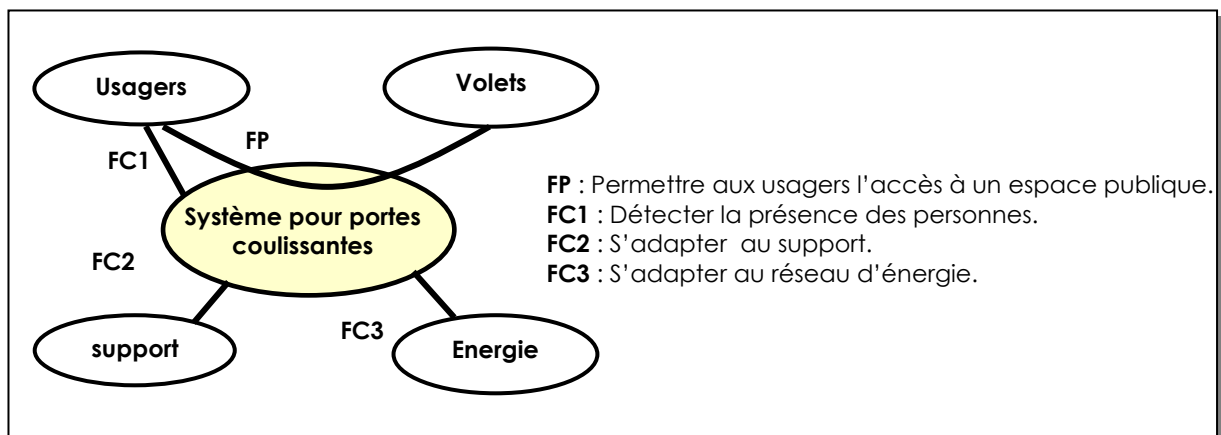
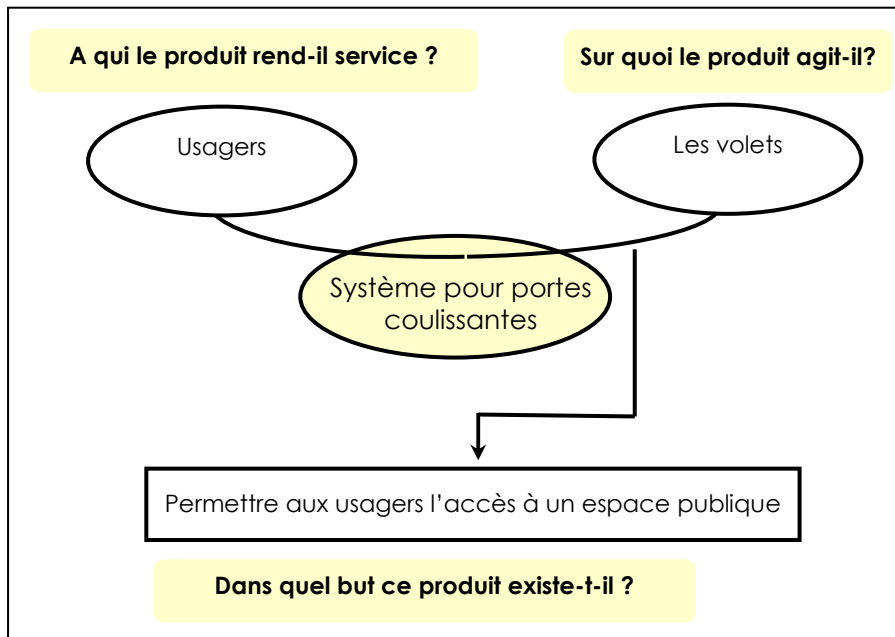
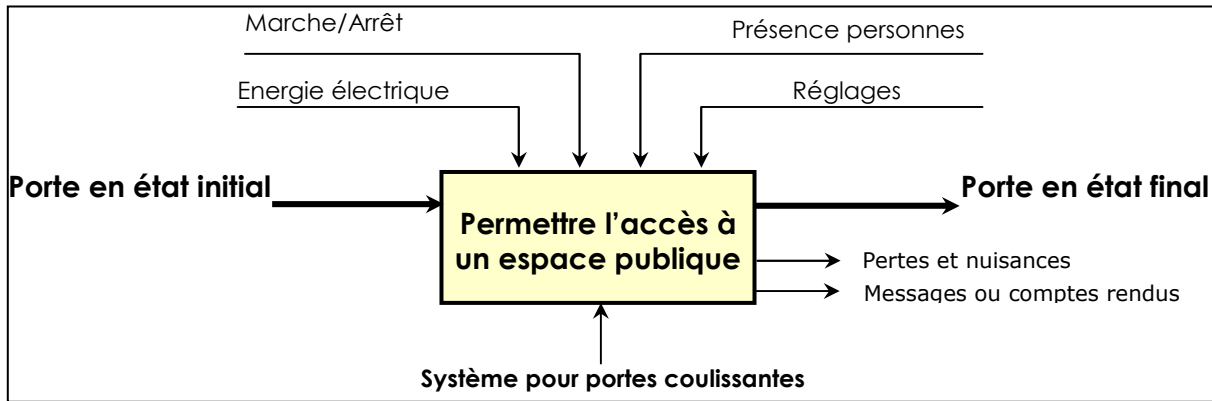


- Filière
- Discipline
- Durée
- Coefficient

- ⇒ Sciences et technologies électriques
- ⇒ Sciences de l'ingénieur
- ⇒ 4h
- ⇒ 8

CORRIGE

A- ETUDE FONCTIONNELLE DU SYSTEME



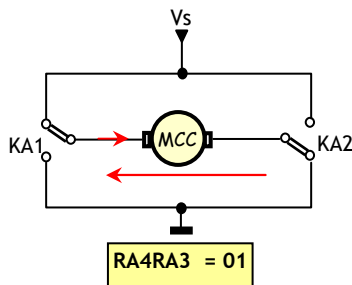
B – ETUDE DU SYSTEME

CORRIGE

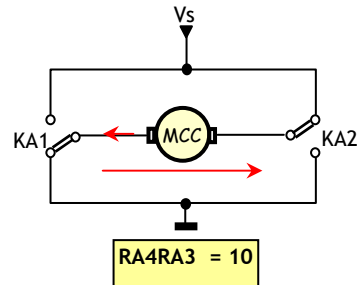
Deuxième étude : COMMANDE DU MOTEUR (points)

1/

1.1-



1.2-



2/

2.1- On sait que $I_M = (V_s - K\Omega)/r$, or Le blocage de la porte annule Ω , ce qui implique l'annulation de la fcm, de ce fait le courant I_M n'est limité que par r (résistance de l'induit).

2.2- $V_{ref} = R_{lim} \cdot I_{Mmax}$; V_{ref} est alors l'image de I_{Mmax} .

2.3-

	État de RB4	État du moteur
$I_M R_{lim} < V_{ref}$	1	Fonctionnement
$I_M R_{lim} \geq V_{ref}$	0	Arrêt par μC

3/

3.1- C'est un CNA à réseau R-2R.

3.2- $E_{TH} = V_{CC}/8(RA2 \cdot 2^2 + RA1 \cdot 2^1 + RA0 \cdot 2^0) = K_1 \cdot N$ avec $K_1 = V_{CC}/8$ et $N = RA2 \cdot 2^2 + RA1 \cdot 2^1 + RA0 \cdot 2^0$. K_1 est le quantum.

3.3- $U_{CNA} = V_s \cdot R_2 / (R_1 + R_2) \rightarrow V_s = (1 + R_1/R_2) \cdot U_{CNA}$

3.4- C'est un amplificateur de courant et adaptateur d'impédance.

3.5- $\Omega = K_2 \cdot K_1 \cdot (1 + R_1/R_2) \cdot N$.

3.6- La vitesse du moteur est proportionnelle à N .

3.7-

a) $V_s = (1 + R_1/R_2) \cdot K_1 \cdot N \rightarrow R_1/R_2 = (V_s / K_1 N) - 1$
 $\rightarrow R_1/R_2 = 1,28$ et $R_1 + R_2 = 10 \text{ K} \rightarrow R_1 = 5,6 \text{ K}\Omega$ et $R_2 = 4,4 \text{ K}\Omega$

b) $N = V_s / (1 + R_1/R_2) \cdot K_1 \rightarrow N = 3$.

Quatrième étude : Acquisition de la position de la porte (points)

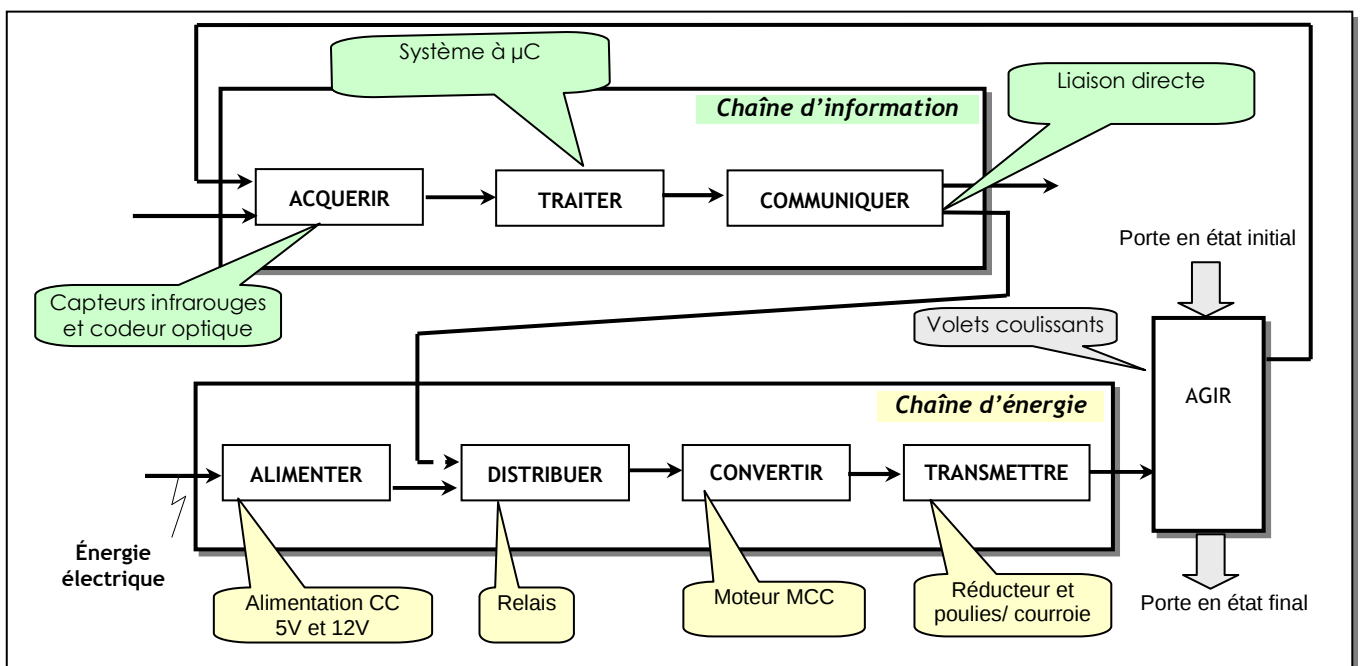
1/ le déplacement minimal de la courroie détectable par ce capteur est $26,66/8 = 3,33 \text{ cm}$.

2/

2.1- Nombre de tours = $1 \text{ m} / 0,2666 \text{ m} = 3,75$ tours.

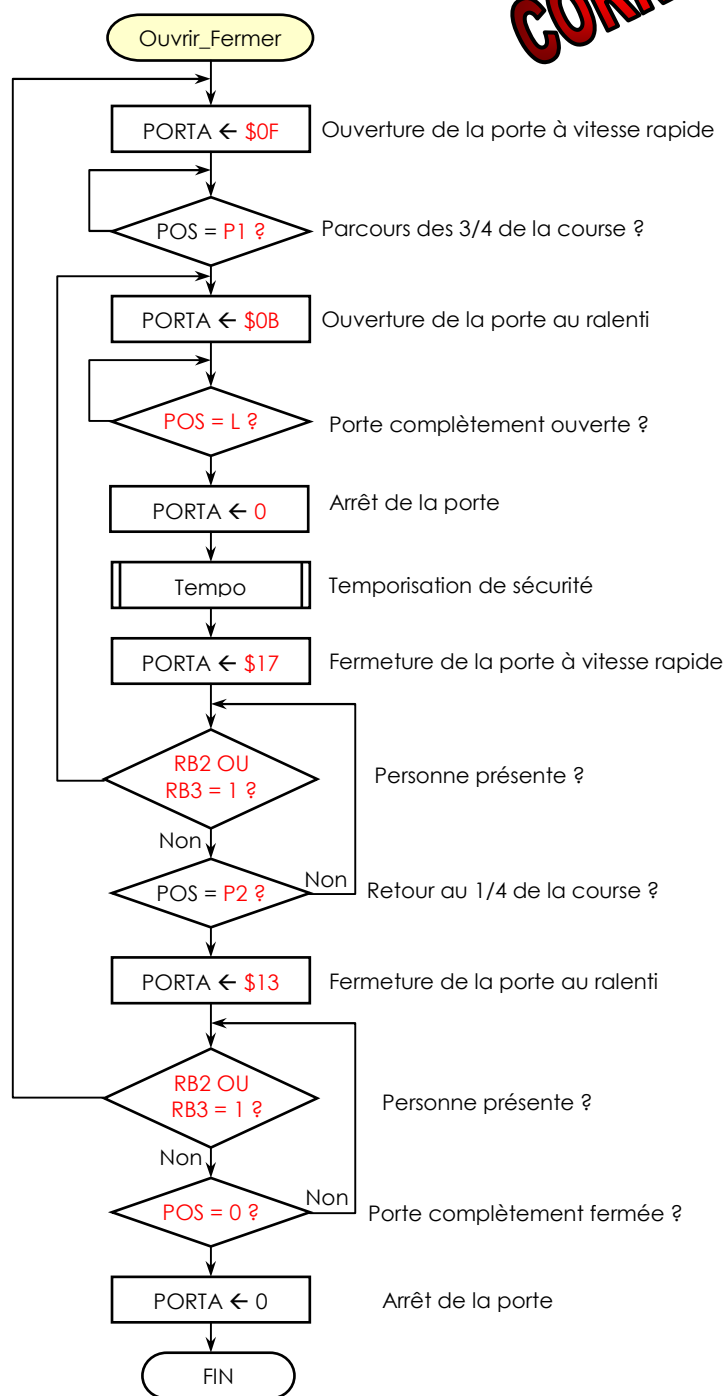
2.2- Nombre d'impulsions = $3,75 \times 8 = 30$ impulsions $\rightarrow$ Nombre de bits = 5.

Première étude : Etude structurelle du système (points)



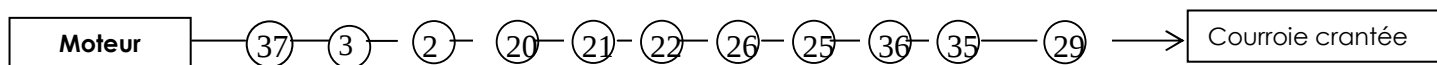
Cinquième étude : PROGRAMME DE FONCTIONNEMENT (points)

Val_Pos	BTFSS	PORTB, 1	◀
	GOTO	Down	◀
	INCF	POS	◀
	GOTO	Fin	◀
Down	DEC	POS	
Fin	RETIE		◀



Troisième étude : Transmission de puissance mécanique (points)

1 - A partir de la position des éléments définis sur le dessin, compléter dans l'ordre les repères des différentes pièces qui participent à la transmission du couple.



2 - Analyser la liaison entre (21) et (22) en rayant dans le tableau ci-dessous les caractères qui ne conviennent pas.

Partielle	Par adhérence	Elastique	démontable	Indirecte
Complète	Par obstacle	Rigide	non démontable	directe

3- Quand on coupe l'alimentation de la bobine:

3 - 1 - Citer les repères des pièces qui se déplacent : **22-26 et 28.**

3 - 2- Préciser le type de mouvement de celles-ci : **Translation d'axe Oy.**

4- Donner la fonction des éléments définis dans le tableau ci-dessous :

CORRIGE

Eléments	Fonction
Clavette (4)	Réaliser une liaison en rotation entre 3 et 2.
Ressort (27)	Ramener (22) en position repos quand l'électroaimant n'est plus alimenté.
Rondelle (30)	Freinage de sécurité relative de (35) par rapport à (25).
Joint (15)	Assurer l'étanchéité du système roue et vis sans fin.

5- Quel est le matériau des pièces suivantes :

Le corps (1) : Alliage d'aluminium.

La roue (3) : Alliage de cuivre.

6- Quel est le procédé d'obtention des pièces suivantes :

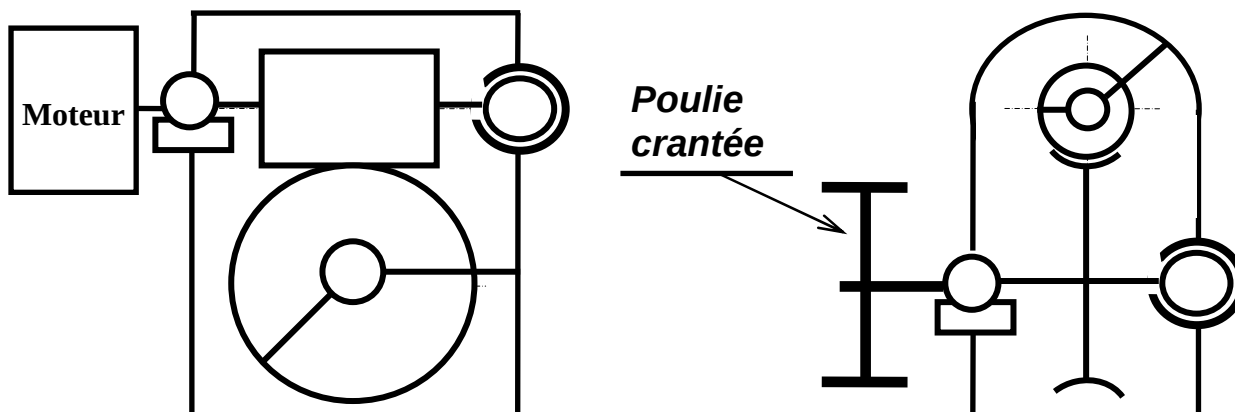
Le corps (1) : Par moulage.

L'arbre (2) : Par usinage.

7- Pourquoi le constructeur a-t-il choisi le réducteur roue et vis sans fin ?

La réduction de vitesse est assez importante dans un encombrement réduit.

8-1- Compléter le schéma cinématique du réducteur roue et vis sans fin :



8-2- Déterminer la raison du réducteur roue et vis sans fin :

$$r = z_{\text{vis}} / z_{\text{roue}} = 2/80 = 1/40 = 0.025$$

$$r = 0.025$$

CORRIGE

8-3- Déterminer la fréquence de rotation de la poulie motrice :

$$N_{\text{poulie}} = N_{\text{moteur}} \cdot r_{\text{réducteur}} = 1500 \times 1/40 = 37.5$$

$$N = 37.5$$

8- 4 - Déterminer la vitesse de translation d'un vantail

$$v = R_{\text{poulie}} \times \omega_{\text{poulie}} = R_{\text{poulie}} \cdot \pi \cdot N_{\text{poulie}} / 30 = 84.89/2 \times \pi \times 37.5/30 = 167 \text{ mm/s.}$$

$$V = 0.167 \text{ m/s}$$

9- Travail graphique :

Le guidage en rotation de l'arbre (37) par rapport au corps (1) est assuré par les roulements (39) et (40).

On demande de :

9-1- Compléter le montage des roulements ;

9-2- Indiquer les tolérances de montage des roulements

