

ANALYSE TECHNIQUE

8/5 pb

Q.1- Quelques questions de fondamentaux

- ① Erou Nystop Ø8
② Vis CHC M6x18

Q.2- donner le nom et la fonction 30
bague de frottement (coussinet): réduit le frottement

Q.3- expliquer l'utilisation des cales (voir coupe AA et C-C feuille 2/7). Réglage position de ⑪ le plateau médian de ⑫ doit rester au milieu de l'axe ⑬

Q.4- que signifie? AlCuSiMg Alliage d'aluminium avec 4% de cuivre et des traces de silicium - et de magnésium

Q.5- X 5 CrNi 18-10 Acier froidement allié avec 0,9% de carbone, 1% de chrome et 10% de nickel

Q.6- 20 NiCrMo Acier froidement allié avec 0,8% de carbone, 1,5% de nickel et des traces de chrome.

Q.5- Quelle(s) énergie(s) est (sont) utilisée(s) par le système d'éjection ? Entourez la(s) bonne(s) réponse(s)

Q.6- Humaine Mécanique Électrique Pneumatique Hydraulique

Q.6- Quelle(s) classe(s) d'équivalences(s) d'énergie(s) est (sont) utilisée(s) ? Entourez la(s) bonne(s) réponse(s)

Q.6- Tension AC 120 220 380 Fréquence (Hz) 40 50 60

Q.7- Ces classes d'équivalences E4 E5 E6 étant données, certaines pièces existent en plusieurs exemplaires et se retrouvent dans des classes d'équivalences différentes

Exemple 20 : exclure les roulements 15 et les pièces repères 21 à 29
Compte tenu des classes d'équivalences E1 E2 et E3, en précisant les quantités entre parenthèses (Voir feuilles 2/7 et 3/7)

Bati (E1) = { 4a } 2122,7, 2523,13, 5, 4a, -- }

Corps verin (E2) = { 2a } (corps verin) 3, 4b, -- }

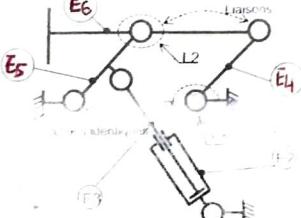
Tige verin (E3) = { 2b } (tige verin) 6a, -- }

Bielle parallele (E4) = { 8, 17, 18, 19, 30, 31, 32 }

Bielle guidage (E5) = { 6b, 9, 10, 17, 18, 19, 20, 30, 31, 32 }

Barre poussée (E6) = { 11, 12 }

Q.8- Sur le schéma cinématique ci-dessous, reporter les classes d'équivalences E4, E5 et E6



Q.9- En vous référant à la figure 4, compléter le tableau ci-dessous en entourant tous les bonnes(s) réponse(s) pour le(s) mouvement(s) possible(s)

LIAISON	SOUS-ENSEMBLES LIÉS	SYMBOLES DE LA LISSON	MOUVEMENTS POSSIBLES
L1	E1 - E5	liaison pivot	Rx Ry Rz

Q5

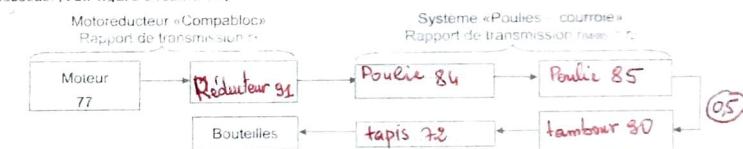
Q.10- Le roulement 15 est-il monté serré, avec jeu, ou incertain? Justifier votre réponse
La bague inférieure de 15 est montée avec jeu, à cause du réglage de la position de ⑪ et de l'autre tourant.

Q.11- Le concepteur prévoit un jeu entre le roulement 15 et l'entretoise 1 (Voir dessin d'ensemble coupe B-B feuille 2/7). Quelle est l'utilité de ce jeu?

Jeu de montage des roulements 15

Q5

Q.12- Compléter la chaîne de transmission de puissance du convoyeur principal est représentée ci-dessous. (Voir figure 3 feuille 1/7)



Données : $V_{poulie} = 48 \text{ mm/min}$ Ø Poulie 84 = 57 mm Ø Poulie 85 = 90 mm Ø Tambour 90 = 97,5 mm

Moteur réducteur avec $P_{moteur} = 750 \text{ W}$ et $N_{moteur} = 1500 \text{ tr/min}$

$$V_{72/tapis} = \frac{V_{poulie}}{R} = \frac{48}{57} = 0,8 \text{ m/s}$$

Q.13- Calculer la vitesse linéaire $V_{72/tapis}$ de déplacement du tapis 72 en m/s

$$V_{72/tapis} = 0,8 \text{ m/s}$$

Q.14- Calculer la vitesse angulaire $\omega_{90/tambour}$ du tambour 90

$$\omega_{90/tambour} = \frac{V_{72/tapis}}{R_{90}} = \frac{0,8}{48,75 \text{ m}^2} = 16,41 \text{ rad/s}$$

Q.15- En déduire la valeur de la vitesse angulaire ω_{85} de la poulie 85

$$\omega_{90/tambour} = \omega_{85/tapis} = 16,41 \text{ rad/s}$$

$$\omega_{85/tapis} = 16,41 \text{ rad/s}$$

Argumenter → Le tambour 90 est entraîné en rotation par la poulie réceptrice 85 d'où $\omega_{90/tambour} = \omega_{85/tapis}$

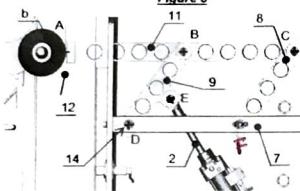
Q5

PARTIE MECANIQUE

STATIQUE

- Le système est symétrique selon un plan horizontal passant par l'axe du vérin 2 (figure 5)
 - Sur ce plan, les forces sont donc coplanaires.
 - Le système est considéré en équilibre dans la position ci-contre
 - Les liaisons entre les différentes pièces de l'éjecteur sont parfaites, sans frottements
 - Le poids des pièces du système d'éjection est négligeable

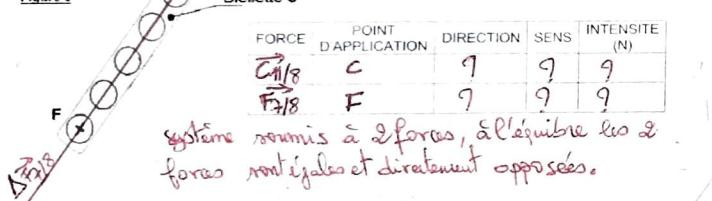
Figure



Q.25- On isole la biellette 8 ; faire le bilan des actions extérieures et conclure

Figure 6

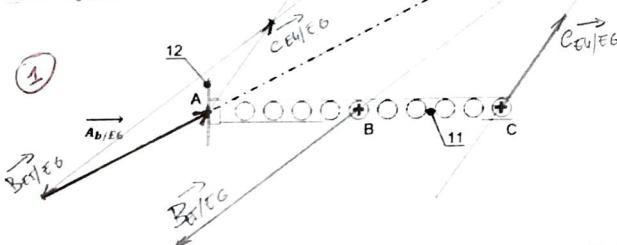
Riellette 8



Q.26- On isole l'ensemble $\{E\} = \{11 : 12\}$; déterminer graphiquement les actions exercées en A, B et C

Figure 7

Echelle: 50 mm \rightarrow 150 N



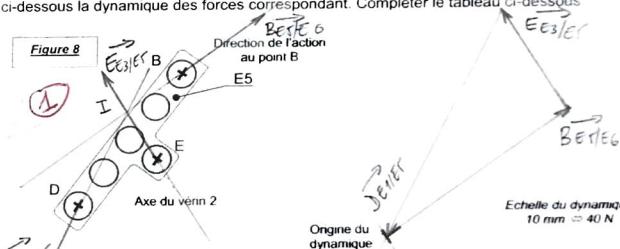
Et compléter le tableau ci-dessous

FORCE	POINT D'APPLICATION	DIRECTION	SENS	INTENSITE (N)
$\vec{A_b/E_b}$	A	/	/	150 N
$\vec{B_{E5/E6}}$	B	/	/	231 N
$\vec{C_{E4/E6}}$	C	/	/	90 N 30mm

Q.27- En isolant l'ensemble Bielle guidage (E5) = {6b ; 9 ; 10 ; 17_{ext} ; 18_{ext} ; 19_{ext} ; 20_{ext} ; 30_{ext}}, 31_{ext}} , (Voir figure ci-dessous). Faire le bilan des actions mécaniques extérieures agissant sur cet ensemble, en complétant le tableau suivant (cases non hachurées).

FORCE	POINT D'APPLICATION	DIRECTION	SENS	INTENSITE (N)
B_{E_0/E_5}	B	/	↗	240
E_{E_3/E_5}	E	↙		
D_{E_1/E_5}	D			

Q.28- Appliquer le Principe Fondamental de la Statique (PFS) sur l'ensemble [9 + 10] et tracer ci-dessous la dynamique des forces correspondant. Compléter le tableau ci-dessous



FORCE	POINT D'APPLICATION	DIRECTION	SENS	INTENSITE (N)
$B_{E_6, 15}$	B			240 N
E_{F_3, F_5}	E			132 N
$D_{P_{10}}$	D			280 N

Durée 4H	Epreuve CONSTRUCTION ELECTROMECANIQUE	Série T2 1 ^{er} groupe
Coef 4		
Feuille 6/7	Echelle	Code 2020 T 18 A 01

Q.29- D'après le dynamique des forces précédentes (Q28), en déduire l'effort minimum $\|F_s\|$ (effort statique) que doit exercer le vérin 2 pour déplacer une bouteille :

$$\|F_s\| = \|E_{Ex} F_s\| = 132 \text{ N}$$

Q.30- Sachant que le constructeur préconise un taux de charge de 50 %, calculer l'effort minimum $\|F_d\|$ (en dynamique) que devra développer le vérin

$$\text{Donnée : } \|F_d\| = \frac{\|F_s\|}{\text{taux de charge}}$$

$$0,5 \|F_d\| = 132 \times 100 = 264 \text{ N}$$

$$\|F_d\| = 264 \text{ N}$$

Q.31- Calculer le diamètre minimum D du piston du vérin (en mm) :

$$\text{Données : pression } P = 0,6 \text{ MPa} \quad \text{et} \quad \|F_d\| = F = 270 \text{ N}$$

$$P = F_d / S \Rightarrow D = \sqrt{\frac{4F}{\pi P}} \Rightarrow D = \sqrt{\frac{4 \times 270}{\pi \times 0,6}} = 23,93 \text{ mm}$$

CINÉMATIQUE (2 pts)

$$D = 23,93 \text{ mm}$$

Le vérin 2 doit permettre l'éjection des bouteilles grâce à l'amplitude a du mouvement de la barre de poussée 11. Le patin 12 doit pouvoir « traverser » le tapis (largeur tapis $n = 100 \text{ mm}$) et « déposer » les bouteilles éjectées vers le convoyeur à palettes. Il faut donc déterminer la course C du nouveau vérin qui assurera ce mouvement.

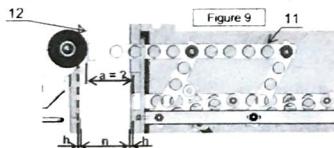


Figure 9

Q.32- Sachant que le patin 12 doit avoir un dégagement h de 5 mm en entrée et en sortie de tige (soit à gauche et à droite du tapis), calculer l'amplitude a que doit avoir la barre de poussée 11. Ecrire le calcul

$$a = n + 2h = 100 + 2 \times 5$$

$$a = 110 \text{ mm}$$

Q.33- Sachant que le point A suit la trajectoire $T_{A \rightarrow 121}$, trouver le point A du patin 12 sorti (Fig. 10)

Q.34- Tracer (fig. 10) la trajectoire $T_{B \rightarrow 121}$ de centre D, du point B de la bielle 9 par rapport à l'axe 14

Q.35- A partir du point A', tracer le point B' correspondant à la position du point B patin 12 sorti

Q.36- Mesurer l'angle β (BDB') de rotation de la bielle 9 permettant au point B de passer en B'

$$\beta = 55^\circ$$

Q.37- Tracer la trajectoire $T_{E \rightarrow 121}$ de centre D, du point E de la bielle 9 par rapport à l'axe 14. Le point E correspond à la tige du vérin 2 rentrée

Q.38- Tracer le point E' correspondant à la position du point E lige du vérin sortie. On prend un angle de rotation de la bielle de guidage 9 égal à $\beta = 55^\circ$

Q.39- Mesurer puis déterminer la valeur de la course c de la lige du vérin 2

La course : ~~c = 78 mm~~ $c = 78 \text{ mm}$

$$c = 3 \times 26 \text{ mm}$$

$$c = 78 \text{ mm}$$

