\mathcal{V}(CB/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{0} \\ v(t) \overrightarrow{y_0} \end{array} \right\}_{G_{CB}}$$

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.

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} .

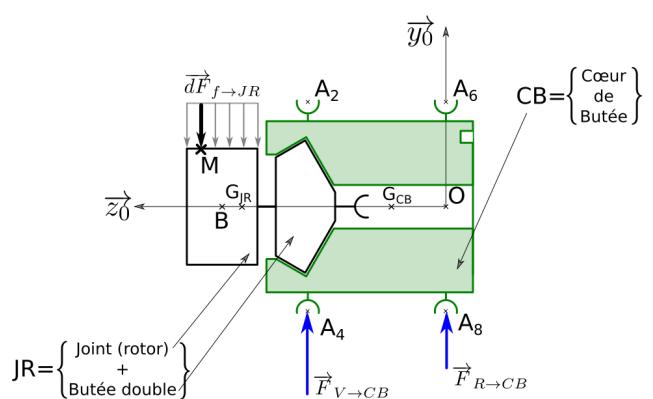
Corrigé voir ??.

Déterminer les actions mécaniques en dynamique dans le cas où le mouvement est imposé.

Exercice 204 – 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 $z_4 = 280$ 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 $(O; \overrightarrow{x_0}, \overrightarrow{y_0}, \overrightarrow{z_0})$) :

$$\{\mathcal{V}(JR/CB)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{0} \\ \overrightarrow{\Omega(JR/CB)} = \Omega \overrightarrow{z_0} \end{array} \right\}_{G_{JR}} \quad \text{avec } \Omega \text{ constante. } \{\mathcal{V}(CB/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{0} \\ v(t) \overrightarrow{y_0} \end{array} \right\}_{G_{CB}}$$

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.

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 $M = 140$ 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 :

$$\left\{ \begin{array}{l} F_V = M \frac{z_G}{z_4} \dot{v}(t) + 2p(t)R_J L_J \frac{z_B}{z_4} \\ F_R = M \left(1 - \frac{z_G}{z_4} \right) \dot{v}(t) + 2p(t)R_J L_J \left(1 - \frac{z_B}{z_4} \right) \end{array} \right.$$

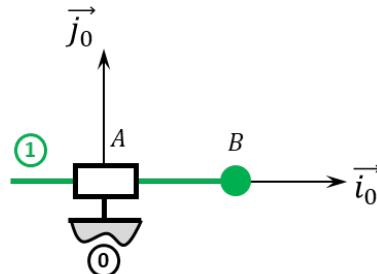
Question 4 En utilisant le résultat de la question précédente, déterminer les actionneurs les plus sollicités par le mouvement en phase : actionneurs du plan avant (2 et 4) ou du plan arrière (6 et 8).

Corrigé voir ??.

Déterminer la loi de mouvement dans le cas où les efforts extérieurs sont connus
Exercice 205 – 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'actionner 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 $\overrightarrow{i_0}$.

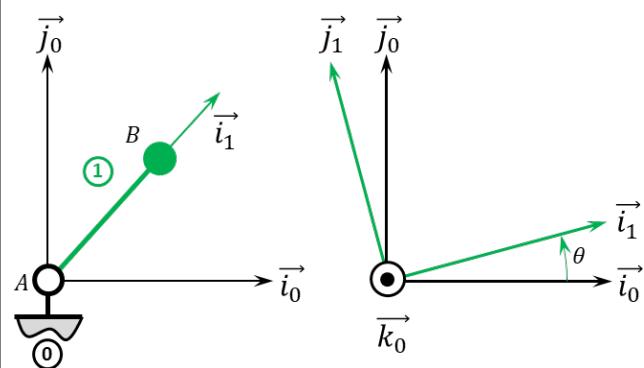
Corrigé voir ??.

Exercice 206 – Mouvement R *

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = R \overrightarrow{i_1}$ avec $R = 20$ 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 \vec{k}_0 .

Corrigé voir ??.

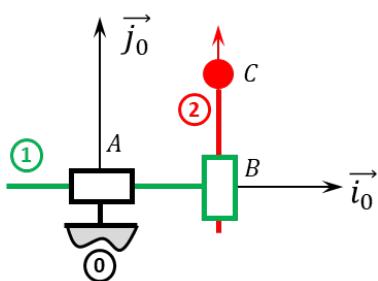
Exercice 207 – Mouvement TT – *

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On note $\vec{AB} = \lambda(t) \vec{i}_0$ et $\vec{BC} = \mu(t) \vec{j}_0$. $G_1 = B$ 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 208 – Mouvement RR *

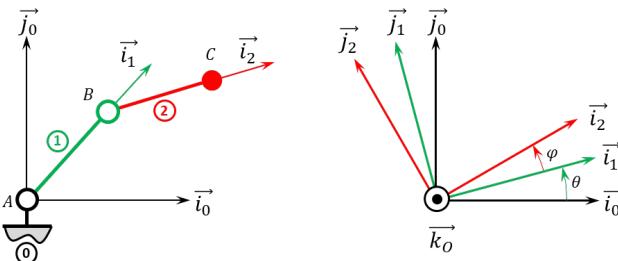
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\vec{AB} = R \vec{i}_1$ avec $R = 20 \text{ mm}$ 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 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 $\vec{BG_2} = \frac{1}{2} L \vec{i}_2$, 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 209 – Mouvement RT *

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

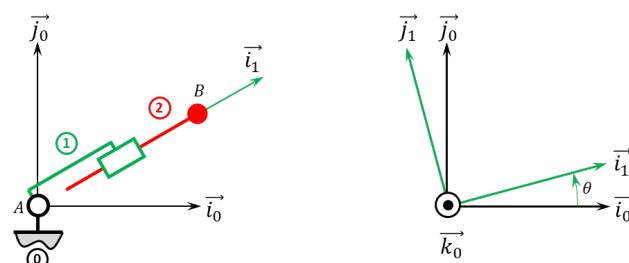
Soit le mécanisme suivant. On a $\vec{AB} = \lambda(t) \vec{i}_1$. De plus :

- 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 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 210 – Mouvement RT *
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\overrightarrow{AB} = \lambda(t) \overrightarrow{i_0}$ et $\overrightarrow{BC} = R \overrightarrow{i_2}$ avec $R = 30 \text{ mm}$. De plus :

- $G_1 = B$ désigne le centre d'inertie de **1**, on note m_1

$$\text{la masse de } \mathbf{1} \text{ et } I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1};$$

- $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de **2**, on note m_2

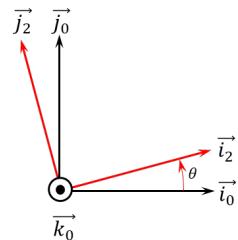
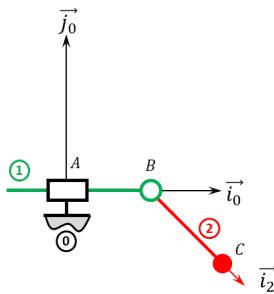
$$\text{la masse de } \mathbf{2} \text{ et } I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}.$$

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,

$$\delta(B, 2/0) = C_1 \ddot{\theta} \vec{k}_1 + R(-\sin \theta \ddot{\lambda}(t) \vec{k}_0 + R \ddot{\theta} \vec{k}_2) \text{ et} \\ R_d(1+2/0) \cdot \vec{i}_0 = m_1 \ddot{\lambda}(t) + m_2(\ddot{\lambda}(t) - R(\dot{\theta} \sin \theta(t) + \dot{\theta}^2 \cos \theta)).$$



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 :

- $C_m - m_2 g R \cos \theta(t) = C_1 \ddot{\theta} + R(-\sin \theta \ddot{\lambda}(t) + R \ddot{\theta});$
- $F_{ver} = m_1 \ddot{\lambda}(t) + m_2(\ddot{\lambda}(t) - R(\dot{\theta} \sin \theta(t) + \dot{\theta}^2 \cos \theta)).$

Corrigé voir ??.

Exercice 211 – Mouvement RR 3D **
B2-14
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

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 $R + \ell = L = 20 \text{ mm}$ et $r = 10 \text{ mm}$. De plus :

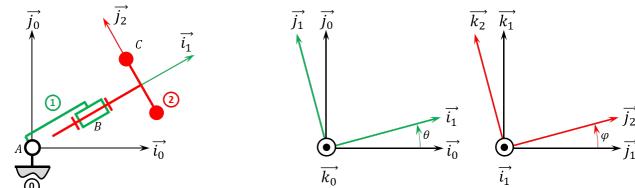
- $G_1 = B$ désigne le centre d'inertie de **1**, on note m_1

$$\text{la masse de } \mathbf{1} \text{ et } I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1};$$

- $G_2 = C$ désigne le centre d'inertie de **2** tel que $\overrightarrow{BG_2} = \ell \overrightarrow{i_2}$, 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 ??.

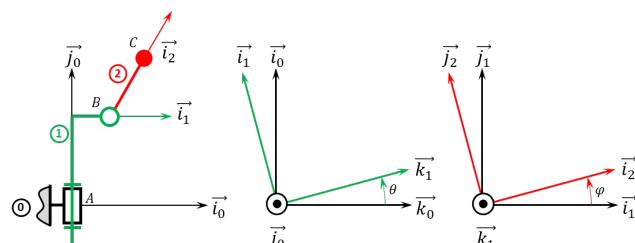
Exercice 212 – Mouvement RR 3D **
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

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 $H = 20 \text{ mm}$, $r = 5 \text{ mm}$, $L = 10 \text{ mm}$. De plus :

- G_1 désigne le centre d'inertie de **1** tel que $\overrightarrow{AG_1} = H \overrightarrow{j_1}$, 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

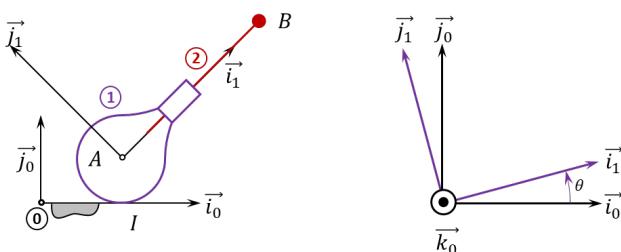
Corrigé voir ??.

Exercice 213 – 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 $R = 15 \text{ mm}$. On fait l'hypothèse de roulement sans glissement au point I . De plus :

- G_1 désigne le centre d'inertie de **1** tel que $\vec{AG}_1 = -\ell \vec{i}_1$, 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 .

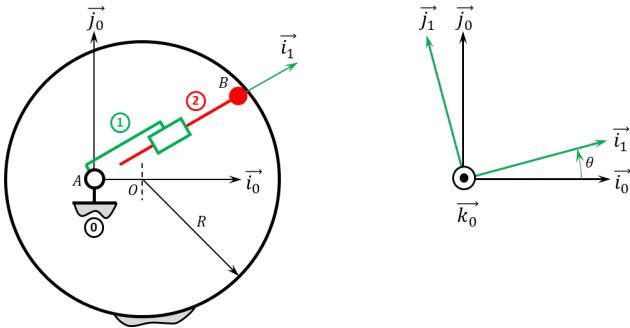
Corrigé voir ??.

2.8.9 Déterminer la loi de mouvement dans le cas où les efforts extérieurs sont connus – TEC
Exercice 214 – Pompe à palettes *
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

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). De plus, on note :

- $G_1 = A$ le centre d'inertie du solide **1**, m_1 sa masse et $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$ sa matrice d'inertie;
- G_2 le centre d'inertie du solide **2** tel que $\vec{BG}_2 = -\ell \vec{i}_1$, m_2 sa masse et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}$ 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**). 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.

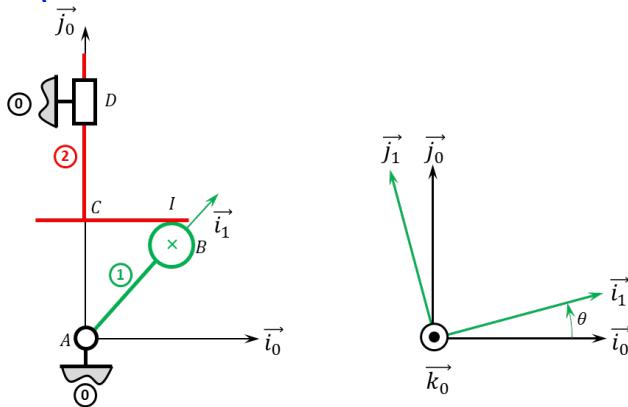
Corrigé voir ??.

Exercice 215 – Pompe à pistons radiaux *
C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Soit le mécanisme suivant. On a $\vec{AB} = e \vec{i}_1$ et $\vec{BI} = R \vec{j}_0$ et $\vec{AC} = \lambda(t) \vec{j}_0$. 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 $I_{G_1}(1) = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & 0 \\ 0 & B_1 & 0 \\ 0 & 0 & C_1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_1}$ sa matrice d'inertie;
- G_2 le centre d'inertie du solide **2** tel que $\vec{CG}_2 = \ell \vec{j}_0$, m_2 sa masse et $I_{G_2}(2) = \begin{pmatrix} A_2 & 0 & 0 \\ 0 & B_2 & 0 \\ 0 & 0 & C_2 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}_2}$ 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 ??.

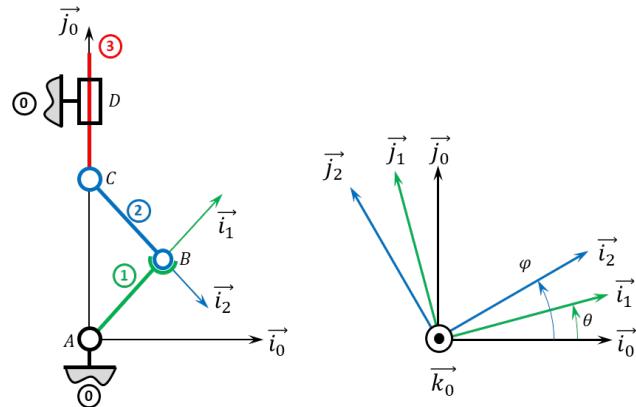
Exercice 216 – Système bielle manivelle **

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 (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 217 – Pompe oscillante *

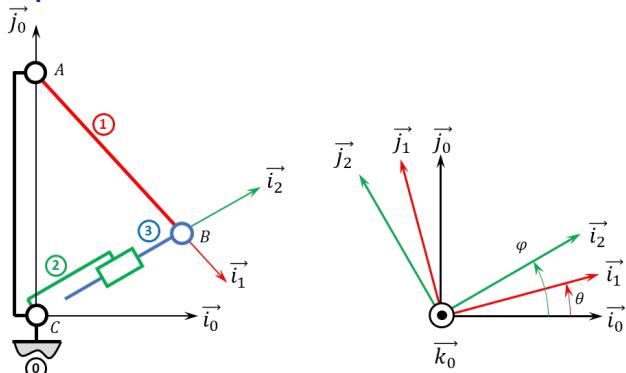
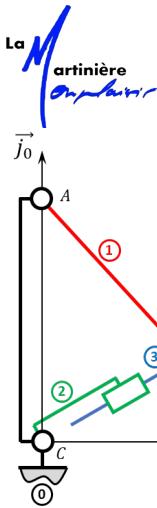
C2-09

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 ??.

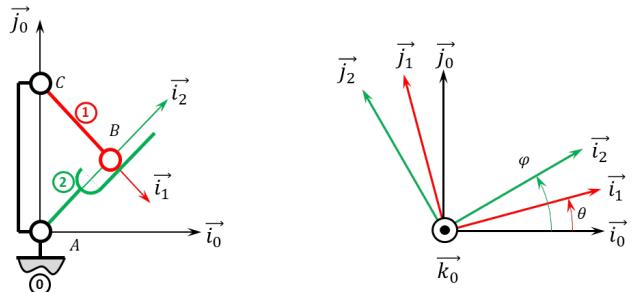
Exercice 218 – Barrière Sympact *

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.

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 ??.

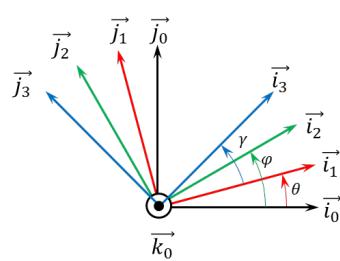
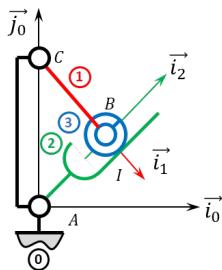
Exercice 219 – Barrière Sympact avec galet **

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**.

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 220 – Poussoir *

C2-09

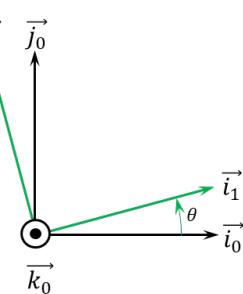
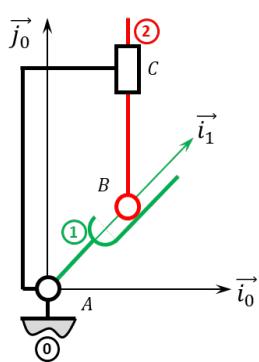
Pas de corrigé pour cet exercice.

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 $\overrightarrow{AG_1} = R\overrightarrow{i_1}$, 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 $\overrightarrow{CG_2} = -\ell b\overrightarrow{j_0}$, 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;

sa matrice d'inertie.

On note $C_m\overrightarrow{k_0}$ le couple moteur agissant sur le solide **1** et $F_h\overrightarrow{j_0}$ l'action d'un fluide sur le solide **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 221 – Système 4 barres **

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

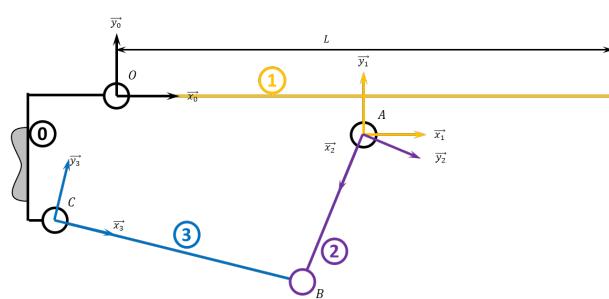
On a :

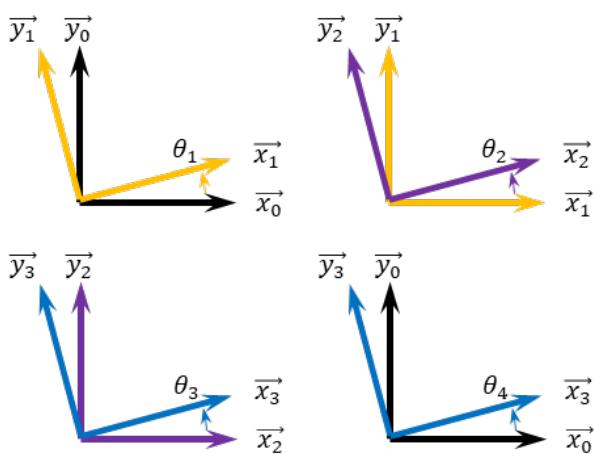
- $\overrightarrow{OA} = a\overrightarrow{x_1} - f\overrightarrow{y_1}$ avec $a = 355\text{mm}$ et $f = 13\text{mm}$;
- $\overrightarrow{AB} = b\overrightarrow{x_2}$ avec $b = 280\text{mm}$;
- $\overrightarrow{BC} = -c\overrightarrow{x_3}$ avec $c = 280\text{mm}$;
- $\overrightarrow{OC} = -d\overrightarrow{x_0}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

De plus, on note :

- G_1 le centre d'inertie du solide **1** tel que $\overrightarrow{OG_1} = L\overrightarrow{x_1}$, 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 $\overrightarrow{AG_2} = \frac{b}{2}\overrightarrow{x_2}$, 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 $\overrightarrow{CG_3} = \frac{c}{2}\overrightarrow{x_3}$, 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 $C_m\overrightarrow{k_0}$ le couple moteur agissant sur le solide **1**. L'accélération de la pesanteur est donnée par $\overrightarrow{g} = -g\overrightarrow{z_0}$.





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 $\mathcal{E}_c(1+2+3/0)$.

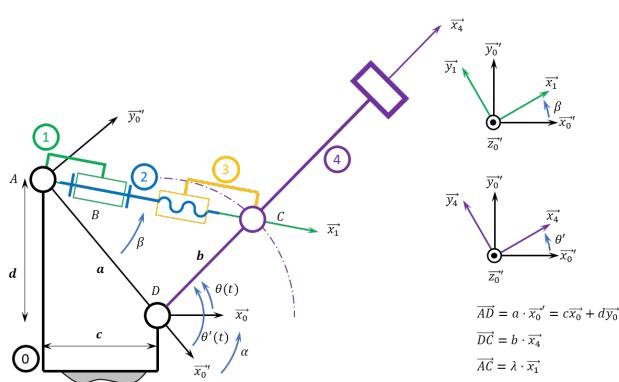
Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Corrigé voir ??.

Exercice 222 – 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 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 $\overline{BG_2} = L\vec{x}_1'$,

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;

$G_3 = C$ 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;

G_4 le centre d'inertie du solide 4 tel que $\overline{DG_4} = L_4\vec{x}_4'$, m_4 sa masse et $I_{G_4}(4) = \begin{pmatrix} A_4 & 0 & 0 \\ 0 & B_4 & 0 \\ 0 & 0 & C_4 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}_4}$ 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 $\vec{g} = -g \vec{y}_0$. 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 $\mathcal{E}_c(1+2+3+4/0)$.

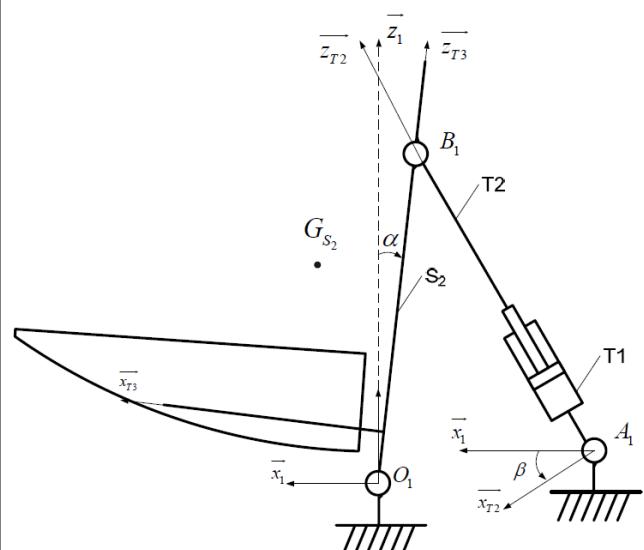
Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Corrigé voir ??.

Exercice 223 – 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 $S_2 = \{T3, T4, T5, T6, T7, T8, T9, T10, T11, B\}$ 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 $\vec{C}_\mu = -\mu \dot{a} \vec{y}_0$ et $\overrightarrow{O_1 O_{G_{S_2}}} = x_{G_{S_2}} \vec{x}_{T3} + z_{G_{S_2}} \vec{z}_{T3}$;
- un vérin équivalent $V = \{T1, T2\}$ 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 $\vec{F}_V = p(t) S \vec{z}_{T2}$ où $p(t)$ est la différence de pression entre les deux chambres du vérin.

On pose $\overrightarrow{A_1 B_1} = (\lambda_0 + \lambda) \vec{z}_{T2}$. 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 : $J_{eq} \ddot{\alpha}(t) + \mu \dot{\alpha}(t) = \frac{Sp(t)}{k} + m_{S_2} g x_{G_{S_2}}$. Exprimer J_{eq} .

Corrigé voir ??.

Exercice 224 – 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 $C_{\text{res}} = 100 \text{ Nm}$.
- 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 $J_{bda} = 0,092 \text{ kgm}^2$.

On considère l'ensemble de la ligne d'arbre (voir figure ??) $\Sigma = \{\text{arbre moteur} + \text{accouplement} + \text{fusible mécanique} + \text{tube flexible}\}$. 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.

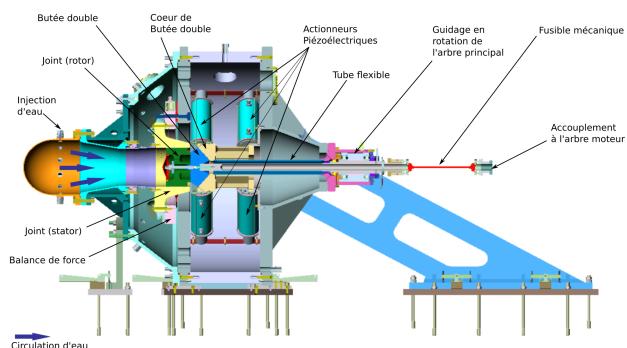


FIGURE 2.8 – Représentation en coupe du banc BALAFRE

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 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_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.

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 per-

turbation 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 225 – 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 226 – 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 227 – 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 228 – 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 229 – 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 230 – 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 231 – 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 232 – 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 233 – 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 ?

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

Exercice 234 – 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 235 – 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 236 – 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 237 – 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 238 – 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.

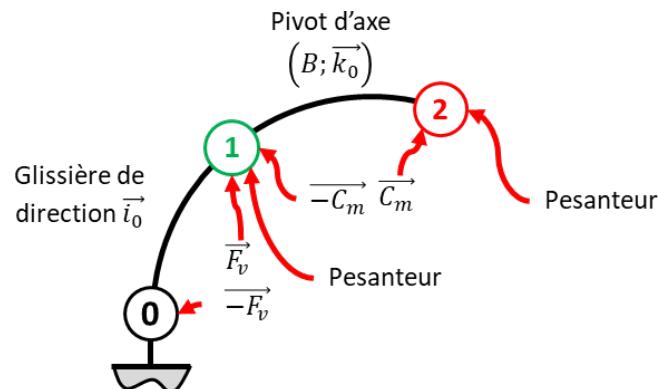
Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer les lois de mouvement de **1** et de **2** par rapport à \mathcal{R}_0 .

Exercice 239 – Mouvement RT *

B2-14

C1-05

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

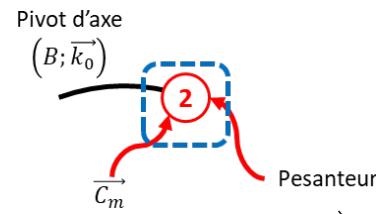


Question 2 Proposer une démarche permettant de déterminer les lois de mouvement de **1** et de **2** par rapport à \mathcal{R}_0 . Ce mécanisme présente deux degrés de liberté indépendants : $\lambda(t)$ et $\theta(t)$. Il est donc nécessaire d'écrire, dans le meilleur des cas, deux équations :

- 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 $\{\mathcal{T}(\text{pes} \rightarrow 2)\}$.

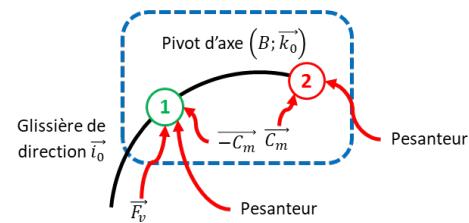


- Théorème :** on applique le théorème du moment dynamique en B au solide **2** en projection sur $\vec{k}_0 : C_{\text{mot}} + \overline{\mathcal{M}}(B, \text{pes} \rightarrow 2) \cdot \vec{k}_0 = \overline{\delta}(B, 2/0) \cdot \vec{k}_0$.
- Calcul de la composante dynamique :** considérons le cas 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 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 Proposer une démarche permettant de déterminer les loi de mouvement de **1** et de **2** par rapport à \mathcal{R}_0 .

Exercice 241 – 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 242 – 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 les performances d'un système asservi

2.11.2 Déterminer les performances d'un système asservi

Exercice 243 – Vérin*

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 .

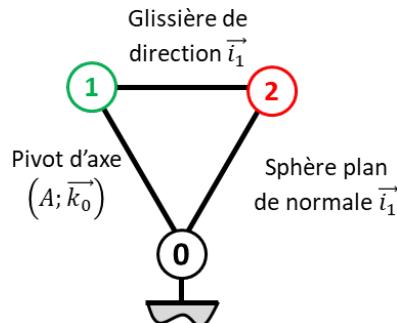
Question 2 Déterminer la valeur finale de $s(t)$ lorsque l'entrée est une rampe de pente k .

2.11.3 Déterminer les relations entre les grandeurs géométriques ou cinématiques

Exercice 244 – 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 $-e \overrightarrow{i_0} + \lambda \overrightarrow{i_1} - R \overrightarrow{u} = \overrightarrow{0} \Leftrightarrow -e \overrightarrow{i_0} + \lambda(t) \cos \theta(t) \overrightarrow{i_0} + \lambda(t) \sin \theta(t) \overrightarrow{j_0} - R \cos \varphi(t) \overrightarrow{i_0} - R \sin \varphi(t) \overrightarrow{j_0} = \overrightarrow{0}$.

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 : $\lambda(t)^2 - 2e\lambda(t) \cos \theta(t) + e^2 - R^2 = 0$.

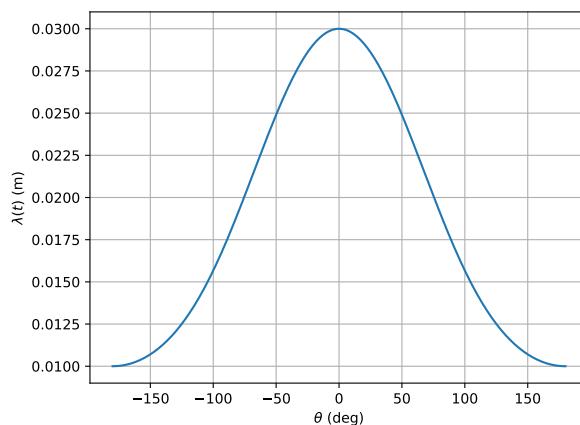
On a $\Delta = (-2e \cos \theta(t))^2 - 4(e^2 - R^2) = 4e^2 \cos^2 \theta(t) - 4e^2 + 4R^2$.

On a donc

$$\lambda(t) = \frac{2e \cos \theta(t) \pm \sqrt{4e^2 \cos^2 \theta(t) - 4e^2 + 4R^2}}{2} = e \cos \theta(t) \pm \sqrt{e^2 \cos^2 \theta(t) - e^2 + R^2}$$

Question 3 En utilisant Python, tracer $\lambda(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

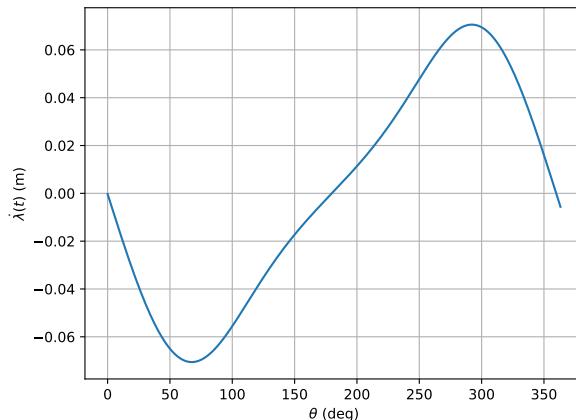
On garde la solution positive et obtient la courbe suivante.



Question 4 Exprimer $\dot{\lambda}(t)$ en fonction de $\dot{\theta}(t)$.

En dérivant l'expression précédente, on a $\dot{\lambda}_+(t) = -e \dot{\theta}(t) \sin \theta(t) + \frac{1}{2} (e^2 \cos^2 \theta(t))' (e^2 \cos^2 \theta(t) - e^2 + R^2)^{-\frac{1}{2}}$
 $= -e \dot{\theta}(t) \sin \theta(t) - \frac{e^2 \dot{\theta}(t) \cos \theta(t) \sin \theta(t)}{\sqrt{e^2 \cos^2 \theta(t) - e^2 + R^2}}$.

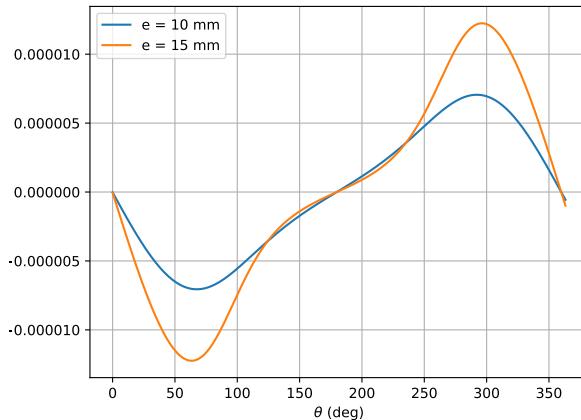
À revoir



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_lambda_d = calc_lambda_d(les_t, les_lambda)
    les_lambda_d = np.array(les_lambda_d)

    S= 1e-4 # Surface en m²

    # 5 courbes de débit décalées d'un cinquième de tour
    les_q1 = S*les_lambda_d
    les_q2 = S*les_lambda_d[200:]
    les_q3 = S*les_lambda_d[400:]
    les_q4 = S*les_lambda_d[600:]
    les_q5 = S*les_lambda_d[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()

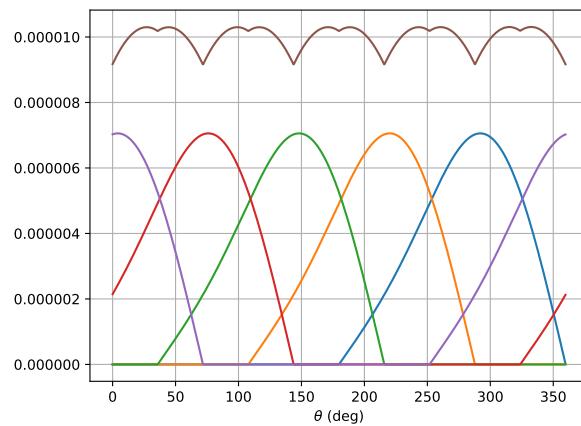
les_t = les_t[:1000]
les_theta = les_theta[:1000]

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)

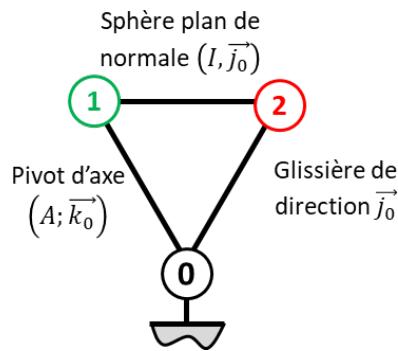
# Le débit instantané est la somme des contributions
plt.plot(np.degrees(les_theta),les_q1+les_q2+les_q3+les_q4+les_q5)
#plt.show()
# plt.savefig("10_05_c.pdf")
    
```



Exercice 245 – 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, $e\overrightarrow{i_1} + R\overrightarrow{j_0} + \mu\overrightarrow{i_0} - \lambda(t)\overrightarrow{j_0} = \overrightarrow{0}$. 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

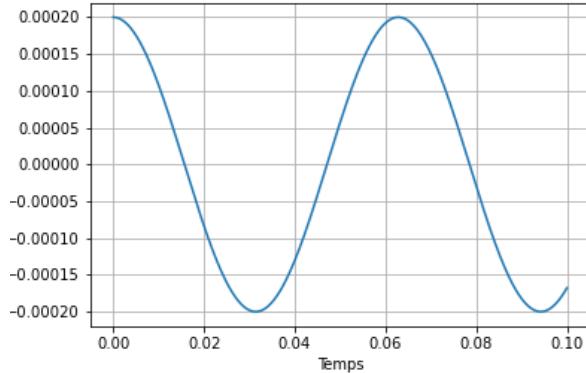
def calc_lambdap(theta,w):
    res = e*w*np.cos(theta)
    return res

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_($"m^3s^{-1}$")")
plt.grid()
plt.savefig("11_02_c.png")
plt.show()

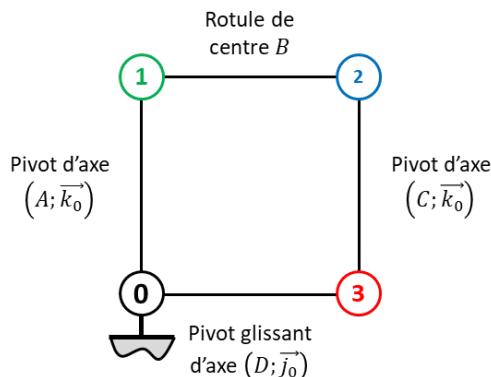
plot_debit()
    
```



Exercice 246 – 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 éllevant 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 -*-

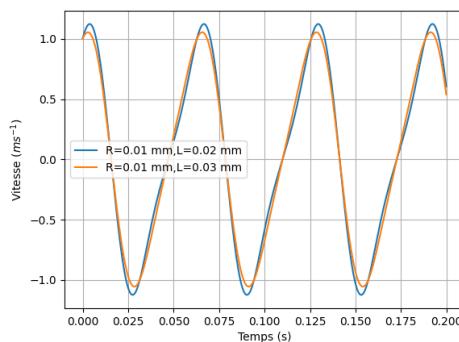
"""12_BielleManivelle.py"""
__author__ = "Xavier_Pessoles"
__email__ = "xpessoles.ptsi@free.fr"

import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
import math as m
from scipy.optimize import newton
from scipy.optimize import fsolve

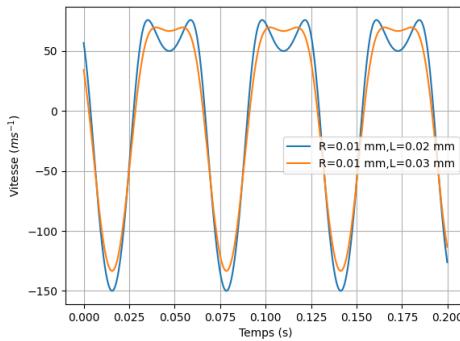
R = 0.01 # m
L = 0.03 # m
w = 100
def calc_lambda(theta):
    res = R*np.sin(theta)
    #print(L*L-R*R*np.cos(theta)*np.cos(theta))
    res = res + np.sqrt(L*L-R*R*np.cos(theta)*np.cos(theta))
    res = np.sqrt(L*L-R*R*np.cos(theta)*np.cos(theta))+R*np.sin(theta)
    return res

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.ylabel("Vitesse ($\text{m s}^{-1}$)")
    plt.plot(les_theta,les_l,label=str("R=")+str(R)+" mm, "+str("L=")+str(L)+" mm")
    plt.legend()
    plt.show()

plot_lambda()
```



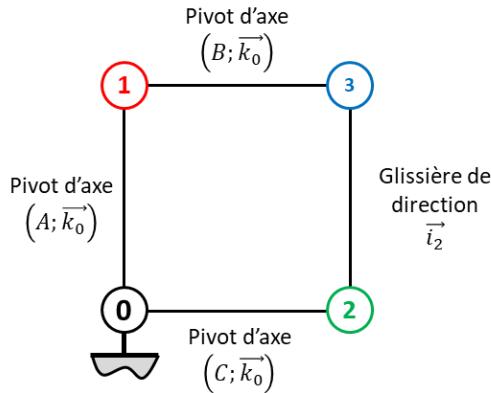
Question 5 En utilisant Python, tracer l'accélération du piston en fonction du temps en utilisant les mêmes valeurs que dans la question précédente. On utilisera une dérivation numérique.



Exercice 247 – 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 $\dot{\theta}(t)$.

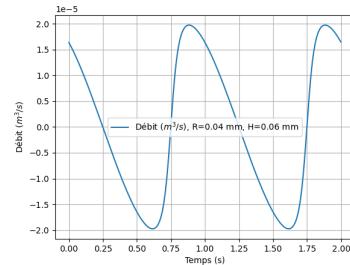
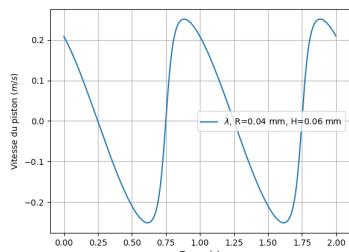
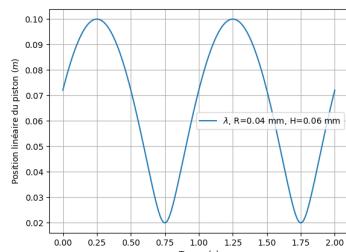
En dérivant l'expression obtenue à la question précédente, on obtient

$$\dot{\lambda}(t) = \frac{1}{2} (-2HR\dot{\theta}(t) \cos \theta(t)) (R^2 + H^2 + 2HR \sin \theta(t))^{-\frac{1}{2}}$$

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__ = "xpessoles@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():
    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("$\lambda$")+" "+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("$\dot{\lambda}$")+" "+str(R)+" mm, "+str("H=")+str(H)+" mm")
    
```

```

les_lambda_bis = calc_lambda_bis(les_t,les_lambda)
plt.plot(les_t[:-1],les_lambda_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_lambda_bis = calc_lambda_bis(les_t,les_lambda)
    plt.grid()
    plt.xlabel("Temps(s)")
    plt.ylabel("Débit($m^3/s$)")
    #plt.plot(les_t,les_lambda_bis,label=str("\dot{\lambda}$_{R=")+str(R)+" mm,"+str("H=")+str(H)+" mm") )

    les_lambda_bis = calc_lambda_bis(les_t,les_lambda)
    for i in range(len(les_lambda_bis)):
        les_lambda_bis[i]=les_lambda_bis[i]*np.pi*D*D/4

    plt.plot(les_t[:-1],les_lambda_bis,label=str("Débit($m^3/s$), R=")+str(R)+" mm,"+str("H=")+str(H)+" mm")

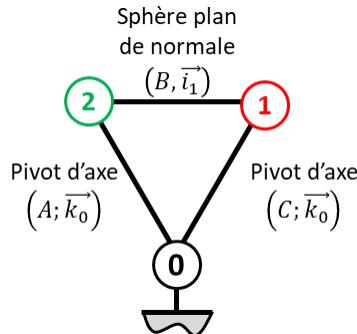
    plt.legend()
    plt.show()

#plot_lambda()
#plot_lambda_bis()
plot_debit()
    
```

Exercice 248 – Barrière Sympact *

C2-06

Question 1 Tracer le graphe des liaisons.



Question 2 Exprimer $\varphi(t)$ en fonction de $\theta(t)$.

On a $\vec{AB} + \vec{BC} + \vec{CA} = \vec{0}$ soit $\lambda(t)\vec{i}_2 - R\vec{i}_1 - h\vec{j}_0 = \vec{0}$.

En exprimant l'équation vectorielle dans le repère \mathcal{R}_0 , on a $\lambda(t)(\cos \varphi(t)\vec{i}_0 + \sin \varphi(t)\vec{j}_0) - R(\cos \theta(t)\vec{i}_0 + \sin \theta(t)\vec{j}_0) - h\vec{j}_0 = \vec{0}$.

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 $(R \cos \theta(t))' = -R \dot{\theta}(t) \sin \theta(t)$.

$$\begin{aligned} \text{De plus, } & \left(\frac{R \sin \theta(t) + h}{R \cos \theta(t)} \right)' \\ &= \frac{R \dot{\theta}(t) \cos \theta(t) R \cos \theta(t) + R \dot{\theta}(t) \sin \theta(t) (R \sin \theta(t) + h)}{R^2 \cos^2 \theta(t)} \\ &= \frac{R^2 \dot{\theta}(t) \cos^2 \theta(t) + R \dot{\theta}(t) \sin \theta(t) (R \sin \theta(t) + h)}{R^2 \cos^2 \theta(t)} \\ &= \frac{R \dot{\theta}(t) \cos^2 \theta(t) + R \sin^2 \theta(t) \dot{\theta}(t) + h \dot{\theta}(t) \sin \theta(t)}{R \cos^2 \theta(t)} \\ &= \dot{\theta}(t) \frac{R + h \sin \theta(t)}{R \cos^2 \theta(t)}. \end{aligned}$$

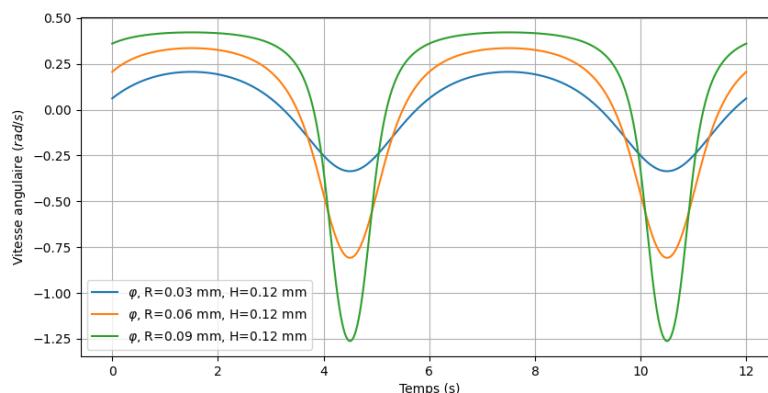
Au final,

$$\dot{\varphi}(t) = \frac{\dot{\theta}(t) \frac{R + h \sin \theta(t)}{R \cos^2 \theta(t)}}{1 + \left(\frac{R \sin \theta(t) + h}{R \cos \theta(t)} \right)^2} = \frac{\dot{\theta}(t) \frac{R + h \sin \theta(t)}{R \cos^2 \theta(t)}}{1 + \frac{(R \sin \theta(t) + h)^2}{R^2 \cos^2 \theta(t)}}.$$

$$\dot{\varphi}(t) = R^2 \cos^2 \theta(t) \frac{\dot{\theta}(t) \frac{R + h \sin \theta(t)}{R \cos^2 \theta(t)}}{R^2 \cos^2 \theta(t) + \frac{(R \sin \theta(t) + h)^2}{R^2 \cos^2 \theta(t)}} = \frac{R \dot{\theta}(t) (R + h \sin \theta(t))}{R^2 \cos^2 \theta(t) + (R \sin \theta(t) + h)^2}.$$

$$\dot{\varphi}(t) = \frac{R \dot{\theta}(t) (R + h \sin \theta(t))}{R^2 \cos^2 \theta(t) + R^2 \sin^2 \theta(t) + h^2 + 2R h \sin \theta(t)} = \frac{R \dot{\theta}(t) (R + h \sin \theta(t))}{R^2 + h^2 + 2R h \sin \theta(t)}.$$

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.



```
#!/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_phi(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_phiip():
    les_t = np.linspace(0,12,1000)
    les_theta = w*les_t
    les_phiip = calc_phiip(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, H="+str(H)+" mm"))
    plt.plot(les_t,les_phiip,label=str("$\dot{\varphi}$, R="+str(R)+" mm, H="+str(H)+" mm"))
    plt.legend()
    plt.show()

for R in [0.03,0.06,0.09]:
    plot_phiip()

```

Exercice 249 – 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 $\dot{\theta}(t)$. On considérera que la fréquence de rotation de la pièce I est de 10 tours par minute.

Exercice 250 – 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 I est de 10 tours par minute.

Exercice 251 – 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 252 – 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 253 – 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 $\frac{n}{n_3} = \frac{d_1}{d_3}$, $d = 55 \text{ mm}$ et que λ varie entre $\lambda_{mini} = 12 \text{ mm}$ et la valeur $\lambda_{maxi} = 23 \text{ mm}$.

Exercice 254 – 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 255 – 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 256 – 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 257 – 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 $\frac{\omega_{4/0}}{\omega_{1/0}} = -\frac{Z_1 Z_{22}}{Z_4 Z_{21}}$.

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 258 – 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 259 – 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 260 – 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 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 261 – Train simple *

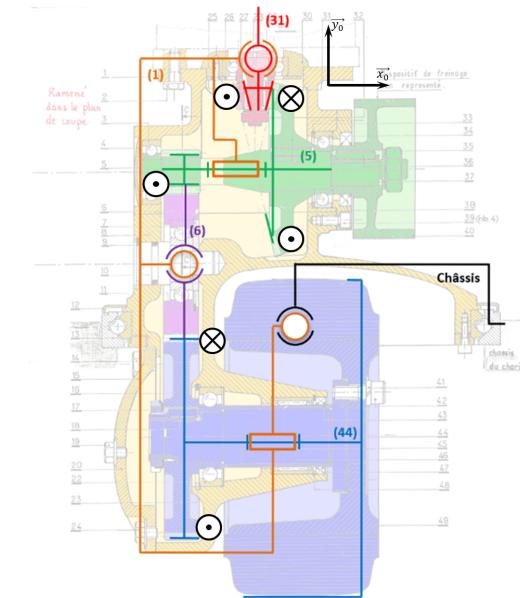
D'après Florestan Mathurin.

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.



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	1,5	16	24
35	1,5	84	126
5	1,5	14	21
11	1,5	56	84
16	1,5	75	112,5

Question 4 Après avoir proposé un paramétrage, indiquer dans quel sens tourne la roue si le moteur 28 (31) tourne dans le sens positif.

Voir figure précédente. Si le moteur tourne dans le sens positif, la roue tourne dans le sens négatif.

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 ?

Le rapport de réduction de la transmission est le suivant : $k = \frac{Z_{27}Z_5Z_{11}}{Z_{35}Z_{11}Z_{16}} = \frac{16 \cdot 14}{84 \cdot 75} = 0,0355$

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 262 – 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.

En bloquant le porte satellite, on a : $\frac{\omega_{03}}{\omega_{13}} = -\frac{Z_1}{Z_0}$. 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 263 – 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, $\frac{\omega_{40} + \omega_{03}}{\omega_{10} + \omega_{03}} = -\frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} \Leftrightarrow \omega_{40} + \omega_{03} = -\frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} (\omega_{10} + \omega_{03})$
 $\Leftrightarrow \omega_{40} = -\frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} (\omega_{10} + \omega_{03}) - \omega_{03} \Leftrightarrow \omega_{40} = -\frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} (\omega_{10} + \omega_{03}) + \omega_{30} \Leftrightarrow \omega_{40} = -\frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4} \omega_{10} + \omega_{30} \left(1 + \frac{Z_1 Z_{22}}{Z_{21} Z_4}\right)$.

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 264 – 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 265 – 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 266 – 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 267 – 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 268 – 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 269 – 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 270 – 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, $-R_{32}\frac{2y}{x}\frac{R_P}{R_{3P}}\omega(Mh/0) - R_{12}\frac{R_M}{R_{1M}}\omega(Mh/0) = \omega(Mm/0)(R_{12} + R_{32}) \Leftrightarrow$

$\left(-R_{32}\frac{2y}{x}\frac{R_P}{R_{3P}} - R_{12}\frac{R_M}{R_{1M}}\right)\omega(Mh/0) = \omega(Mm/0)(R_{12} + R_{32})$.

$\frac{\omega(Mh/0)}{\omega(Mm/0)} = -\frac{R_{12} + R_{32}}{R_{32}\frac{2y}{x}\frac{R_P}{R_{3P}} + R_{12}\frac{R_M}{R_{1M}}}$

$\frac{\omega(Mh/0)}{\omega(Mm/0)} = -\frac{(R_{12} + R_{32})R_{1M}R_{3P}x}{R_{32}2yR_P R_{1M} + R_{3P}xR_{12}R_M}$. On a donc, $A = (R_{12} + R_{32})R_{1M}R_{3P}$, $B = R_{32}2R_{1M}$ et $C = R_{3P}xR_{12}R_M$.

Attention, plusieurs solutions possibles, si on factorise le numérateur et le dénominateur par l'un ou l'autre des rayons.

Exercice 271 – 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 272 – 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 273 – 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 274 – 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.

2.11.6 Déterminer les actions mécaniques en dynamique dans le cas où le mouvement est imposé.
Exercice 275 – 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 276 – 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 277 – 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 278 – 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 279 – 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 280 – 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 $\overrightarrow{\delta(C, 2/0)} = \frac{d}{dt} [\overrightarrow{\sigma(C, 2/0)}]_{\mathcal{R}_0} = C_1 \ddot{\theta} \vec{k}_1 + R \vec{i}_2 \wedge (\ddot{\lambda}(t) \vec{i}_0 + R(\ddot{\theta} \vec{j}_2 - \dot{\theta}^2 \vec{i}_2)) = C_1 \ddot{\theta} \vec{k}_1 + R(-\sin \theta \ddot{\lambda}(t) \vec{k}_0 + R \ddot{\theta} \vec{k}_2)$.

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 $\vec{i}_0, \overrightarrow{R_d(1+2/0)}$.
 $\vec{i}_0 = m_1 \ddot{\lambda}(t) + m_2(\ddot{\lambda}(t) - R(\dot{\theta} \sin \theta(t) + \dot{\theta}^2 \cos \theta))$.

Exercice 281 – 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 282 – 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 $\overrightarrow{\delta}(A, 1+2/0) \cdot \overrightarrow{j_0}$

Exercice 283 – Mouvement RT – RSG **

C2-08

C2-09 Pas de corrigé pour cet exercice.

Question 1 Déterminer $\overrightarrow{R_d}(2/0) \cdot \overrightarrow{i_1}$

Question 2 Déterminer $\overrightarrow{\delta}(I, 1+2/0) \cdot \overrightarrow{k_0}$

Exercice 284 – 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 $JR = \{\text{Joint(rotor)} + \text{Butée double}\}$ a une masse $M_{JR} = 100 \text{ kg}$ et la position de son centre d'inertie

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

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. $\{\mathcal{V}(CB/0)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{0} \\ v(t) \overrightarrow{y_0} \end{array} \right\}_{G_{CB}}$.

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} .

2.11.7 Déterminer les actions mécaniques en dynamique dans le cas où le mouvement est imposé.

Exercice 285 – 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 $JR = \{\text{Joint(rotor)} + \text{Butée double}\}$ a une masse $M_{JR} = 100\text{ kg}$ et la position de son centre d'inertie G_{JR} est paramétrée par $\overrightarrow{OG_{JR}} = L_{JR} \vec{z}_0$ 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 $\mathcal{B}_{JR} = (\vec{x}_{JR}, \vec{y}_{JR}, \vec{z}_0)$ 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 $z_4 = 280\text{ mm}$ 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 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 $(O; \vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$) : $\{\mathcal{V}(JR/CB)\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{\Omega(JR/CB)} = \Omega \vec{z}_0 \\ \vec{0} \end{array} \right\}_{G_{JR}}$ 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 286 – 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 287 – 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 288 – 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 289 – 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 290 – 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 291 – 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 $\vec{i}_0 : R(\text{ver} \rightarrow 1) \cdot \vec{i}_0 = R_d(1 + 2/0) \cdot \vec{i}_0$. 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 292 – 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 293 – 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 294 – 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 295 – 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 296 – 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 297 – 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 298 – 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 299 – 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 300 – 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 301 – 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 302 – 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 303 – 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.

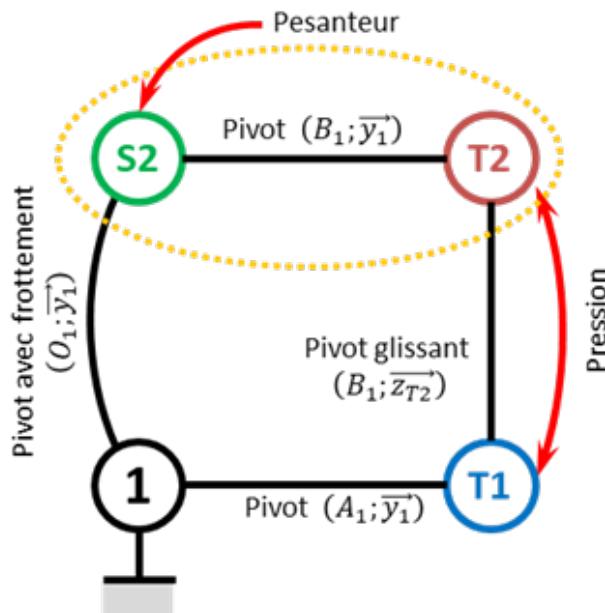
Question 4 Déterminer \mathcal{E}_c (1 + 2 + 3 + 4/0).

Question 5 Déterminer la loi de mouvement en appliquant le théorème de l'énergie cinétique.

Exercice 304 – 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 : $J_{eq}\ddot{\alpha}(t) + \mu\dot{\alpha}(t) = \frac{Sp(t)}{k} + m_{S_2}g x_{G_{S_2}}$. 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 : $\mathcal{P}_{int}(E) + \mathcal{P}(\overline{E} \rightarrow E/R_g) = \frac{d\mathcal{E}_c(E/R_g)}{dt}$.

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 305 – Banc Balafre*

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

Arbre à cannes, 13, 21, 32, 41, 50, 66, 79, 98
Banc Balafré, 11, 24, 30, 43, 62, 71, 95, 100
Barrière Sympact, 14, 22, 33, 42, 51, 68, 84, 87, 98, 99
Bielle Manivelle, 14, 21, 22, 32, 33, 42, 50, 67, 81, 98

Capteurs, 2, 4
Caractériser un constituant de la chaîne d'information, 2, 4
Chariot élévateur de bateaux, 70, 100
Cheville robot NAO, 54, 89
Compétence A3-06, 2, 4
Compétence B2-07, 8, 9, 28
Compétence B2-10, 9–11, 29, 30
Compétence B2-12, 11–16, 30–34
Compétence B2-13, 16–23, 34, 36–43, 51, 53, 87, 88
Compétence B2-14, 23, 24, 43–49, 73–76
Compétence B2-15, 44–46, 73, 74
Compétence B2-22, 4, 24, 44
Compétence C1-05, 44–49, 73–76
Compétence C2-05, 16–18, 34, 36, 37, 51, 53, 87, 88
Compétence C2-06, 50–59, 76, 79, 81, 82, 84, 87–93
Compétence C2-08, 59–62, 93–95
Compétence C2-09, 59–61, 63–71, 93–100
Croix de Malte, 51, 68, 84, 87, 98, 99
Culbuto, 49, 66, 76, 97
Cylindre, 10, 30

Disque, 10, 30

Fonctions de transfert, 9, 28

La Seine Musicale, 8, 23, 28, 43
Le Banc Balafré, 2, 4, 24, 44

Machine de rééducation SysReeduc, 8, 28
MAS, 4, 24, 44
Maxpid, 15, 23, 33, 34, 43, 52, 70, 87, 99
Moteur, 14, 21, 22, 32, 33, 42, 50, 67, 81, 98

Moteur asynchrone, 4, 24, 44
Mécanisme à 1 rotation, 11, 16, 18, 31, 34, 38, 45, 47, 59, 63, 73, 74, 93, 96
Mécanisme à 1 rotation et 1 translation, 12, 17, 19, 31, 36, 39, 46, 48, 60, 64, 74, 75, 94, 97
Mécanisme à 1 rotations, 1 translation et RSG, 13, 16, 20, 32, 34, 41, 49, 61, 66, 76, 95, 97
Mécanisme à 1 translation, 11, 16, 18, 30, 34, 37, 44, 47, 59, 63, 73, 74, 93, 96
Mécanisme à 1 translation et 1 rotation, 12, 17, 20, 32, 37, 39, 46, 48, 61, 65, 74, 75, 94, 97
Mécanisme à 2 rotations, 12, 17, 19, 31, 36, 38, 45, 48, 60, 64, 73, 75, 94, 96
Mécanisme à 2 rotations 3D, 12, 13, 18, 20, 32, 37, 39, 40, 47, 49, 61, 65, 74, 76, 94, 97
Mécanisme à 2 rotations et RSG, 23, 43
Mécanisme à 2 translations, 12, 16, 19, 31, 34, 38, 45, 48, 60, 64, 73, 75, 94, 96

Parallélépipède, 9, 10, 29
PFD, 47–49, 62–66, 74–76, 95–97
PFS, 44–47, 49, 73, 74, 76
Pompe oscillante, 51, 67, 82, 98
Pompe à palettes, 13, 21, 32, 41, 50, 66, 76, 97
Pompe à piston axial, 21, 41
Pompe à pistons radiaux, 13, 32, 50, 66, 79, 98
Portail, 69, 99
Poulie Redex, 57, 92
Principe fondamental de la dynamique, 47–49, 63–66, 74–76, 96, 97
Principe fondamental de la statique, 44–46, 73, 74

Quille pendulaire, 9, 28

Schéma-blocs, 8, 9, 28
Segway, 23, 43
Système 4 barres, 15, 22, 33, 42, 52, 69, 87, 99

TEC, 66–71, 97–100

- Theorème de l'énergie cinétique, 66–71, 97–100
Torseur cinétique, 59–61, 93–95
Torseur des actions mécaniques transmissibles, 44–46, 73,
74
Torseur dynamique, 59–62, 93–95
Torseur d'une action mécanique extérieure, 44–46, 73, 74
Train d'engrenages simple, 53–57, 88–92
Train épicycloïdal, 56, 90

Variateur de Graham, 53, 88