

Correction Exercice 1b : Pompe à piston

1. Correction analyse cinématique

Par la cinématique

Les torseurs cinématiques de 3/0 et 3/2 sont invariants en O, C et D puisque le vecteur rotation est sur \vec{x}_0 , comme \vec{OD} , \vec{OC} et \vec{DC} .

Remarque : $\vec{\Omega}_{10} = \omega_{10} \vec{z}_0 = \dot{\theta} \vec{z}_0$

Le point de fermeture le plus simple est donc O, on ne devra réduire que le torseur $\{V_{21}\}$.

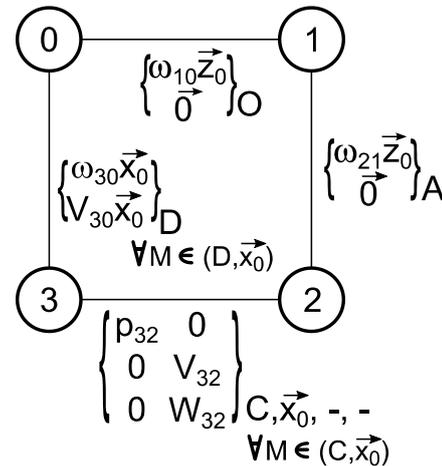
$$\vec{\Omega}_{30} = \vec{\Omega}_{32} + \vec{\Omega}_{21} + \vec{\Omega}_{10}$$

$$\vec{V}(O,3/0) = \vec{V}(O,3/2) + \vec{V}(O,2/1) + \vec{V}(O,1/0)$$

$$\omega_{30} \vec{x}_0 = p_{32} \vec{x}_0 + \omega_{21} \vec{z}_0 + \omega_{10} \vec{z}_0$$

$$\underbrace{V_{30} \vec{x}_0}_{\vec{V}(O,3/0)} = \underbrace{V_{32} \vec{y}_0 + W_{32} \vec{z}_0}_{\vec{V}(O,3/2)} + \underbrace{\vec{0} + \vec{OA} \wedge \omega_{21} \vec{z}_0}_{\vec{V}(O,2/1)} + \underbrace{\vec{0}}_{\vec{V}(O,1/0)}$$

$$V_{30} \vec{x}_0 = V_{32} \vec{y}_0 + W_{32} \vec{z}_0 + \vec{e}x_1 \wedge \omega_{21} \vec{z}_0 = V_{32} \vec{y}_0 + W_{32} \vec{z}_0 - e \omega_{21} \vec{y}_1$$



En projetant dans le repère R_0 :

$$\omega_{30} = p_{32}$$

$$V_{30} = e \omega_{21} \sin \theta$$

$N_c = 7$ inconnues ; $E_c = 6$ équations

$$0 = 0$$

$$0 = V_{32} - e \omega_{21} \cos \theta$$

$r_c = 5$ équations utiles

$$0 = \omega_{21} + \omega_{10}$$

$$0 = W_{32}$$

On pourra donc déterminer 5 inconnues à partir des deux autres, il y a donc deux mobilités.

$\omega_{30} = p_{21}$: mobilité dite "interne", le piston peut tourner librement sur lui même

$$\text{lois E/S : } \omega_{21} = -\omega_{10} ; \boxed{V_{30} = -e \omega_{10} \sin \theta} ; \boxed{V_{32} = -e \omega_{10} \cos \theta} ; W_{32} = 0$$

Par la géométrie

$$\vec{OA} + \vec{AB} = \vec{OC} + \vec{CB} \Leftrightarrow e \vec{x}_1 + a \vec{x}_0 = X \vec{x}_0 + Y \vec{x}_0$$

$$\text{En projetant dans le repère } R_0 : \begin{cases} e \cos \theta + a = X \\ e \sin \theta = Y \end{cases}$$

$$\vec{V}(C,3/0) = \frac{d \vec{OC}}{dt} = \frac{d(X \vec{x}_0)}{dt} = \dot{X} \vec{x}_0 = -e \dot{\theta} \sin \theta \vec{x}_0$$

$$\text{on retrouve } V_{30} = -e \dot{\theta} \sin \theta$$

$$\vec{V}(C,3/2) = \frac{d \vec{BC}}{dt} = \frac{d(-Y \vec{y}_0)}{dt} = -\dot{Y} \vec{y}_0 = -e \dot{\theta} \cos \theta \vec{y}_0$$

$$\text{on retrouve } V_{32} = -e \dot{\theta} \cos \theta$$

2. Correction code python

```

import numpy as np ; import matplotlib.pyplot as plt
# paramètres d'entrée moteur lent : vitesse tr/mn, excentricité, nbre pistons, rayon
piston
N=600;e=0.01;n=5;r=0.02;w=N*np.pi/30

# temps et angle pour 2 tours avec un pas de calcul de 2°
t=np.arange(0,120/N,120/N/720) # plage temps pour 2 tour
theta=np.arange(0,4*np.pi,4*np.pi/720) # plage theta de 4 pi = 2 tours
debit=np.linspace(0,0,720) # initialisation du debit

# débit pour un piston = vitesse x surface
for i in range(1,n+1): # calcul pour chaque piston (et i varie de 1 à 5)
    deb=e*w*np.sin(theta+2*(i-1)*np.pi/n)*np.pi*r**2 # débit = vitesse x surface
    for j in range(0,720): # suppression des débit négatifs
        if deb[j]<0 :
            deb[j]=0
    debit=debit+deb # somme des débits de chaque piston
    plt.plot(t, deb, label=str(i)) # tracé de la courbe pour un piston et label
    plt.xlabel("t (s)") # légende abscisse
    i=i+1

irreg=round(np.max(debit)-np.min(debit),9) # calcul de l'irrégularité cyclique
print("L'irrégularité cyclique vaut : ",irreg," m3") # affichage de la valeur de
l'irrégularité
plt.plot(t, debit, label="Q(m3/s)") # Tracé du débit total
plt.title("débit par piston et débit total avec une irrégularité de "+str(irreg)+"
m3") # titre
plt.legend() ; plt.grid(True) ; plt.show() # affichage de la fenêtre

```

On a finalement au minimum 2 et au maximum 3 pistons alimentés ensembles.

Remarques :

- On retrouve un débit moyen = cylindrée (m^3) \times N_{10} (trs/s) = 0.00125 m^3/s ,
- L'irrégularité cyclique caractérise l'amplitude de variation du débit total instantané.