

Séquence 03 - TP01 - Îlot 04

**Lycée Dorian**  
Renaud Costadoat  
Françoise Puig

**DORIAN**



# Géométrie pour la mécanique

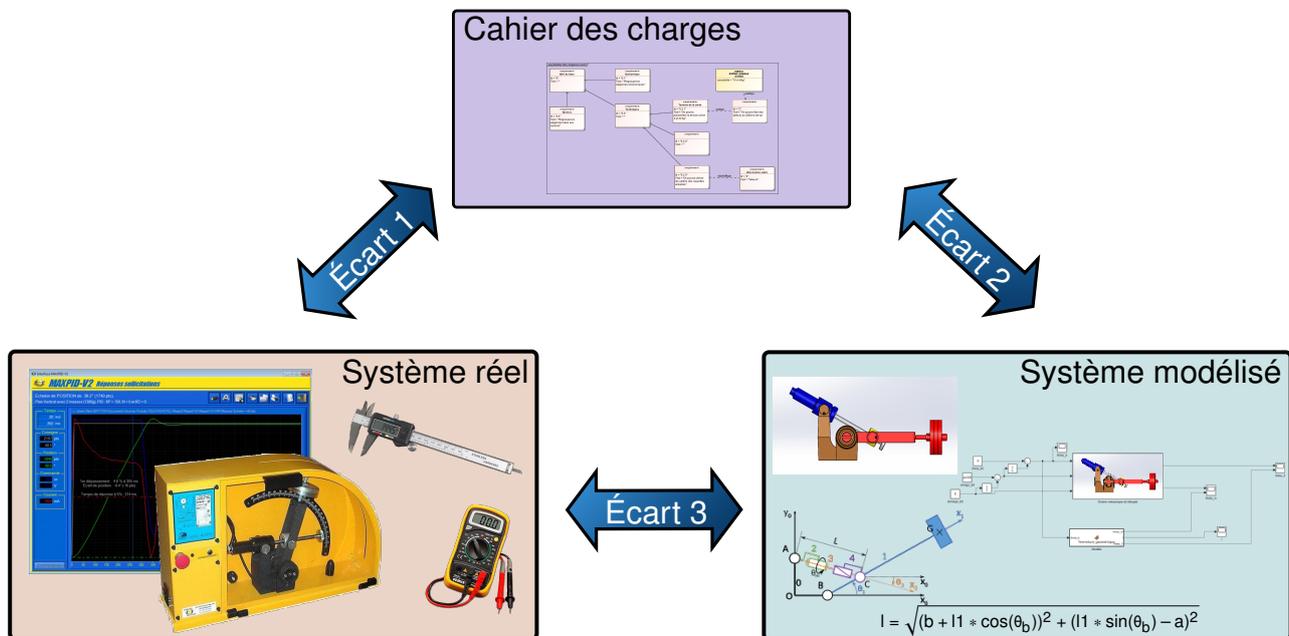


Référence	S03 - TP01 - I04
Compétences	B2-14: Modéliser la cinématique d'un ensemble de solides.
Description	Déterminer une fermeture géométrique et vérifier expérimentalement.
Système	Plateforme Stewart



**Objectif du TP:**

**Modéliser la loi d'entrée/sortie géométrique d'un système**



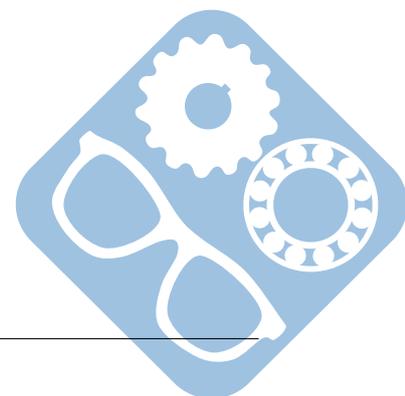
La démarche de l'ingénieur permet :

- De vérifier les performances attendues d'un système, par évaluation de l'écart entre un cahier des charges et les réponses expérimentales (écart 1),
- De proposer et de valider des modèles d'un système à partir d'essais, par évaluation de l'écart entre les performances mesurées et les performances simulées (écart 2),
- De prévoir le comportement à partir de modélisations, par l'évaluation de l'écart entre les performances simulées et les performances attendues du cahier des charges (écart 3).



**Pour ce TP, vous aurez à votre disposition les documents suivants :**

- La Mise en oeuvre du système,
- de la procédure d'utilisation de Simscape disponible à la page 4,
- Les divers documents des système.



## 1 Modélisation géométrique

Des données sur le système sont disponibles ici : [système](#).

**Question 1** Écrire les vecteurs  $\overrightarrow{O_F B_i}$ ,  $\overrightarrow{B_i A_i}$  et  $\overrightarrow{A_i O_M}$  dans les bases respectives  $B_F(\vec{x}_F, \vec{y}_F, \vec{z}_F)$ ,  $B_i(\vec{x}_i, \vec{y}_i, \vec{z}_i)$  et  $B_M(\vec{x}_M, \vec{y}_M, \vec{z}_M)$ . On mesurera  $|\overrightarrow{O_F B_i}|$  et  $|\overrightarrow{O_M A_i}|$  directement sur le système et on prendra  $|\overrightarrow{A_i B_i}| = L_i(t)$  variable. On prendra aussi pour simplifier  $\overrightarrow{O_F O_M} = z(t) \cdot \vec{z}_F$  et  $(\vec{x}_F, \vec{x}_M) = \frac{\pi}{6}$ .

**Question 2** Donner la relation qui existe entre ces vecteurs.

**Question 3** Déterminer la norme de la longueur  $L_i(t)$  de chaque vérin en fonction des paramètres du système.

## 2 Vérification par la simulation

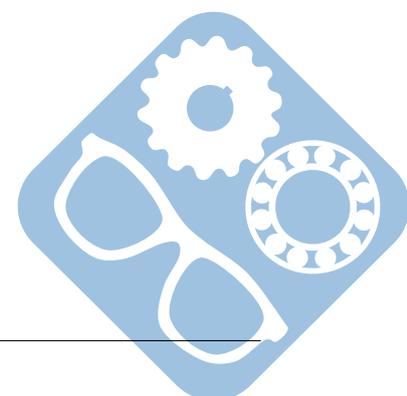
**Question 4** Simuler le modèle Simulink sans le modifier, vérifier les données affichées.

**Question 5** Éditer le modèle en recopiant la formule de la première partie dans le bloc fonction et comparer les résultats des deux modèles.

## 3 Vérification expérimentale

**Question 6** Filmer le mouvement de la plateforme Stewart dans la même vue que celle du schéma cinématique.

**Question 7** A l'aide du logiciel Tracking repérer les trajectoires des points du schéma cinématique et valider les résultats précédents.



# Utilisation de Matlab Simscape

La procédure suivante explique comment utiliser Matlab afin de simuler un modèle Simscape.

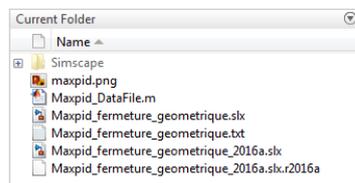
Ce modèle a été construit à partir des pièces, assemblages et contraintes d'un modèle Solidworks. Ce dernier n'est pourtant pas nécessaire pour le faire tourner.

Procédure :

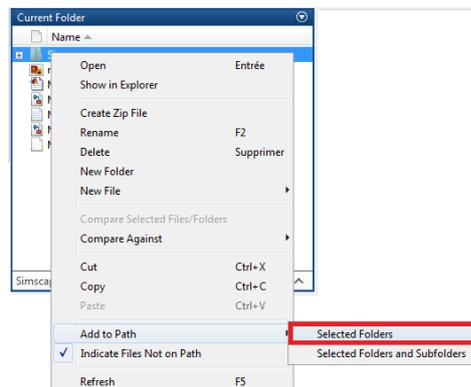
— Dézipper l'archive à télécharger [Modèle Simscape](#),

— Lancer Matlab  MATLAB R2016b

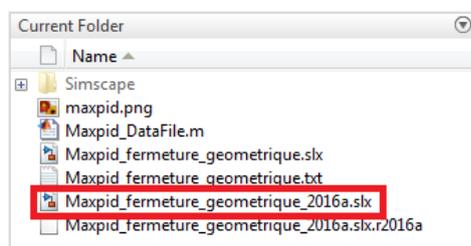
— Depuis Matlab, naviguer  dans le dossier dézippé jusqu'au dossier contenant les fichiers « .slx » et « Simscape » ,



— Faire un clic-droit sur le dossier « Simscape » et cliquer sur « Add to Path » ,



— Double-cliquer sur le fichier correspondant au TP et à la version de Matlab utilisée, il doit avoir une extension en « slx » .

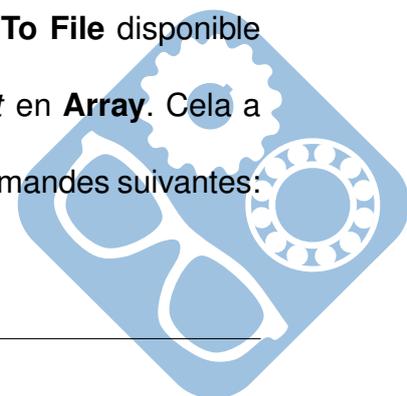


— Afin d'exporter des données, il est nécessaire d'insérer un bloc **To File** disponible dans la section *Sinks* et de le connecter à la donnée à extraire,

— Double-cliquer dessus afin de modifier le paramètre *Save format* en **Array**. Cela a pour effet de créer un fichier *fichier.mat*,

— Celui-ci peut être convertit en fichier *fichier.csv* en utilisant les commandes suivantes:

```
FileData = load('fichier.mat');
csvwrite('fichier.csv', FileData.ans);
```



## 4 Correction

### Question 1:

$\overrightarrow{AB} = a \cdot \overrightarrow{y_0}$ ,  $\overrightarrow{AC} = l(t) \cdot \overrightarrow{x_1}$  et  $\overrightarrow{BC} = b \cdot \overrightarrow{x_2}$ , avec  $a=112\text{mm}$  et  $b=81\text{mm}$ .

### Question 2:

$\overrightarrow{AC} = \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC}$ .

### Question 3:

$$l(t) \cdot \cos\theta_1 = b \cdot \cos\theta_2 \quad (1)$$

$$l(t) \cdot \sin\theta_1 = a + b \cdot \sin\theta_2 \quad (2)$$

### Question 4:

$$\tan\theta_1 = \frac{a + b \cdot \sin\theta_2}{b \cdot \cos\theta_2} \quad (3)$$

### Question 5:

$$\theta_1 = \arctan\left(\frac{a + b \cdot \sin\theta_2}{b \cdot \cos\theta_2}\right) \quad (4)$$

### Question 6:

$$b \cdot \sin\theta_1 \cdot \cos\theta_2 = a \cdot \cos\theta_1 + b \cdot \sin\theta_2 \cdot \cos\theta_1$$

$$b \cdot (\sin\theta_1 \cdot \cos\theta_2 - \sin\theta_2 \cdot \cos\theta_1) = a \cdot \cos\theta_1$$

$$b \cdot \sin(\theta_1 - \theta_2) = a \cdot \cos\theta_1$$

$$\theta_1 - \theta_2 = \arcsin\left(\frac{a}{b} \cdot \cos\theta_1\right)$$

$$\theta_2 = \theta_1 - \arcsin\left(\frac{a}{b} \cdot \cos\theta_1\right) \quad (5)$$

