Lycée secondaire Aousja Prof: Raouf Ouardi

DEVOIR DE SYNTHESE N°1 2^{éme} SCIENCE 1

08-12-2010 Durée : 2H

Prénom:	Nom:	Classe :	N°:
---------	------	----------	-----

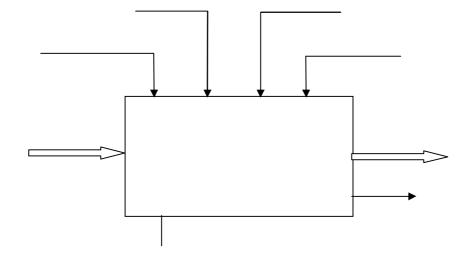
Système technique : Poste automatique de perçage et de taraudage

Lire attentivement le dossier technique page (5/6) et répondre aux questions suivantes :

A- Etude fonctionnelle d'un système technique :

1-Compléter le modèle fonctionnel du système étudié :

(1.5pt)



2-Compléter le diagramme enfant premier niveau « A0 » (page 2/6)

(5.75pts)

B- Description temporelle du système :

1-Compléter le tableau suivant :

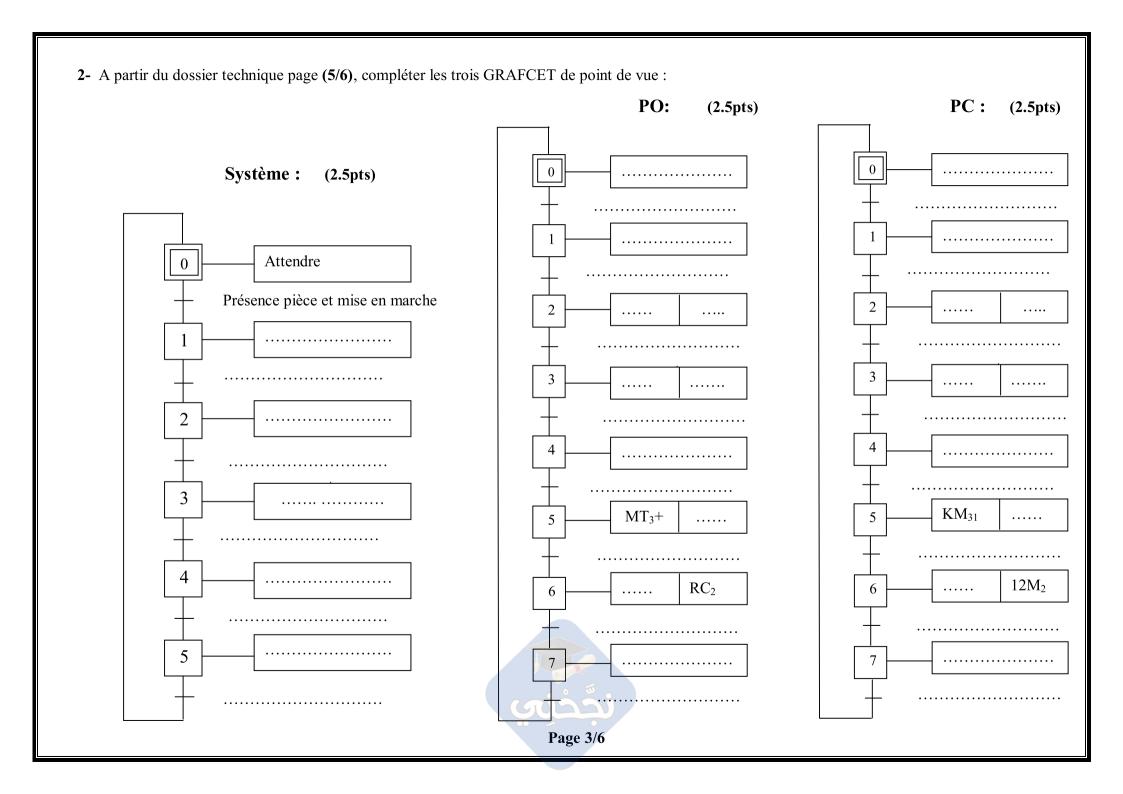
(1.75pt)

N° de la tache	Action donnée par les effets des actionneurs		Actionneurs correspondant		Capteurs détectant la fin de l'action
0					m,S ₁ ,L ₁₀ ,L ₁₁
1					\mathbf{S}_2
	Rotation MT ₂	SC_1			L ₁₁
2				M_1	L_{10}
3					
4	Rotation MT3+		KM ₃₁		
	RotationMT3-	RC ₂			
5			715 S		S ₄

C-	Le	cture du dessin d'	ensemble:		(3.5pts)	
	A partir du dessin d'ensemble du vérin double effet à la page (6/6) répondre aux questions suivantes :					ites :
	1. Pour la position du piston (2) dans le dessin d'ensemble, la tige du vérin est-t-elle dans la po					n
		sortie ou rentrée ?			$\sqrt{0}$.	.5
	 2. Barrer les mauvaises réponses : Les dimensions du dessin d'ensemble de la page (6/6) sont : Des dimensions réelles. Des dimensions réduites. Des dimensions agrandies. 					5
	3. Relever sur le dessin d'ensemble la course maximale de la tige (5) :					
	4.	Mettre une croix d	evant la bonne réponse :		/0.	.5
		Quel est le re	ôle du joint torique :			
	Ralentir les mouvements du piston.					
		Accél	érer le mouvement du pis	ston.		
		Eviter	les fuites d'énergie pneu	matique.		
	5.	*	au suivant en cochant la pendant la translation de	bonne case pour donner le la tige du piston(5).	` ′	0.5
			Piston (2)	Vis (3)	Cylindre (13)	
Pa	S	le mouvement				
	Τ	ranslation				
		Rotation				
	6.	Quel est le rôle de	la vis (3) ?		/0	0.5
	7.	Que signifie Vis M	112-20 ?		(/0	0.5



Diagramme niveau A0: Pièce déplacée sous UP Bruit et déchet UD (unité de déplacement) Bruit et déchet Page 2/6

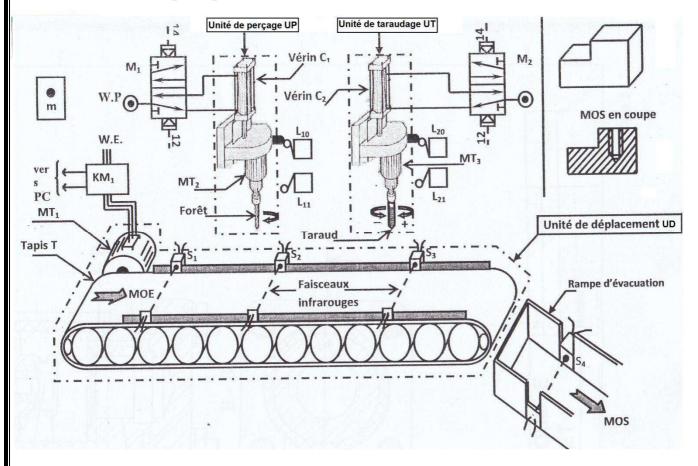


Système: « UNITE AUTOMATIQUE DE PERÇAGE ET DE TARAUDAGE»

1. Présentation :

Le système à étudier est une unité automatique de perçage et de taraudage permettant de **percer puis taraude** des pièces métalliques.

2. Schéma de principe :



3. Fonctionnement du système :

Le système étant au repos, l'appui sur le bouton de mise en marche (m) et la présence de la pièce détectée par le capteur S1 provoque le cycle suivant :

- ➤ Le déplacement de la pièce assuré par l'unité de déplacement (UD): Tapis T entrainé par le moteur MT₁ commandé par le contacteur KM₁ jusqu'au capteur S₂.
- ➤ Le perçage de la pièce assurée par l'unité de perçage (UP): la rotation du foret entrainé par le moteur MT₂ commandé par le contacteur KM₂ et la sortie puis le retour de la tige du vérin C₁.
- Le déplacement de la pièce assuré par l'unité de déplacement jusqu'à l'unité de taraudage détecté par capteur S₃.
- Le taraudage de la pièce assuré par l'unité de taraudage (UT) : l'opération est effectué par :
 - La sortie de la tige du vérin C₂ et la rotation du taraud entrainé par un moteur MT₃ dans le sens (+) commandé par le contacteur KM₃₁.
 - Puis la rentrée de la tige du vérin C₂ et la rotation du moteur MT₃ dans le sens (-) commandé par le contacteur KM₃₂.
- L'évacuation de la pièce assurée par l'unité de déplacement ; détecté par le capteur S₄.

Remarque:

- Le système et géré par un automate programmable.
- ❖ Le système est de type électropneumatique (W.électrique + W.pneumatique) utilisant 220V / 380V-50Hz et une pression entre 2 et 7 bars.

7	2	Joint torique		14	2	Joint torique	
6	2	Joint torique		13	1	Cylindre	plastique
5	1	Tige du piston	Acier	12	4	Rondelle W8	
4	1	Rondelle plate M12	S250	11	4	Ecrou HM m8	
3	1	Vis M12-20		10	4	Tirant	Acier
2	1	Piston	Aluminium	9	1	Bague	Cuivre
1	1	Fond fermé	Aluminium	8	1	Fond ouvert	Aluminium
7 6 5 4 3 2 1 Rep	Nb	Désignation	Matière	Rep	Nb	Désignation	matière

Echelle: 1:2

Vérin double effet

Nom:

Prénom: