

# REDUCTEUR

Nota : cet exercice est la suite de celui dans la rubrique *TD Mécanique*

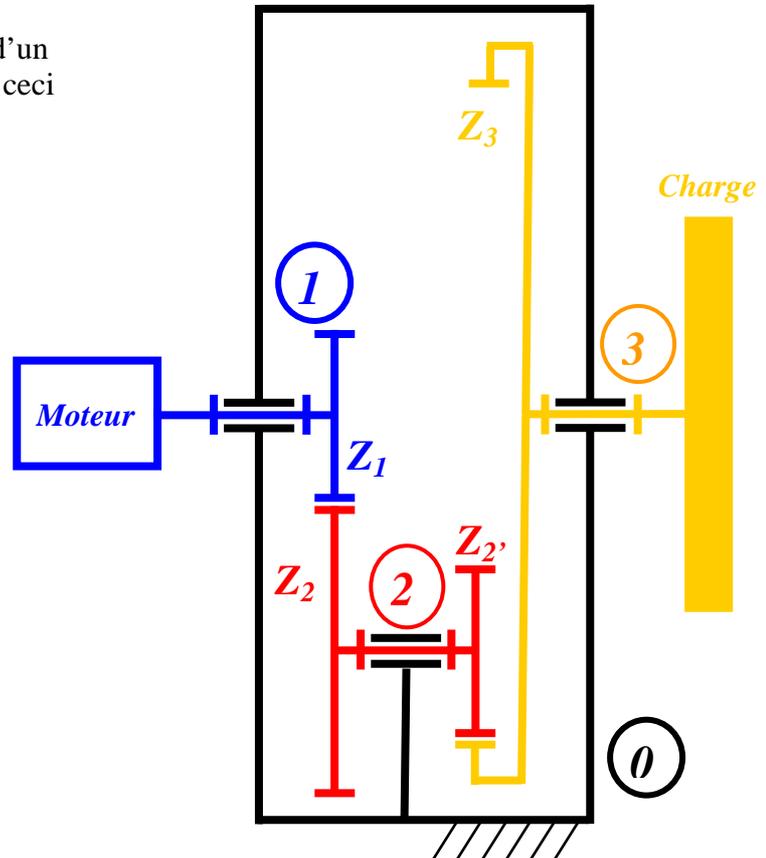
Objectifs : révisions du programme de première année en asservissement : fonction de transfert, Laplace, différents théorèmes.

Un moteur électrique permet la mise en mouvement d'un mécanisme non défini mais modélisé par une charge, ceci par l'intermédiaire d'un réducteur à engrenages.  
Le schéma de principe est donné ci-contre :

Hypothèses :

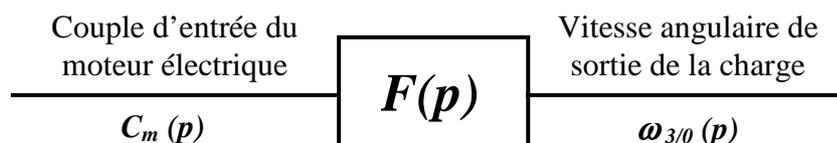
- les masses et les inerties de toutes les pièces du réducteur (1 + 2 + 3) sont négligées.
- l'inertie de la charge qui est accouplée à l'arbre de sortie 3 vaut  $J = 8 \cdot 10^{-3} \text{ kg.m}^2$
- on note  $M$  la masse de la charge et on suppose que son centre de gravité est sur l'axe de rotation.
- le rendement global du réducteur vaut  $\eta = 0,8$
- on note  $C_m$  le moment du couple moteur qui s'exerce sur l'arbre d'entrée 1
- par ailleurs un couple de frottement visqueux s'exerce sur la charge valant  $C_f = f \cdot \omega_{3/0}$  avec  $f = 0,1 \text{ kg.m}^2/\text{s}$

On précise les nombres de dents des différentes roues dentées :  $Z_1 = 15$   $Z_2 = 40$   $Z_2' = 20$   $Z_3 = 75$



**Problématique** : on cherche à déterminer l'évolution de la vitesse de sortie  $\omega_{3/0}(t)$ , notée  $\omega_3(t)$ , de la charge pour un couple moteur  $C_m(t)$  d'entrée puis inversement.

**Q1)** A partir de l'équation différentielle (voir ci-dessous) mise en place dans la partie mécanique de l'exercice, écrire la fonction de transfert représentative du mécanisme  $F(p) = \frac{\Omega_3(p)}{C_m(p)}$



Mettre cette fonction de transfert sous forme canonique, préciser ses éléments caractéristiques et faire les applications numériques.

Equation différentielle :  $f \cdot \omega_3(t) + J \cdot \frac{d\omega_3(t)}{dt} = \frac{\eta}{r} \cdot C_m(t)$

avec  $r$  le rapport de réduction du réducteur :  $r = \frac{\omega_{3/0}}{\omega_{1/0}} = -\frac{Z_1 \cdot Z_2'}{Z_2 \cdot Z_3} = -0,1$  noté  $r = \frac{\omega_3}{\omega_1}$

**Q2)** Calculer, par deux méthodes différentes (résultats de cours et théorème de la valeur finale), la vitesse de rotation finale de la charge  $\omega_{3/0}$ , notée  $\omega_3$ , que l'on obtient pour un couple d'entrée constant

$$C_m(t) = C_{m1}$$

On supposera le mécanisme à l'arrêt avant d'appliquer le couple moteur à  $t = 0$  s.

On prendra :  $C_{m1} = 0,1$  m.N

**Q3)** Au bout de combien de temps atteint-on la vitesse précédente à 5% près ?

**Q4)** Tracer l'évolution de cette vitesse de sortie de la charge en fonction du temps.

**Q5)** Donner l'expression temporelle du signal de sortie  $\omega_{3/0}(t)$  en réponse au couple moteur constant  $C_{m1}$ . Retrouver ainsi les résultats des questions **Q2** et **Q3**.

**Q6)** On souhaite, au moment du démarrage, avoir l'évolution de la vitesse angulaire de la charge  $\omega_{3/0}(t)$  suivante :

- pour  $t < 0$  : le système est à l'arrêt

- pour  $0 < t < 5$  s : la charge se met à tourner avec une accélération angulaire constante  $\dot{\omega}_3$

- pour  $t > 5$  s : la charge tourne à vitesse constante  $\omega_3 = 500 \text{ rad/s}$

Dans un premier temps calculer l'accélération angulaire  $\dot{\omega}_3$ .

En utilisant la fonction d'Heaviside, déterminer ensuite l'équation temporelle  $\omega_{3/0}(t)$  représentative de ce signal de sortie, puis sa transformée de Laplace  $\Omega_3(p)$ .

**Nota :** on rappelle que la fonction d'Heaviside  $u(t)$  (ou fonction identité) vaut 0 pour  $t < 0$  et 1 pour  $t > 0$ .

Déterminer, pour finir, l'équation en valeurs numérique dans Laplace, puis l'équation temporelle, du couple d'entrée  $C_m(t)$  nécessaire pour avoir en sortie l'évolution de  $\omega_{3/0}(t)$  proposée ci-dessus.