## Sciences de l'Ingénieur

## **DOSSIER RESSOURCE**



Prise en main DE LA CAPSULEUSE dans le laboratoire	2
ESSAI EN BOUCLE FERMEE	3
IA SIMULATION AVEC MATLAB-Simulink	4
Tracé de courbes avec PYTHON	7
UTILISATION DF MFCA3D	8

#### Conventions dans ce document

- Indique une action à faire avec la souris ;
- Indique qu'une entrée au clavier est attendue ;
- *Indique qu'une action doit être exécutée sur le système.*

## PRISE EN MAIN DE LA CAPSULEUSE DANS LE LABORATOIRE

En cas de dysfonctionnement, signalé ou non par le voyant « défaut », appuyer sur le bouton d'arrêt d'urgence (ou ouvrir le capot de protection translucide : l'effet provoqué est le même).

## **Mise en fonctionnement :**

- Alimenter le magasin de stockage en capsules.

- Poser des bocaux sans couvercles à l'entrée du tapis de convoyage linéaire.
- Evacuer manuellement les bocaux avec des capsules situées en sortie du tapis de convoyage linéaire.
- Alimenter en air comprimé à 5 bars (le manomètre est situé au fond).
- Mettre sous tension (interrupteur principale situé sur le côté droit du pupitre de commande).
- Fermer le capot protecteur.

### **Procédure d'arrêt et de remise en service :**

- Après un arrêt d'urgence, reprendre l'intégralité de la mise enfonctionnement.

### Origines possibles des anomalies :

- Défaut d'alimentation en capsules.
- Défaut de vissage.
- Défaut d'alimentations en bocaux.
- Défaut d'indexation de la roue à l'initialisation.
- Défaut de serrage du bocal.
- Défaut de préhension de la ventouse.
- Défaut de positionnement de la capsule dans le tiroir de la têted'approvisionnement.



## PILOTAGE EN MODE CONTINU

- Déverrouiller l'arrêt d'urgence (9).

- Appuyer sur le bouton de mise en service (1).

- Sélectionner mode automatique (12).
- Sélectionner le mode production (13).
- Appuyer sur le bouton d'initialisation (11) et constater que le voyant
- « machine prête » s'allume (4).
- Choisir la vitesse de production (14).
- Appuyer sur le bouton de mise en marche (2).
- Pour arrêter le mode production,

appuyer sur le bouton d'arrêt (10) ou l'arrêt d'urgence (9).

## **ESSAI EN BOUCLE FERMEE**

## Réalisation de l'essai

Procéder à la mise en route du pilotage en mode continu, la consigne de vitesse est obtenue en multipliant par 3 la valeur lue sur le potentiomètre de réglage;

Attendre le lancement de l'acquisition avant de mettre un bocal sur le convoyeur en entrée ;

- Lancer MATLAB SIMULINK ;
- Ouvrir le modèle SIMULINK capsuleuse.slx présent dans le répertoire D:\DONNEES\TP\_capsuleuse\;

Pour lancer l'acquisition, il suffit de cliquer sur « Run » (bouton play) ;

Insérer un bocal dans le convoyeur.

Lorsque le temps d'acquisition est terminé, les courbes peuvent être obtenues en double-cliquant dans les *Scopes* de chaque grandeur. (voir aussi l'annexe SIMULATION AVEC MATLAB-SIMULINK).

## Sauvegarde des résultats

Deux choix possibles :

## Sauvegarde des mesures dans un fichier de données

Les valeurs mesurées peuvent être enregistrées dans un fichier de format « csv », qu'un tableur peut relire. Pour cela, lire la procédure de MATLAB SIMULINK page 5.

## Sauvegarde de l'écran

L'action « coller »permet de récupérer cette image sous traitements de texte ou logiciels d'édition d'images.

## LA SIMULATION AVEC MATLAB-SIMULINK

### Lancement de Simulink :

 Lancer le logiciel MATLAB-SIMULINK en double-cliquant sur l'icône MATLAB du bureau.
 Une fois que MATLAB est ouvert, cliquer sur l'icône « Simulink Library » dans la barre de navigation.

# Simulink Library

## Création d'un modèle sous la forme de schéma-bloc :

3. Dans la fenêtre « Simulink Library Browser », créer un nouveau modèle en cliquant sur « New Model ».

Pour vos modèles, vous utiliserez une bibliothèque de blocs prédéfinie appelée « Bibliothèque de SI » disponible dans la fenêtre « Simulink Library Browser ».

Cette bibliothèque contient les blocs les plus courants que vous allez rencontrer dans les systèmes.

4. **Glisser-déplacer** dans la fenêtre du modèle les blocs que souhaitez utiliser pour votre modèle.

5. **Placer les blocs** dans la fenêtre du modèle et **relier les** directement en cliquant sur la sortie d'un bloc puis l'entrée du second bloc à relier.



6. Affecter les bonnes valeurs numériques en double-cliquant dans chacun des blocs et en modifiant les paramètres.



Plusieurs remarques :

- le bloc Transfert **Fcn** permet définir une fonction de transfert sous la forme d'une fraction rationnelle ;
- le bloc Scope permet de définir une sortie et de l'afficher dans un graphe ;
- le paramètre de Laplace est noté s au lieu de p.

## Configurer et lancer une simulation :

Si votre schéma-bloc est bien construit, les entrées, les sorties et tout les blocs étant définis, vous pouvez passer à la simulation de votre qui calculera numériquement toutes les valeurs à afficher dans les Scopes.

7. **Ouvrir la configuration** de la simulation temporelle en allant dans la barre transversale du modèle et en ouvrant le Menu « Simulation » puis « Model Configuration Parameters ».

8. Modifier la durée de la simulation dans la fenêtre « Simulation Time ».

9. Pour **modifier le pas de calcul**, choisir l'option « Fixed-Step » de la fenêtre « Solver options » puis indiquer le pas de calcul dans le champ « Fixed-Step Size (fundamentalsample time). Valider par OK.

10. Lancer la simulation en cliquant sur l'icône « Run » de la barre transversale du modèle.



11. Double-cliquer dans le scope dont vous voulez visualiser le graphe.

## Récupérer les valeurs dans un fichier :

12. **Rajouter le bloc « To Workspace »** dans votre schéma et relier la sortie du système à l'entrée de ce bloc.

13. **Paramétrer** le bloc « To Workspace » en choisissant « Structure with time » dans le champ « Save format ».

14. Relancer la simulation en cliquant sur « Run ».

15. **Basculer** sur la fenêtre MATLAB et **double-cliquer** sur la variable « simout » de la fenêtre « Workspace ».

Cette variable contient 2 variables : « time » et « signals ».

16. **Copier les deux colonnes** de valeurs des variables « simout.time » et « simout.signals.values » dans un fichier texte.

17. Sauvegarder le fichier texte.

## TRACE DE COURBES AVEC PYTHON

Le module **pyplot** de la bibliothèque **matplotlib** permet de tracer rapidement des courbes. Le principe est de placer les valeurs des abscisses et des ordonnées dans 2 listes de même longueur.

Le fichier « *ecart\_reel\_simule\_temporelle.py* », à compléter, permet de superposer deux tracés dans une même figure.

Les deux premières lignes permettent l'importation des deux bibliothèques numpy et matplotlib :

importnumpy as np
importmatplotlib.pyplot as plt

Il faut créer la liste commune des abscisses et les listes des données des grandeurs que l'on souhaite placer en ordonnée :

t =np.array([])	#liste des valeurs du temps en secondes
<pre>y1 =np.array([])</pre>	# liste des valeurs de yl
y2 = np.array([])	#liste des valeurs de y2

Pour superposer les tracés des données points par points, on utilise les commandes suivantes :

<pre>plt.plot(t,y1,'g-')</pre>	#tracé de la courbe y1 en vert
<pre>plt.plot(t,y2,'r-')</pre>	#tracé de la courbe y2 en rouge
plt.show()	# montre la figure des tracés

On peut légender le graphe à l'aide des commandes suivantes :

```
plt.title('Titre du graphique') # titre du graphique
plt.xlabel('en abscisse') # titre de l'axe des abscisses
plt.ylabel('en ordonnée') # titre de l'axe des ordonnées
plt.grid(True) # mise en place d'une grille
```

Si l'on souhaite créer plusieurs figures de tracé, on peut utiliser les commandes suivantes :

<pre>fig1=plt.figure() fig11 = fig1.add_subplot(1,2,1)</pre>	<pre># créationd'une figure de tracé # permet de créer une l<sup>ère</sup> zone de tracé dans un graphe</pre>
<pre>fig11.plot(x,y1) fig12= fig1.add_subplot(1 ,2 ,2) fig12.plot(x,y2) plt.show()</pre>	#on créé une seconde zone

PIV piston crosse
 G noix crosse
 PIV vis bâti
 Roue / vis

#### Sciences de l'Ingénieur

## DOSSIER RESSOURCE

## **UTILISATION DE MECA3D**

### Sommaire :

- 1. Ajouter une liaison
- 2. Analyse mécanique
  - a. Graphe de structure
  - b. Calcul mécanique
- 3. Résultats du modèle
  - a. Simulation
  - b. Courbes

### Présentation :

MECA3D est un logiciel de simulation mécanique à partir d'une maquette numérique au format SOLIDWORKS. Il permet de modéliser un mécanisme de solides et réaliser des études :

- cinématiques : déterminer des lois entrées sorties ;
- statiques : déterminer des efforts à l'équilibre ;
- dynamique : déterminer les efforts en fonction des mouvements imposés.

#### **INTRODUCTION : MECA3D dans SOLIDWOKS** Lancer Solidworks. 9 17 Etude 04/11/2909 11:26:07 Ouvrir votre maquette numérique. 🥋 Mécanisme Fichier > Ouvrir >Doshydro.sdlsm (assemblage de la pompe 😽 Pièces 🆏 Carter\_assemblé<1> DOSHYDRO) roue\_axe<1> piston\_doigt<1> A gauche dans l'arbre de construction, vous voyez apparaître noix<1> Crosse assemblée <1> l'onglet MECA3D. Vis\_assemblée<1> Compléments SolidWorks Si ce n'est pas le cas : Autotrace COSMOSFloWorks 2008 SolidWorks 2D Emulator SolidWorks 3D Meeting Option > Compléments > Cocher la case MECA3D V8.0 SolidWorks MTS SolidWorks XPS Driver Autres compléments Meca3d v8.0 Vous pouvez déjà vérifier si vous avez toutes les pièces du mécanisme. ОК Annuler Il manque des liaisons à modéliser afin de pouvoir simuler le Etude 04/11/2009 11:26:07 fonctionnement du mécanisme. 🧭 Mécanisme Pièces Carter assemblé<1> Dans l'arbre de construction de gauche, vous visualisez l'étude roue\_axe<1> mécanique en cours avec : 😸 piston\_doigt<1> noix<1> Crosse assemblée <1> les solides constituants le mécanisme ; 💮 Vis\_assemblée<1> Liaisons PIV roue bâti les liaisons entre les solides ou groupe de solides ; PG piston bâti PIV roue noix =

Page 8 sur 13



Ajoutons la liaison pivot d'axe porté par z entre la roue et le bâti de la pompe.







Choisir une liaison pivot.

Cliquer sur suivant.

#### Sciences de l'Ingénieur

## **DOSSIER RESSOURCE**

Sélection des pièces	
Nom : PIV roue_axe/carter	N d c
roue_axe<1> Carter_assemblé<1>	D r
	la
< Précédent Suivant > Annuler Aide	p ľ

Nommer la liaison en indiquant le type de liaison ainsi que les deux pièces en contact.

Définir les deux pièces en contact roue\_axe et Carter\_assemblé en :

- Cliquant sur les deux pièces dans a maquette ;

- Ou en cliquant sur les deux pièces dans l'arbre de construction de l'étude à gauche ;

#### Cliquer sur suivant.

		Cylind	lre
Déf	inition de données géométriques	roue_a	axe
Mode de définition	Objets		
O Par contraintes	A Face <1@Carter_assemblé		1
Par objets			
() Saisie au clavier			$\longrightarrow$
Base idéale	0 3.500000	1 martin	1 I
X: 0	0 1.000000	- +	
Y: -1.000000			k
Z: 0	0	Cylindre	
		carter	

Sélectionner « Par objets ».

Ici les deux objets seront les deux cylindres coaxiaux de l'axe et du carter.

Sélectionner le premier cylindre puis avec CTRL enfoncée, sélectionner l'autre cylindre. Les deux objets apparaissent et deux drapeaux verts s'affichent à gauche si la liaison est bien définie.

Cliquer sur Terminer puis Annuler.

La nouvelle liaison apparaît dans l'arbre de construction de gauche.

Sciences de l'Ingénieur

## **DOSSIER RESSOURCE**

### 2. ANALYSE MECANIQUE

### a. Graphe de structure

Pour obtenir le graphe de liaison du mécanisme, il suffit d'effectuer un clic droit sur « Analyse » puis « Graphe de structure ».

Meca3d	
Graphe de Structure	
Vis_assemblée<1> piston_doigt<1> PG piston bâti PIV vis bâti Carter_assemblé<1> Roue / vis PIV roue bâti PIV piston crosse roue_axe<1> PIV roue noix Crosse assemblée<1> G noix crosse noix<1>	Solides
Touche droite de la souris = menus contextuels  Ø Aide	

## b. Calcul mécanique

Pour lancer le calcul :

Clic droit sur « Analyse » > Calcul mécanique.

Le graphe de structure du mécanisme présente 2 cycle(s) indépendant(s): Le système cinématique comporte: 12 équation(s) et 12 inconnue(s) cinématique(s). En résumé: Le mécanisme est hyperstatique de degré 2 et possède un degré de mobilité égal à : 2	Le mécanisme comprend 5 pièce(s) (bâti non compris). Le système statique comporte: 30 équation(s) et 30 inconnue(s) de liaison(s) et 0 inconnue(s) de effort(s) extérieur(s). L'étude des efforts est possible

Page 11 sur 13

Sciences de l'Ingénieur

## DOSSIER RESSOURCE

MECA3D vous donne le degré d'hyperstaticité et le degré de mobilité du mécanisme.

Cliquer sur suivant.

Dans l'écran suivant, vous devez définir les liaisons pilotées pour mettre en mouvement le mécanisme et obtenir les lois entrée-sortie. MECA3D appelle cela un scénario.

énario J					
No.	Liaison	Composante	Type Mvt.	Vitesse	Courbe
1	😑 PIV vis bâti	Rx(0.000	Uniforme	1800.000000	
2	😑 PG piston bâti	Rx(-1.000	Uniforme	0.000000	
Type d Nbre d	'étude: Etude cinéma e positions: 100	atique 	<b>•</b>		
Durée	du mouvement (sec):				

<u>Ici le degré de mobilité cinématique étant de 2, il faut piloter 2 liaisons</u> pour définir la position de tous les solides à chaque instant.

Vous devez définir :

- le degré de liberté piloté « Composante » (Rotation ou translation) ;
- le type de mouvement (Uniforme, Position variable ou vitesse variable) ;
- la vitesse du mouvement considéré en tr/min ou m/s ;
- le type d'étude (cinématique, statique, dynamique) ;
- le nombre de positions à calculer (100 c'est bien) ;
- la durée du mouvement total en seconde ;

Cliquer ensuite sur calcul.

Lorsque le calcul est achevé, cliquer sur Fin.

## **DOSSIER RESSOURCE**

#### 3. RESULTATS DU MODELE

#### a. Simulation

Pour lancer la simulation :

Clic droit sur « Résultats » > Simulation



Pour simuler le fonctionnement cliquer sur Play, le mécanisme s'anime.

### b. <u>Courbes</u>

Pour ajouter une courbe :

Clic droit sur « Courbes » > Ajouter > Simple

с	onsultation de résultats
Pièces Liaisc	ns Efforts
Liaison:	PG piston bâti
Vitesse Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitue Constitu	esultat Defense market a Operation Define bencheren
Composantes Rotation Translation	VX VY VZ Norme
Fièce de réfé	rence ( Gerrer_assemble(1)
Ionsulter	Ajout Annuler Aide

Cliquer sur l'onglet « Liaisons »

Choisir la liaison en cliquant sur la liaison dans l'arbre de construction de gauche.

Choisir de visualiser :

- la position
- ou la vitesse

- la **composante** en rotation ou en translation

Cliquer sur Ajout.

Pour visualiser la courbe :

Clic droit sur Courbe 1 > Afficher