



TRAVAUX PRATIQUES SCIENCES INDUSTRIELLES POUR L'INGENIEUR



Solutions technologiques et modèles de connaissance pour un système

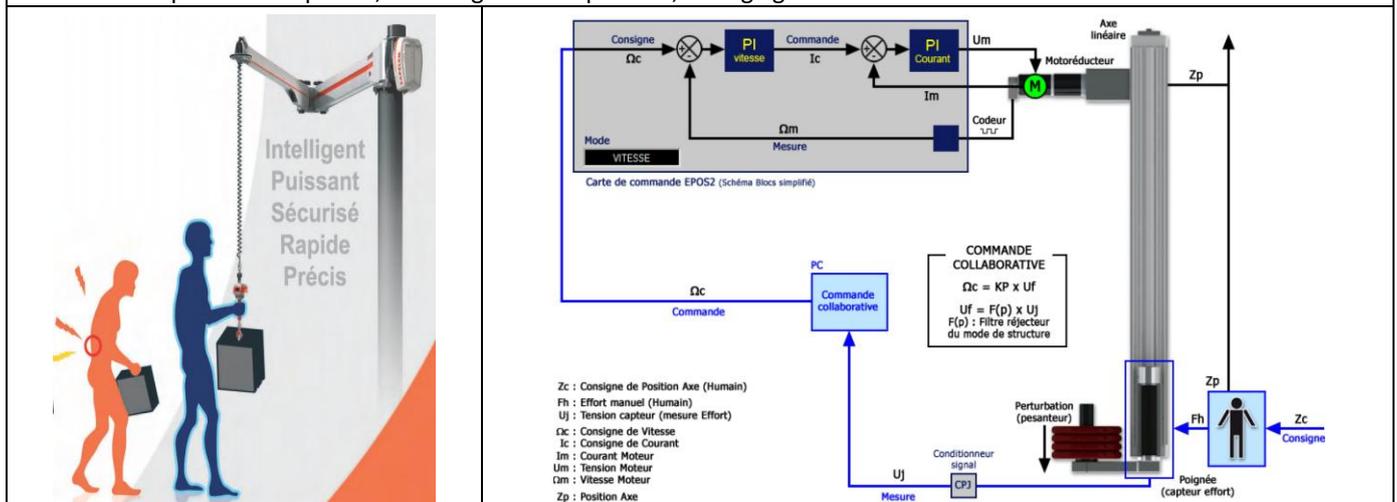
**DC1 DC24
DC25**

Robot collaboratif COMAX : contrôle de position

Problématique : Un modèle de connaissance d'un système dépend des solutions technologiques adoptées. Aussi vous êtes chargé :

- d'établir la modélisation de votre système à partir des solutions techniques en place (constituants) ;
- de vérifier et valider par simulation l'écart de votre modèle au réel.

Issu de la technologie des Cobots (Robots collaboratifs), CoMax permet d'assister l'homme dans son travail et de diminuer les risques de TMS (troubles musculo squelettiques). CoMax est continuellement piloté par l'homme au moyen d'une commande intuitive et collaborative permettant de réaliser une tâche de levage sans effort. Le système du laboratoire didactisé comporte des capteurs, et un logiciel d'acquisition, de réglage et de visualisation.



Démarche à suivre : La résolution de la problématique proposée est faite sous forme collaborative en trois activités complémentaires autour du même support (*travail en îlot*).

ACTIVITÉ 1 DC1 (connaissances de 2^{ème} année) (2H30) : Solutions technologiques et modélisation (Analyser et Modéliser)

Partie 1 (1H30) : Pour un système complexe (DAE) et les fonctions usuelles de la chaîne d'énergie (alimenter, moduler, convertir et transmettre) **et de la chaîne d'information** (acquérir et traiter) :



- **identifier** les solutions technologiques présentes (identification et caractérisation) ;
- **modéliser** les solutions technologiques principales (établissement de la fonction de transfert).

Partie 2 (1H) Pour le système dont vous êtes en charge (robot COMAX) :

- **transposer** votre étude effectuée sur la DAE et **proposer** une représentation du graphe CECI ;
- **communiquer** les solutions adoptées au groupe (chaîne d'énergie et d'information).

ACTIVITÉ 2 DC24 (2H30) : Contrôle et performances des systèmes asservis, modèle de connaissance (Modéliser)

Par une approche globale du système et en exploitant sa documentation technique :

- **identifier** les éléments et établir une partie du modèle de connaissance ;
- **modéliser** par simulation numérique le comportement du modèle obtenu (logiciel SCILAB) et **proposer** une démarche à partir de réponses temporelles permettant de le **comparer** au système réel.

ACTIVITÉ 3 DC25 (2H30) : Solides déformables et sollicitations (Analyser et Modéliser)

- **identifier** qualitativement les contraintes et la nature des déformations et sollicitations de la structure ;
- **établir** un modèle de description par la forme d'écriture du tenseur de cohésion ;
- **préciser** les critères de choix des matériaux et de leur dimensionnement.

ACTIVITÉ COMMUNE DE SYNTHÈSE ET RESTITUTION ORALE (20' + 5') / (Communiquer)

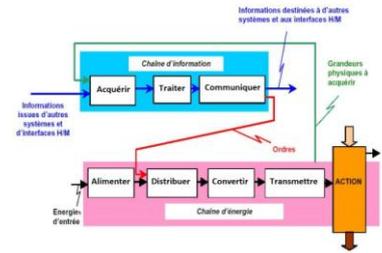
Le chef de projet gère la mise en commun des travaux effectués, il complète la « fiche bilan » distribuée, synthétise les études et résultats obtenus avec pour objectifs de :

- comprendre et expliquer le lien entre les 3 activités et la problématique posée ;
- présenter oralement cette synthèse et les principaux résultats obtenus en respectant les critères **d'évaluation**.

ACTIVITÉ 1 (2H30) : Solutions technologiques et modélisation (Chaîne d'énergie et d'information)

- **Partie 1 (1H30) : Chaîne d'énergie et d'information d'un système complexe (DAE)**

Prendre connaissance de la documentation technique de la DAE et exploiter son contenu pour fournir des réponses **précises et rigoureuses** (vocabulaire) et des **données chiffrées** relatives à la qualification de l'énergie (puissance, tension, courant, fréquence...) ou de l'information (forme, domaine, linéarité, précision, vitesse, bande passante...).

**Chaîne d'énergie électromécanique**

- 1) Pour une automobile, lorsque le véhicule est à l'arrêt puis lorsque le moteur thermique fonctionne, nommer les constituants assurant la fonction « **Alimenter** » du domaine électrique. Indiquer la nature de ces sources ainsi que leurs caractéristiques pour le véhicule TWINGO.
- 2) Pour la DAE, identifier sur le système du laboratoire le constituant assurant la fonction « **Convertir** » ; donner son nom, sa technologie. Indiquer par quelle autre technologie de machine elle est actuellement remplacée.
- 3) À partir de la source d'alimentation présente, indiquer le nom et représenter le symbole fonctionnel et le schéma de structure des différentes fonctions « **Distribuer** » à mettre en place pour :
 - recharger la batterie d'accumulateurs ;
 - moduler l'énergie de la machine électrique d'assistance de l'ancienne génération ;
 - moduler l'énergie de la machine électrique d'assistance de la génération actuelle.
- 4) Indiquer pour ces 2 générations de machines les variables électriques de contrôle de la vitesse et du couple. Fournir les relations utiles pour justifier vos réponses.
- 5) Identifier et nommer chacun des constituants assurant la fonction « **Transmettre** » à partir du rotor de la machine électrique jusqu'aux pivots de roue, en étant **précis, rigoureux et complet** sur le vocabulaire.

Chaîne d'information

- 6) Localiser sur le système DAE du laboratoire tous les éléments permettant de réaliser la fonction « **Acquérir** » et donner leur nom et technologie. Préciser pour chacun de ces capteurs le rôle joué pour le système du laboratoire.

Un seul de ces capteurs est utile à la fonction « mesurer le couple exercé par le conducteur au volant » et ce capteur doit être robuste, fiable et sans usure sur la durée de vie du véhicule.

- 7) Indiquer de quel capteur il s'agit et préciser en quoi il est robuste, fiable et sans usure.

La tension issue du capteur de couple doit être numérisée et transmise sur le bus CAN du véhicule.

- 8) Donner alors la forme de l'information obtenue et la manière dont les bits sont transmis. Nommer les 2 fonctions à prévoir pour « **Adapter ou Traiter** » l'information.

Le niveau de couple d'assistance dépend de 2 variables : le couple qu'exerce le conducteur au volant et la vitesse du véhicule. On utilise ces variables dans des lois prédéfinies pour un véhicule donné, voire ajustables par le conducteur à l'arrêt (conduite éco ou sportive).

- 9) Citer des moyens et constituants capables de « **Stocker** » les lois de comportement de l'assistance.

- 10) Préciser comment on peut « **Traiter et Calculer** » la loi d'assistance en temps réel.

Éléments de modélisation

- 11) En partant des équations de la machine à courant continu, établir le schéma bloc de cette machine ayant pour variable d'entrée la tension aux bornes de l'induit U_M et comme sortie la vitesse de rotation du rotor $\Omega_{R/0}$.
- 12) Donner les expressions littérales et valeurs numériques permettant de modéliser la fonction de transfert électrique de l'induit sous forme d'un premier ordre passe bas avec K_A son coefficient statique et τ_E sa constante de temps.
- 13) Exprimer la fonction de transfert de l'élément présent entre le rotor moteur et la colonne de direction.
- 14) Exploiter la notice d'un capteur de couple pour établir la fonction de transfert sous forme littérale puis numérique entre le couple au volant en C_V (Nm) et sa tension de sortie V_C (V).

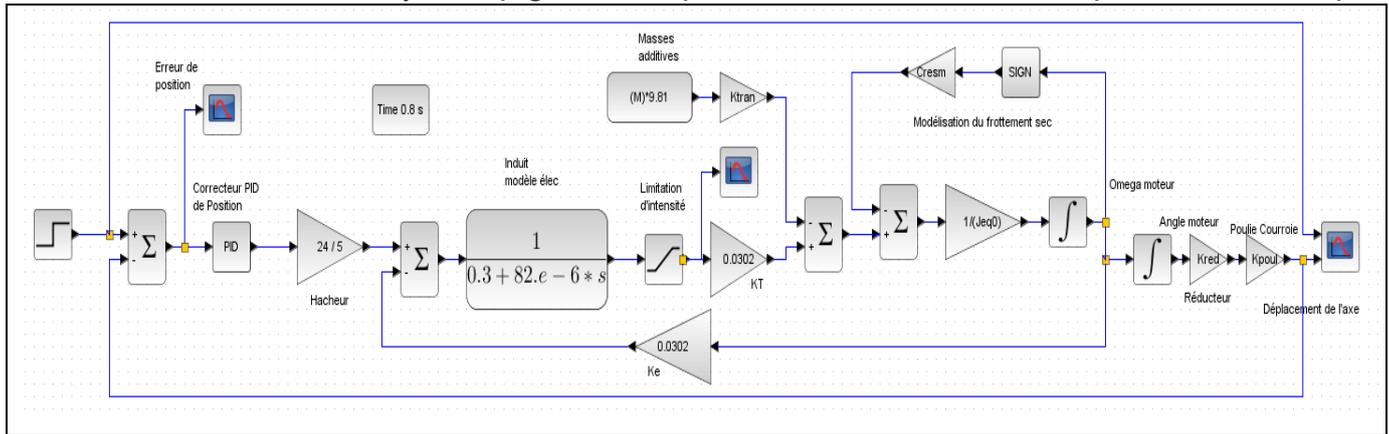
- **Partie 2 (1H) : Chaîne d'énergie et d'information du système COMAX**

- 15) **Exploiter et transposer** ce que vous avez établi en première partie, **communiquer** avec le responsable de l'activité 2 pour :

- **décrire** la Chaîne d'Énergie et la Chaîne d'Information (CECI) du système **COMAX** en vous aidant de son dossier technique et en remplissant un document réponse « DR CECI » ;
- **préparer** votre intervention orale qui ne se fera que sur le système **COMAX** ;
- **anticiper** les questions « classiques » que l'interrogateur va vous poser.

ACTIVITÉ 2 (2H30) : Contrôle et performances des systèmes asservis, modèle de connaissance

On utilise une modélisation du système (logiciel SCILAB) selon le schéma bloc ci-dessous (voir document DR1)



Partie 1 : COMPRÉHENSION GLOBALE DU MODÈLE, FONCTION DE TRANSFERT DE CONSTITUANTS

Répondre en annotant clairement le document réponse DR1.

1. Localiser sur le document DR1 le moteur électrique et préciser sa technologie.
2. Représenter (sur feuille) le modèle électrique de l'induit (schéma), et exprimer son équation électrique instantanée puis dans le domaine de Laplace. Dédire l'expression du courant $I(p)$ et la fonction de transfert de l'induit.
3. Sur le document DR1, situer et noter les variables suivantes : tension d'induit $U(p)$, fem $E(p)$, courant $I(p)$, couple électromagnétique $Cem(p)$, vitesse rotorique $\Omega_{R/O}(p)$, angle de rotation $\theta_{R/O}(p)$. Justifier la présence du bloc intégral.
4. Utiliser la notice du moteur (**Annexe 1 : type RE40 ; réf 148867**), et rechercher les valeurs numériques réelles pour :
 - le modèle de l'induit et en déduire sa constante de temps τ_E en ms ;
 - le moment d'inertie J_M du moteur seul (le convertir en $kg \cdot m^2$).
5. Exprimer littéralement l'énergie cinétique des masses en translation suivant un axe et en rotation autour d'un axe. Justifier alors l'écart entre J_M et J_{eq0} placé dans le modèle lorsque le moteur est accouplé à une charge mécanique. Le moteur entraîne un réducteur, puis un ensemble poulie/courroie crantée (**Annexe 2**).
6. Localiser et vérifier numériquement les fonctions de transfert des éléments de transmission (attention aux unités...).
7. L'information de position est délivrée par un codeur incrémental monté sur l'arbre du moteur qui délivre 500 pulses par tour. Ajouter sur le document DR1 ce capteur en donnant sa fonction de transfert en incréments/radian et le reboucler sur le régulateur de position.
8. Entourer en vert sur le document DR1 la partie du modèle où l'information est sous forme numérique.

Partie 2 : EXPLOITATION DU MODÈLE, SIMULATION NUMÉRIQUE, ANALYSE DU COMPORTEMENT DYNAMIQUE

Pour vérifier les valeurs numériques des paramètres (R, L...) du modèle, y accéder par « simulation > modifier le contexte ».

9. Ouvrir le fichier **COMAX TP3 2015 JCR.zcos** par un double clic et attendre quelques secondes.
10. Vérifier les valeurs numériques des éléments du modèle.
11. Régler le correcteur de position PID (double clic sur le bloc) en mode proportionnel pur ($K_p=3000$; $K_i=0$ et $K_d=0$) ; puis lancer la simulation pour une consigne échelon de 100mm retardé de 0,1s. Attendre l'obtention des résultats graphiques.
12. Imprimer directement ces tracés ou copier /coller dans un document Word. Donner un titre précis identifiant la situation simulée.
13. Qualifier la nature de la réponse transitoire en justifiant ; puis relever en sortie de l'asservissement les résultats suivants (**distinguer valeur absolue (unités) et relative (%)**) :
 - valeur finale et valeur éventuelle du premier dépassement $D1(\%)$, erreur statique absolue et relative ;
 - temps de réponse à 5% et temps de montée (de 10% à 90% de la variation de la sortie) ;
 - pseudo période T_{osc} éventuelle des oscillations en secondes.
14. Relever la valeur de la position maximale atteinte et montrer quelle peut être la conséquence néfaste pour le système réel.

On souhaite obtenir une réponse sans dépassement mais la plus rapide possible (amortissement $m = 1$, réponse dite critique) et sans erreur statique.

15. Modifier le correcteur en agissant sur le terme proportionnel K_p et en ajoutant un terme intégral K_i , Essayer d'obtenir la réponse demandée.

Synthèse de l'activité 2 à faire absolument au terme des 2h30

16. Proposer une synthèse de votre activité pour la communiquer au chef de projet.

ACTIVITÉ 3 CI25 (2H30) : Contraintes, déformations et sollicitations de la structure / Critères de choix des matériaux et de leur dimensionnement.

Approche globale du dimensionnement d'un système

1. Dans le cas de problèmes statique ou/et dynamique, justifier l'intérêt de déterminer les actions mécaniques qui se propagent dans les différentes pièces d'un mécanisme.

Système étudié : robot COMAX

On veut analyser le comportement du capteur de pesage lorsqu'un opérateur agit sur la poignée.

2. À partir des informations données dans le dossier technique et en observant le système réel, expliquer le rôle et le principe de fonctionnement du capteur de pesage EP2.

Un modèle de poutre simplifié de ce capteur est proposé :



3. Représenter ce modèle sur votre compte-rendu et mettre en place l'action $\vec{F}_{O/C}$, correspondant à l'action de l'opérateur sur le capteur (par l'intermédiaire de la poignée).
4. Proposer une démarche détaillée, mais sans engager la résolution analytique, permettant de déterminer les sollicitations présentes tout le long de la poutre.
5. En fonction des actions mécaniques présentes, établir le type de sollicitations subies par le capteur. Donner l'allure du torseur de cohésion au point G.
6. À partir de votre intuition et de votre expérience technique, représenter le plus précisément possible, sans notion d'échelle, la déformation du capteur subissant cette action $\vec{F}_{O/C}$.
7. Préciser l'influence de la valeur de cet effort détecté par le capteur sur la consigne envoyée au moteur.

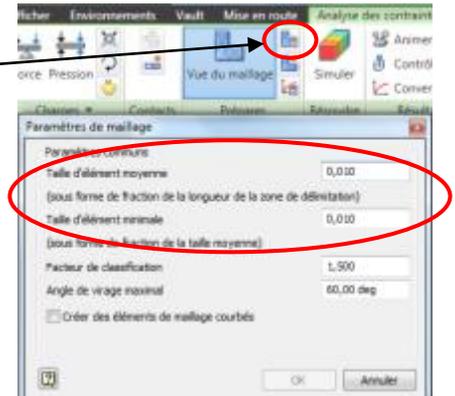
Etude des résultats donnés par le modèle numérique

8. Ouvrir le fichier pièce « capteur ». Dans l'onglet « Environnements », « Analyse des contraintes », créer une nouvelle simulation statique.

Avant de lancer la simulation il est impératif de compléter certaines informations :

9. Modifier les paramètres du maillage de la manière suivante

10. Visualiser le maillage par défaut de la pièce. Préciser son rôle. Justifier brièvement l'intérêt de résoudre le problème par logiciel. Ressource possible : http://fr.wikipedia.org/wiki/M%C3%A9thode_des_%C3%A9l%C3%A9ments_finis
11. Lancer la simulation. Dans « Résultats », « Contrainte équivalente », relever la valeur maximum des contraintes équivalentes dans la pièce.
12. Relever également l'allure des déformations équivalentes du capteur.
13. Modifier la taille moyenne des éléments du maillage



Mettre à jour le maillage (clic droit sur « Maille » dans l'arbre de construction). Relancer une simulation.

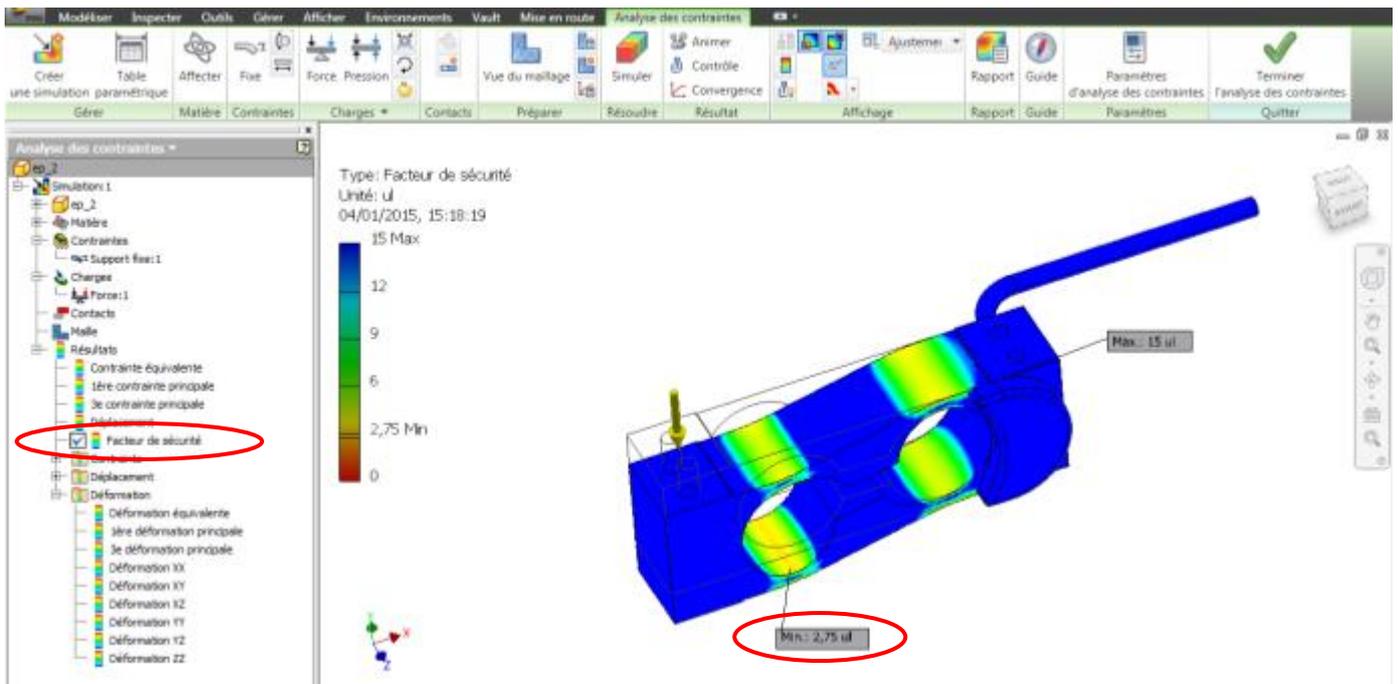
14. Indiquer si les valeurs des contraintes et du déplacement ont évolué.
15. Citer le principal avantage d'avoir un maillage très fin. Préciser également un inconvénient possible. Proposer une solution optimisant ces 2 aspects.

Ce sont les déformations des jauges de contrainte montées sur le capteur qui indiqueront au système de pilotage du robot la présence d'un effort.

16. En fonction de l'observation des déformations du capteur, proposez des zones où la mise en place des jauges de contrainte seraient judicieuses.

Influence du matériau sur le comportement du bras

17. Modifier la « Matière » associée au bras, en sélectionnant de l'ABS. Relancer une simulation. Préciser l'influence sur les déformations du capteur.
18. À partir de l'éditeur de styles (onglet « Matière »), repérer le(s) paramètre(s) prépondérants dans la résistance du matériau.
19. À partir du critère de limite élastique de l'ABS et de la valeur de la contrainte équivalente maximale répertoriée dans la pièce, retrouver la valeur du coefficient de sécurité minimum.



20. Conclure sur le choix de ce matériau avec la valeur du coefficient de sécurité minimal trouvé.
21. Proposer 3 modifications différentes de conception (croquis au crayon sur votre compte-rendu) permettant de remonter ce coefficient (penser au matériau, à la forme et aux dimensions).

Synthèse

22. Où et quand intégrer une démarche de dimensionnement dans le cadre général d'une conception d'un système ? donner des précisions sur les démarches de résolutions envisagées (expérimentales, simulations). Les déformations des pièces sont-elles un atout ou un handicap quand il s'agit d'asservir un système ?