

LABORATOIRE MÉCANIQUE DE KORBA

DEVOIR DE CONTRÔLE N°1

Système D'étude:

Unité Automatique de Découpage et de Perçage

Pour la Date de : 28 Octobre 2016 Proposé par M^r Ben Abdallah Marouan

DOSSIER TECHNIQUE

- 1- PRÉSENTATION:
- 2- DESCRIPTION DU SYSTÈME:
- 3- DESSIN D'ENSEMBLE:
- 4- LES COMPOSANTS NORMALISÉS:
- 5- NOMENCLATURE:

DOSSIER RÉPONSE

- I- ANALYSE FONCTIONNELLE DE POSTE DE PERÇAGE: [5 points]
- II- SCHÉMA CINÉMATIQUE: [4 POINTS]
- **III-** COTATION FONCTIONNELLE: [5 POINTS]
- IV- ÉTUDE DE CONCEPTION: [6 POINTS]

Nom & Prénom :	
	Note:/20

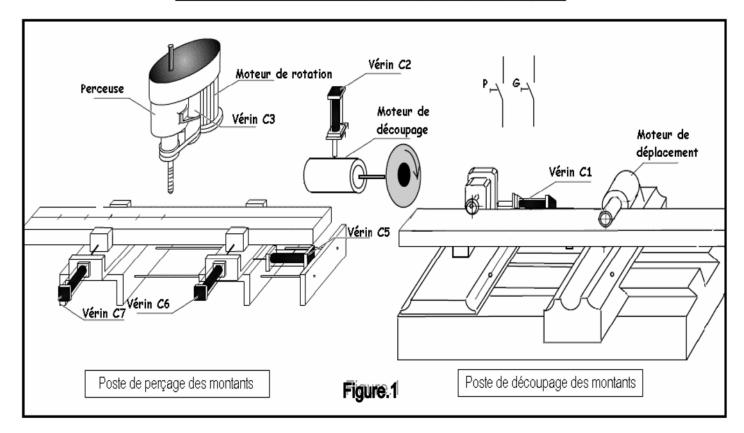
(Aucun document n'est autorisé. Les calculatrices sont autorisées)



1- Présentation:

Le système à étudier est une Unité automatique permettant de découper et de percer des montants d'étagères en bois multifonctions. (Voir figure1)

Unité Automatique de Découpage et de Perçage



2- <u>DESCRIPTION DU SYSTÈME</u>:

Le système est constitué de :

Poste de découpage :

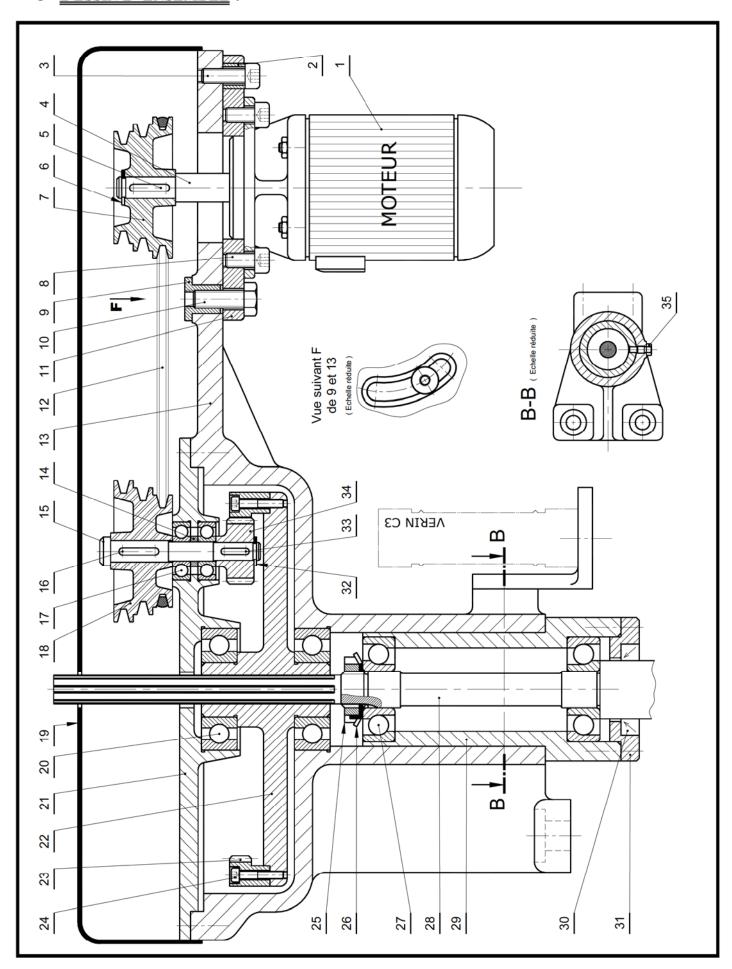
Dans lequel la planche en bois est découpée en montants d'étagère de deux longueurs différentes : 30 cm ou 60 cm. L'avance de la planche est assurée par le moteur de déplacement et le découpage par le disque entraîné par un moteur de découpage.

• Poste de perçage : constitué de :

- Un moteur de rotation de l'outil « M »
- Un vérin « C₃ » de descente de la broche (porte-outil)
- Un vérin « C₅ » de translation de l'étau mobile
- Un vérin « C₆ » de serrage et desserrage de l'étau mobile
- Un vérin « C₇ » de serrage et desserrage de l'étau fixe
- Poste de stockage : les montants évacués sont stockés selon leurs longueurs.



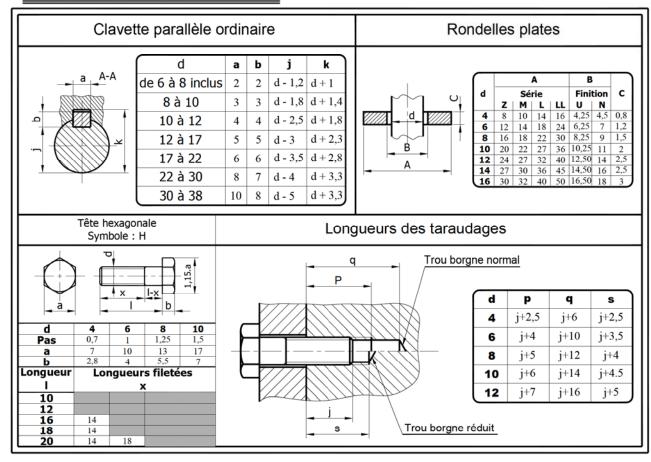
3- DESSIN D'ENSEMBLE:



4- Nomenclature:

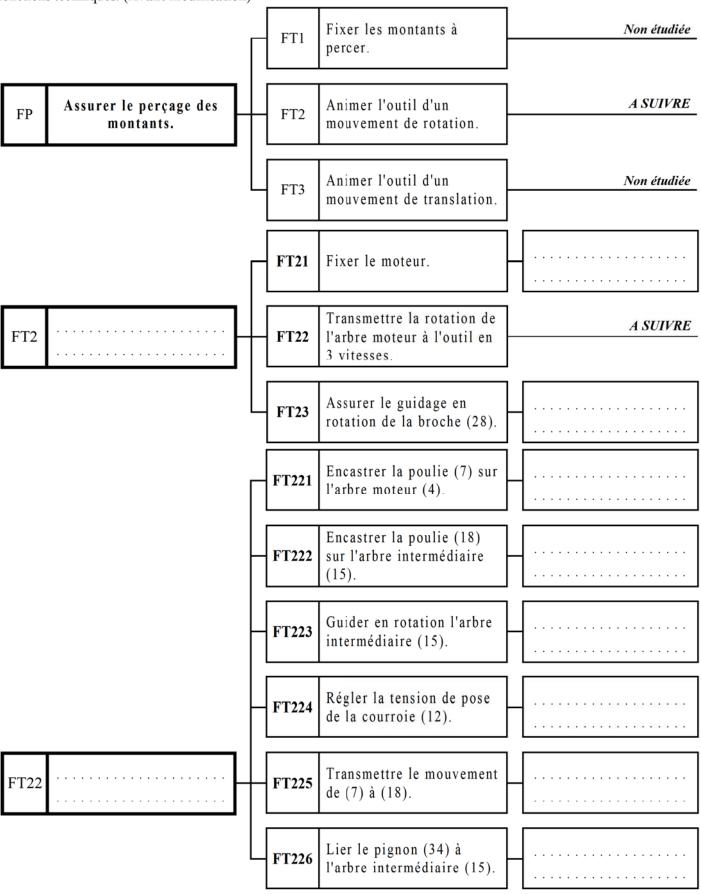
17	2	Roulement BC	34	1	Pignon	
16	1	Clavette parallèle	33	1	Clavette parallèle	
15	1	Arbre intermédiaire	32	1	Anneau élastique	
14	1	Entretoise	31	1	couvercle	
13	1	Corps	30	1	Joint à lèvre	
12	1	Courroie	29	1	Fourreau	
11	1	Support moteur	28	1	Broche	
10	1	Vis H	27	2	Roulement BT	
9	1	Écrou	26	1	Rondelle frein	
8	4	Vis CHc	25	1	Écrou à encoches	
7	1	Poulie motrice	24	6	Vis CHc	
6	1	Anneau élastique	23	1	l Couronne	
5	1	Clavette parallèle	22	1	1 Corps	
4	1	Arbre moteur	21	1	Flasque	
3	1	Vis CHc	20	1	Roulement BC	
2	1	Bague	19	2	Couvercle	
1	1	Moteur « M »	18	1	Poulie réceptrice	
Rp	Nb	Désignation	Rp	Nb	Désignation Désignation	
Descrip Den CA CE Dessine Par : M ^r Ben Abdallah Marouan						03
	FOS1	OSTE DE PERÇAGE (MODIFIÉ)			Le: 28-10-2016	
Éche	elle 1:4	Devoir de Contrôle N°1			01	
]	A4 Nom & Prénom : Classe : 4ScT3 00				00

5- LES COMPOSANTS NORMALISÉS:



I- ANALYSE FONCTIONNELLE DE POSTE DE PERÇAGE : [5 points]

En se référant au dossier technique, compléter le diagramme F.A.S.T partiel ci-dessous relatif à la fonction FP (Assurer le perçage des montants d'étagères) en indiquant le repère et la désignation des composants assurant les fonctions techniques. (Avant modification)



II-SCHÉMA CINÉMATIQUE: [4 POINTS]

En se référant au dessin d'ensemble de poste de perçage : (Pages 2 et 3 du dossier technique)

II.1-Compléter dans l'ordre le tableau des classes d'équivalence cinématique par les repères des pièces suivantes : 5, 23, 25, 16, 21, 28, 11, le graphe des liaisons et le schéma cinématique.

CLASSES D'ÉQUIVALENCE CINÉMATIQUE

C.E.C	COMPOSANTS
A	1, 2, 3, 8, 9, 10, 13, 19, 35, B _{ext} 17,
В	29, 30, 31,
C	26, B _{int} 27,
D	22, 24, B _{int} 20,
E	14, 15, 18, 33, 34, B _{int} 17,
F	4, 7,

GRAPHE DES LIAISONS

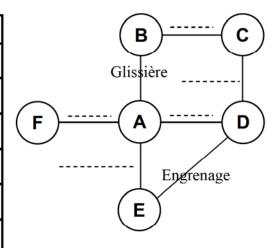
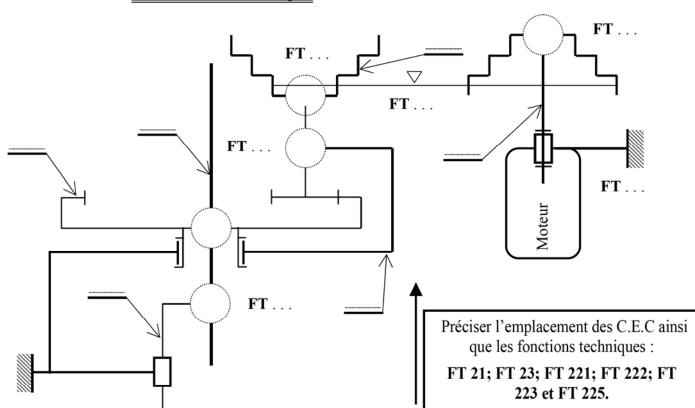


SCHÉMA CINÉMATIQUE

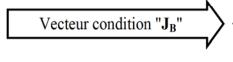


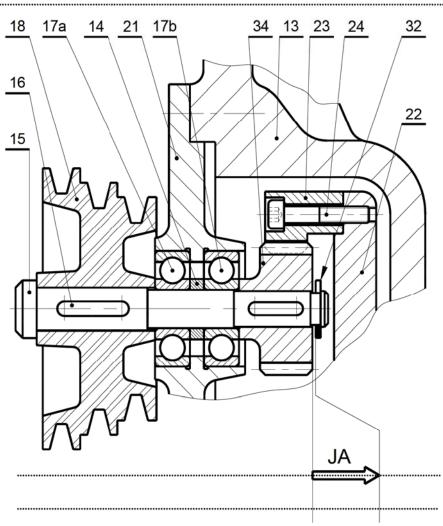
II.2- Justifier la présence des pièces suivantes :

La rondelle 26:			
La fondene 20.	 	 	 ,

III- COTATION FONCTIONNELLE: [5 POINTS]

III.1- Tracer sur le dessin ci-dessous la chaîne de cotes relative à la condition J_A .





III.2-Justifier la présence de J_A? : ;

III.3- Installer sur le dessin ci-dessous la condition J_B permettant d'éviter les contacts surabondants entre $\underline{13}$ et $\underline{21}$.

III.4- À partir de la chaîne de cotes tracée et les données suivantes :

$$0.75 \leq JA \leq 1.55 \;\; ; \;\; A_{17a} = A_{17b} = 10^{\stackrel{0}{-0.15}} \; ; \; A_{14} = 4^{\stackrel{\pm 0.05}{-0.05}} \;\; , \; A_{34} = 21^{\stackrel{+0.1}{0}} \;\; ; \;\; A_{18} = 32^{\stackrel{+0.1}{0}} \; , \;\; A_{05} = 1^{\stackrel{0}{-0.06}} \; ; \;\; A_{18} = 32^{\stackrel{+0.1}{0}} \; , \;\; A_{18} = 32^{\stackrel{+0.$$

Quelle sera la longueur de l'arbre intermédiaire " A₁₅"

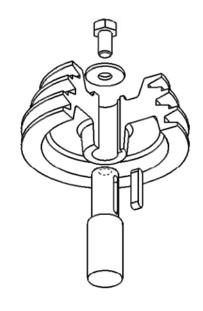
.....

..... a₁₅ =

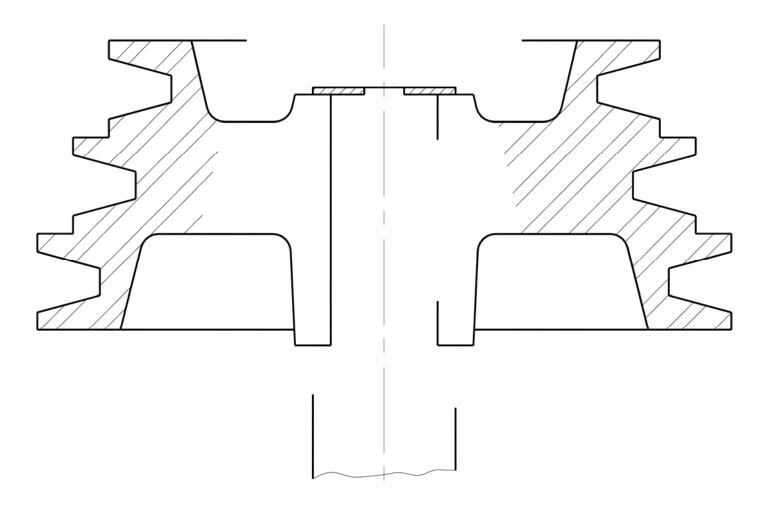
IV-ÉTUDE DE CONCEPTION : [6 POINTS]

Le constructeur se propose de modifier la solution constructive relative à la **liaison encastrement** de la **poulie motrice** <u>7</u> par rapport à **l'arbre** <u>4</u> figurant sur le dessin d'ensemble **page** 3/8 du dossier technique en utilisant les données suivantes :

Pièces	7/4
MISE En Position	Surfaces de contact : - Cylindrique - Plane (Épaulement et clavette + rainure)
MAINTIEN En Position	Rondelle d'appui et vis H M10-25



Utiliser, suivant le besoin, les composants normalisés de la page 4/8 du dossier technique.









LABORATOIRE MÉCANIQUE DE KORBA

DEVOIR DE CONTRÔLE N°1

Système D'étude:

Unité Automatique de Découpage et de Perçage

Pour la Date de : 28 Octobre 2016 Proposé par M^r Ben Abdallah Marouan

DOSSIER TECHNIQUE

- 1- PRÉSENTATION:
- 2- DESCRIPTION DU SYSTÈME:
- 3- DESSIN D'ENSEMBLE:
- 4- LES COMPOSANTS NORMALISÉS:
- 5- NOMENCLATURE:

DOSSIER RÉPONSE

- I- ANALYSE FONCTIONNELLE DE POSTE DE PERÇAGE: [5 points]
- II- SCHÉMA CINÉMATIQUE: [4 POINTS]
- **III-** COTATION FONCTIONNELLE: [5 POINTS]
- IV- ÉTUDE DE CONCEPTION: [6 POINTS]

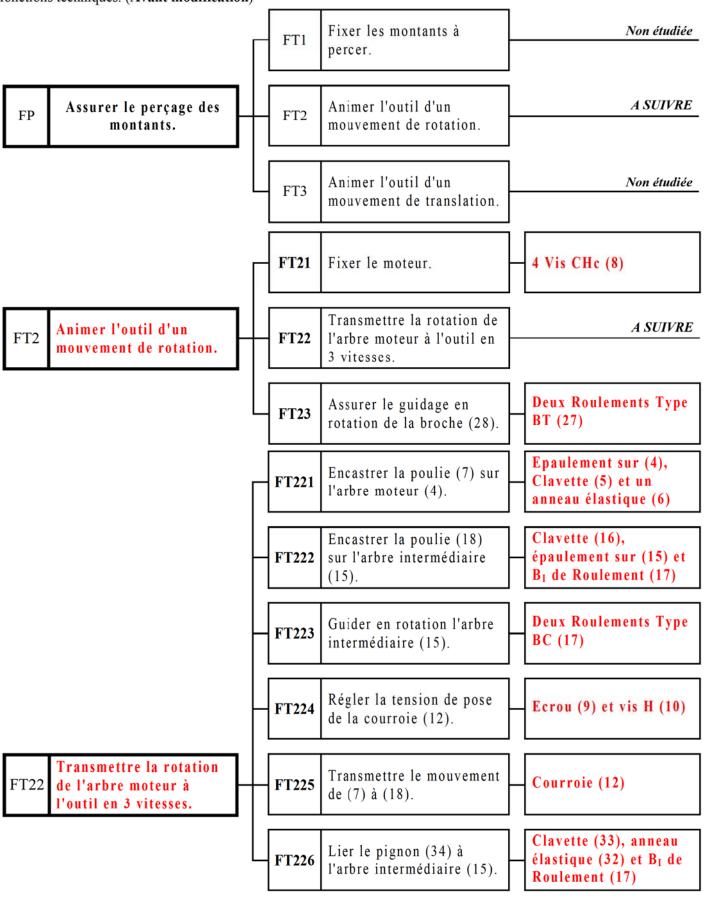
Nom & Prénom :

(Aucun document n'est autorisé. Les calculatrices sont autorisées)



I- ANALYSE FONCTIONNELLE DE POSTE DE PERÇAGE : [5 points]

En se référant au dossier technique, compléter le diagramme F.A.S.T partiel ci-dessous relatif à la fonction FP (Assurer le perçage des montants d'étagères) en indiquant le repère et la désignation des composants assurant les fonctions techniques. (Avant modification)



II-SCHÉMA CINÉMATIQUE: [4 POINTS]

En se référant au dessin d'ensemble de poste de perçage : (Pages 2 et 3 du dossier technique)

II.1-Compléter dans l'ordre le tableau des classes d'équivalence cinématique par les repères des pièces suivantes : 5, 23, 25, 16, 21, 28, 11, le graphe des liaisons et le schéma cinématique.

CLASSES D'ÉQUIVALENCE CINÉMATIQUE

C.E.C	COMPOSANTS
A	1, 2, 3, 8, 9, 10, 13, 19, 35, B _{ext} 17, 11 et 21
В	29, 30, 31
C	26, B _{int} 27, 25 et 28
D	22, 24, B _{int} 20, 23
E	14, 15, 18, 33, 34, B _{int} 17, 16
F	4, 7, 5

GRAPHE DES LIAISONS

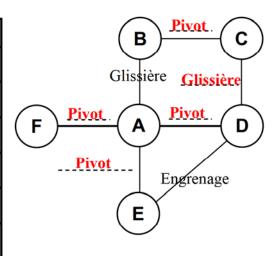
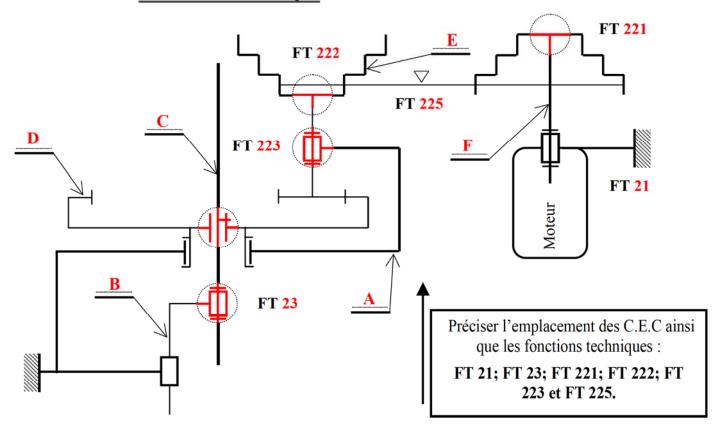


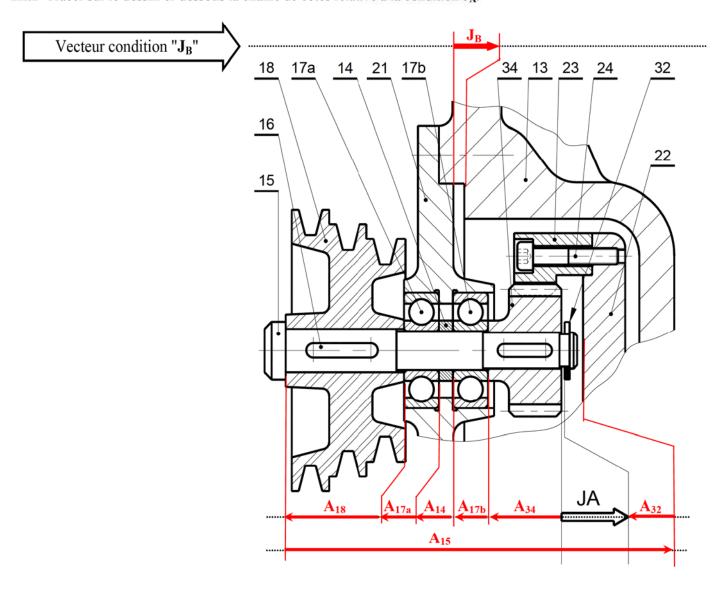
SCHÉMA CINÉMATIQUE



- **II.2-** Justifier la présence des pièces suivantes :
 - La rondelle 26 : Freiner l'écrou à encoche (25) ;
 - La vis Hz 35 : Lier en rotation (29) par rapport à (13) [Guider en translation (29) par rapport à (13)] ;

III- COTATION FONCTIONNELLE: [5 POINTS]

III.1- Tracer sur le dessin ci-dessous la chaîne de cotes relative à la condition J_A.



- III.2-Justifier la présence de J_A? : Condition de montage de l'anneau élastique (32) ;
- III.3- Installer sur le dessin ci-dessous la condition J_B permettant d'éviter les contacts surabondants entre 13 et 21.
- III.4- À partir de la chaîne de cotes tracée et les données suivantes :

$$0.75 \le JA \le 1.55 \; \; ; \; \; A_{17a} = A_{17b} = 10^{\stackrel{0}{-0.15}} \; ; \; A_{14} = 4^{\stackrel{\pm 0.05}{-0.15}} \; \; , \; A_{34} = 21^{\stackrel{+0.1}{0}} \; \; ; \; \; A_{18} = 32^{\stackrel{+0.1}{0}} \; , \; \; A_{32} = 1^{\stackrel{0}{-0.06}} \; ; \; \; A_{34} = 10^{\stackrel{\pm 0.05}{-0.05}} \; ; \; \; A_{34} = 10^{\stackrel{\pm 0.05}{-0.05}} \; ; \; \; A_{48} = 32^{\stackrel{\pm 0.05}{0}} \; ; \; A_{48} = 32^{\stackrel{\pm 0.05}{0}} \; ; \; A_{48} = 32^{\stackrel{\pm 0.05}{0}} \; ; \; \; A_{48} = 32$$

Quelle sera la longueur de l'arbre intermédiaire " A₁₅"

$$\begin{split} J_{A} &= A_{15} \cdot (A_{32} + 2A_{17} + A_{14} + A_{18} + A_{34}) \ \, \textcircled{0} \Rightarrow A_{15} = J_{A} + A_{32} + 2A_{17} + A_{14} + A_{18} + A_{34} = 1 + 1 + 20 + 4 + 32 + 21 = 79 \ \, \text{mm} \\ J_{AM} &= A_{15M} \cdot (A_{32} + 2A_{17} + A_{14} + A_{18} + A_{34})_{\ \, m} \ \, \textcircled{0} \Rightarrow A_{15M} = J_{AM} + (A_{32} + 2A_{17} + A_{14} + A_{18} + A_{34})_{\ \, m} = 1,55 + 0,95 + 19,7 + 3,95 + 32 + 21 = 79,15 \ \, \text{mm} \\ J_{Am} &= A_{15m} \cdot (A_{32} + 2A_{17} + A_{14} + A_{18} + A_{34})_{\ \, M} \ \, \textcircled{0} \Rightarrow A_{15m} = J_{Am} + (A_{32} + 2A_{17} + A_{14} + A_{18} + A_{34})_{\ \, M} = 1,55 + 1 + 20 + 4,05 + 32,1 + 21,1 = 79,00 \ \, \text{mm} \end{split}$$

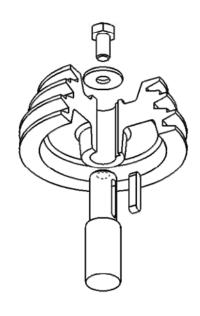
$$\mathbf{A_{15}} = 79^{\overset{+0,15}{0}}$$



IV- ÉTUDE DE CONCEPTION : [6 POINTS]

Le constructeur se propose de modifier la solution constructive relative à la **liaison encastrement** de la **poulie motrice** <u>7</u> par rapport à **l'arbre** <u>4</u> figurant sur le dessin d'ensemble **page** 3/8 du dossier technique en utilisant les données suivantes :

Pièces	7/4		
MISE En Position	Surfaces de contact : - Cylindrique - Plane (Épaulement et clavette + rainure)		
MAINTIEN EN POSITION	Rondelle d'appui et vis H M10-25		



Utiliser, suivant le besoin, les composants normalisés de la page 4/8 du dossier technique.

