



CONCOURS ARTS ET MÉTIERS ParisTech - ESTP - ARCHIMEDE

Épreuve de Sciences Industrielles MP

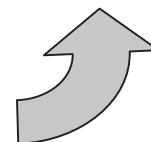
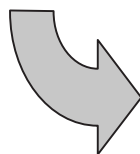
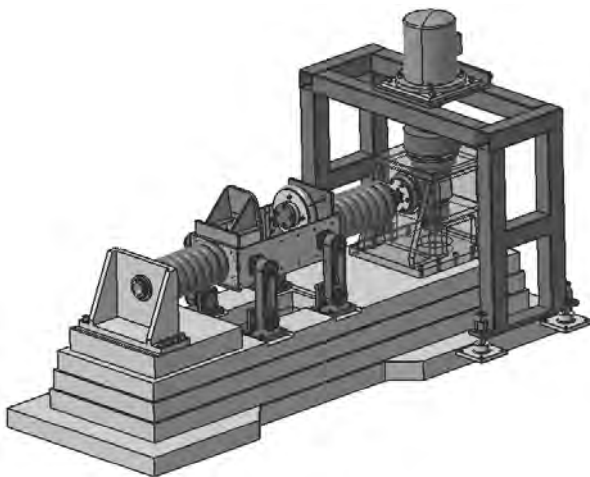
Durée 3 h

Si, au cours de l'épreuve, un candidat repère ce qui lui semble être une erreur d'énoncé, d'une part il le signale au chef de salle, d'autre part il le signale sur sa copie et poursuit sa composition en indiquant les raisons des initiatives qu'il est amené à prendre.

L'usage de calculatrices est autorisé.

A rendre avec les copies 1 cahier réponse.

Décocheuse industrielle



Tournez la page S.V.P

INTRODUCTION

Principe du moulage au sable, rôle de la décocheuse dans le traitement des pièces

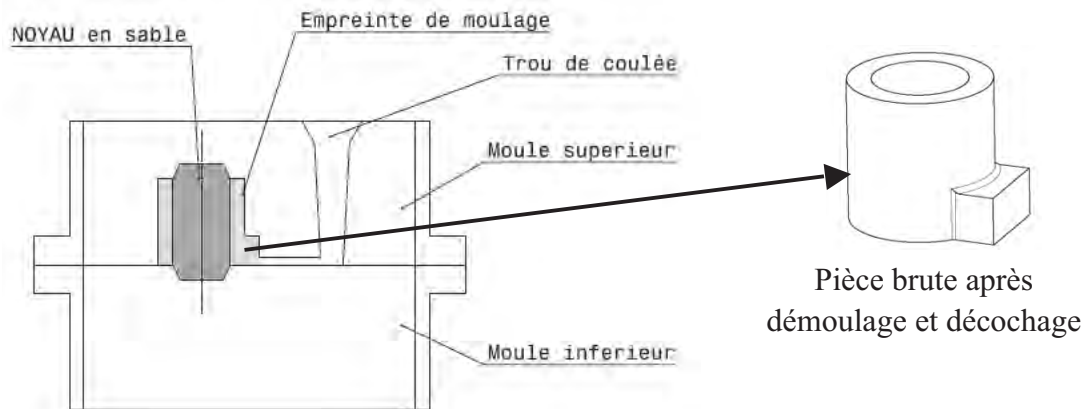


Figure 1 : *moulage au sable*

Expression du Besoin

Pour obtenir des pièces de forme complexes (souvent creuses) comme par exemple les carters moteurs pour automobile, le procédé de moulage au sable est souvent utilisé. Un alliage liquide est coulé dans une empreinte de moulage. Cette empreinte de moulage est obtenue par assemblage de deux (ou plus) parties de moule, avec l'ajout dans certains cas de noyaux en sable, comme représenté dans la figure 1. Après solidification, la pièce brute peut être extraite du moule. Une des difficultés consiste ensuite à extraire les noyaux de sable présents dans les parties creuses de la pièce moulée.

Rôle de la décocheuse industrielle

Une machine de traitement des carters est dans ce cas mise en œuvre : une décocheuse. Par une action de secouage (vibration) et de martelage (coups donnés sur la pièce), les noyaux en sables se désagrègent et le sable restant dans la pièce est évacué par gravité, comme schématisé sur la figure 2.

Principe de fonctionnement de la décocheuse

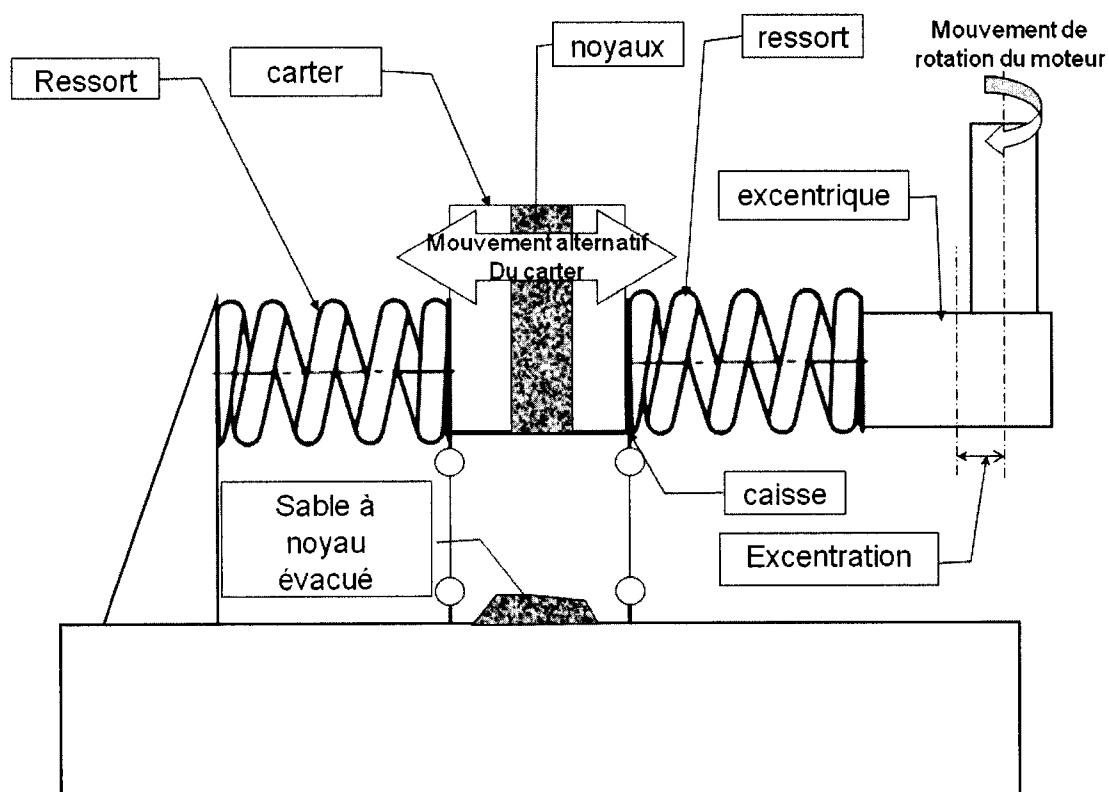
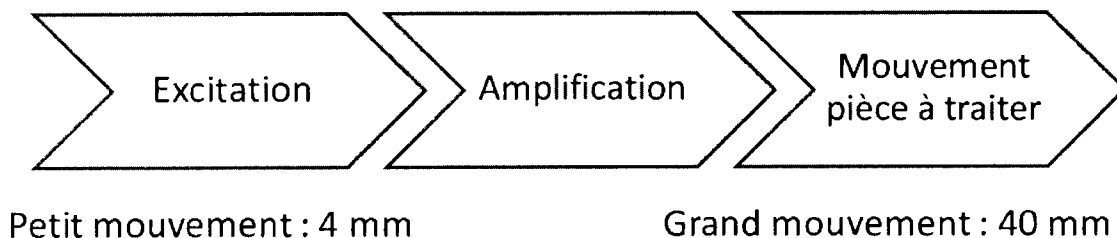


Figure 2 : schéma de principe de la décocheuse

La décocheuse entraîne le carter en vibration pour évacuer le sable des noyaux restant dans ses cavités. Pour cela le carter à traiter est mise en place dans une caisse. Un moteur entraîne un excentrique d'excentration 2 mm. Ce mouvement est amplifié à l'aide de 2 ressorts placés de part et d'autre de l'ensemble caisse + carter pour obtenir un mouvement amplifié d'amplitude 40 mm, ce qui permet l'évacuation du sable des noyaux. Ce dernier est ensuite récupéré en dessous de la caisse.



Une entreprise souhaite implanter ce type de machine sur sa ligne d'obtention de carters bruts pour réduire le temps de traitement de ses pièces. Le diagramme simplifié des interacteurs est présenté ci-dessous.

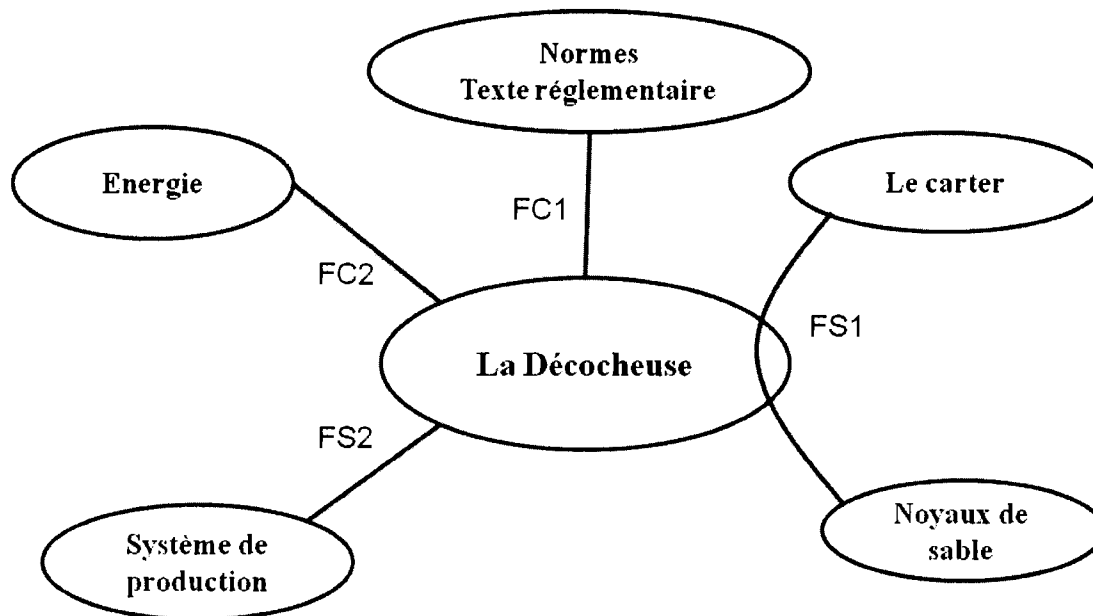


Figure 3 : Diagramme des interacteurs simplifié

Référence	Fonction	Critère	Niveaux
FS1	Evacuer les noyaux de sable	Quantité de sable évacuée Amplitude de vibration	20 kg +/- 5% 40 mm
FS2	Intégrer la décocheuse à un système de production	Temps de cycle	61 secondes

Tableau 1 : Extrait de l'analyse fonctionnelle de la décocheuse

Etudes à réaliser

Dans la première partie du sujet, la fonction de service FS1 est étudiée. En particulier, on s'attachera à valider le niveau d'amplitude des vibrations de l'ensemble caisse + carter moteur. Pour y arriver, un premier travail portant sur l'étude du mouvement de cet ensemble est demandé. Ce travail préliminaire permet de construire un modèle mathématique représentatif du comportement du système. Ce modèle de connaissance permet alors d'évaluer les performances du système.

La seconde partie du sujet traite de la vérification du niveau du critère « temps de cycle » en s'intéressant au cycle de traitement complet d'un carter.

La liaison entre la caisse et le bâti étant traitée, on s'intéresse maintenant à la modélisation du générateur de vibration : le système excentrique. Pour cette étude, nous considérons que la bielle (repère 7) est en liaison glissière de direction \vec{X}_0 par rapport au bâti. La liaison entre l'excentrique et la bielle est considérée comme ponctuelle.

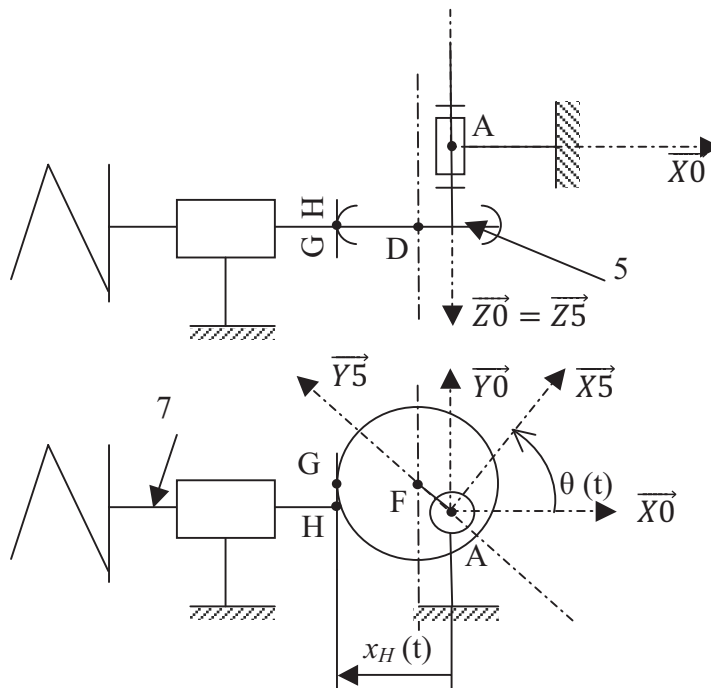


Figure 6 : schéma de l'excentrique

Notation:

- e valeur de l'excentration = AF
- R rayon de l'excentrique = FG
- θ angle de rotation de l'excentrique
- $x_H = \vec{AH} \cdot \vec{X}_0$
- $\vec{\Omega}_{(5/R0)} = \dot{\theta}(t) \cdot \vec{Z}_0$ avec $\dot{\theta}(t) = \frac{d\theta}{dt}$

Question 6 : Exprimer la loi entrée sortie du mécanisme ($x_H = f(\theta)$) en fonction de e , R , θ et $x_H(t)$

Question 7 : En déduire la vitesse $\vec{V}_{(H \in 7/R0)}$ en fonction de e , $\dot{\theta}(t)$, $\theta(t)$

Question 8 : Tracer la norme du vecteur $\vec{V}_{(H \in 7/R0)}$ en fonction θ variant de 0 à 2π , avec :

- $e = 2 \text{ mm}$
- $\dot{\theta}(t) = \dot{\theta}_0 = 157 \text{ rad/s}$

Les études précédentes permettent à présent de travailler sur un modèle simplifié de la décocheuse. Ce modèle est présenté sur la figure 7.

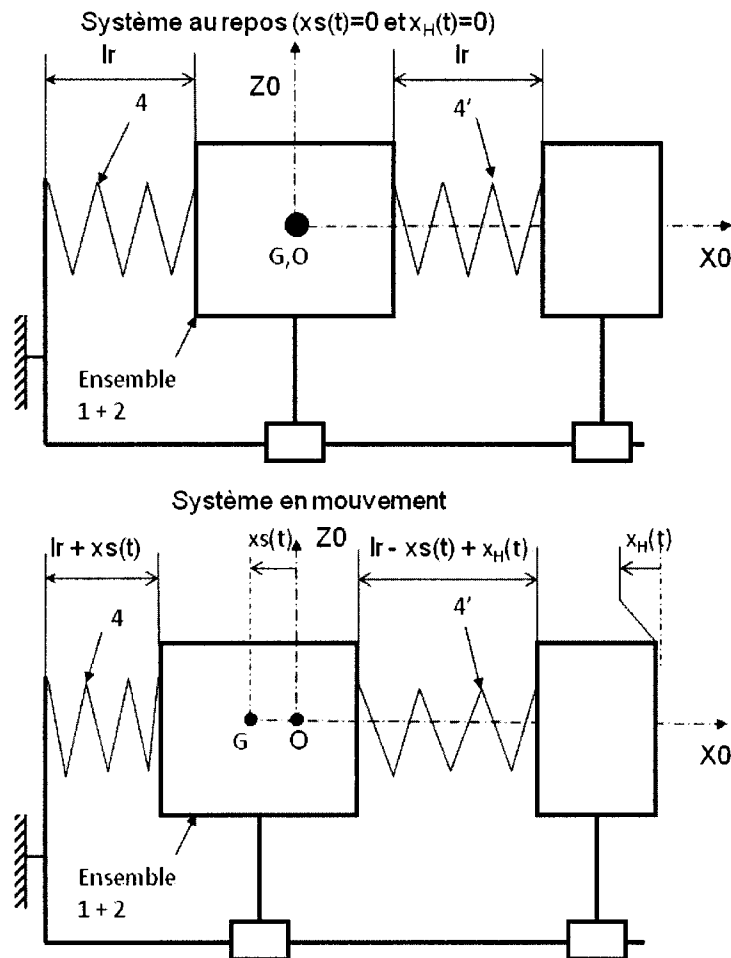


Figure 7 : schéma du système

Hypothèses :

- Les liaisons glissières sont supposées imparfaites avec un frottement visqueux de coefficient f (Ns.m^{-1}) qui s'oppose au déplacement.
- $x_s(t)$ correspond à l'abscisse de la position du centre de gravité (G) de l'ensemble 1+2 suivant la direction $\vec{X0}$
- $x_H(t)$ correspond à l'abscisse de l'extrémité de la bielle suivant la direction $\vec{X0}$ (commande).
- Chaque ressort a une raideur de $k = 1345 \text{ N.mm}^{-1}$ et une longueur à vide $l_0 = 550 \text{ mm}$.
- Les 2 ressorts sont montés précontraints, la longueur au repos (lorsque $x_H(t) = 0$ et $x_s(t) = 0$) est de $l_r = 456 \text{ mm}$.

Question 9 : *Sans expliciter les composantes, Faire le bilan des actions agissant sur l'ensemble 1+2.*

Question 10 : Donner l'expression littérales des résultantes des actions $\overrightarrow{F_{4/(1+2)}}$ et $\overrightarrow{F_{4'/(1+2)}}$ en projection sur \vec{X}_0 en fonction de $x_H(t)$, $xs(t)$, k , l_0 , l_r

Question 11 : En appliquant le principe fondamental de la dynamique, donner la relation entre $x_H(t)$, $xs(t)$, f , k , Mc et leurs dérivées.

Notation : la variable de Laplace est notée p . Les signaux temporels sont notés en minuscule (par exemple : $s(t)$) et leurs transformées de Laplace sont notées en majuscule (par exemple : $S(p)$).

Question 12 : En supposant toutes les conditions initiales nulles, donner l'expression littérale de la fonction de transfert du système : $G(p) = Xs(p)/XH(p)$.

Etude de la commande du système

A. Modélisation du système en vue de sa commande

La décocheuse industrielle est un système complexe, en particulier parce que la masse mise en mouvement n'est pas constante. Le mouvement est assuré par un moteur asynchrone piloté par un variateur électronique. Avec ce type de commande, la fréquence de rotation de l'arbre moteur n est directement proportionnelle à la tension de commande appliquée au niveau du variateur u_{com} (en V). Ce coefficient de proportionnalité est noté K_n . Lorsque u_{com} vaut 10 V, le moteur tourne à 1500 tr/min.

Un capteur de position placé sur la caisse délivre une tension (notée u_{mesure}) proportionnelle à la position horizontale de la caisse (notée $xs(t)$). Ce coefficient de proportionnalité est noté k_x avec $k_x = 200$ mV/mm.

Le bloc décrivant la relation entre le déplacement de l'extrémité de la bielle (repère 7 de la figure 6) suivant la direction $\vec{X}0$ et la fréquence de rotation de l'arbre moteur est un bloc non-linéaire noté NL0. L'étude du bloc NL0 n'est pas traitée ici.

La position de l'ensemble caisse + carter suivant la direction $\vec{X}0$ est liée au déplacement de l'extrémité de cette bielle suivant la direction $\vec{X}0$ par la fonction de transfert $G(p)$.

La structure du schéma complet de l'asservissement mis en place est présenté au début de l'annexe 1.

Question 13 : Compléter le schéma bloc sur le document réponse DRI.