

IM12



CONCOURS ENSAM - ESTP - ARCHIMEDE

Épreuve de Sciences Industrielles MP

Durée 3 h

Si, au cours de l'épreuve, un candidat repère ce qui lui semble être une erreur d'énoncé, d'une part il le signale au chef de salle, d'autre part il le signale sur sa copie et poursuit sa composition en indiquant les raisons des initiatives qu'il est amené à prendre.

L'usage de calculatrices est autorisé.

Le candidat formulera toutes les hypothèses qu'il jugera nécessaire pour résoudre les questions posées. De plus, le candidat prendra soin de rédiger ses réponses et donnera les justifications utiles.

A rendre avec les copies 3 documents réponses non-pliés.

Tournez la page S.V.P

CABLECAM de HYMATOM

La société Hymatom conçoit et fabrique des systèmes de vidéosurveillance.

Le système câblecam (figure 1) est composé d'un chariot mobile sur quatre roues posé sur deux câbles porteurs d'une longueur de 100 m. Ces câbles servent également à alimenter la caméra et ses moteurs d'orientations qui sont liés au chariot. Un câble tracteur dont les deux extrémités sont attachées au chariot est actionné par un moteur à courant continu fixé au bâti. Deux contrepoids via un moufle (voir l'agrandissement sur la figure 1) maintiennent les câbles porteurs en tension.

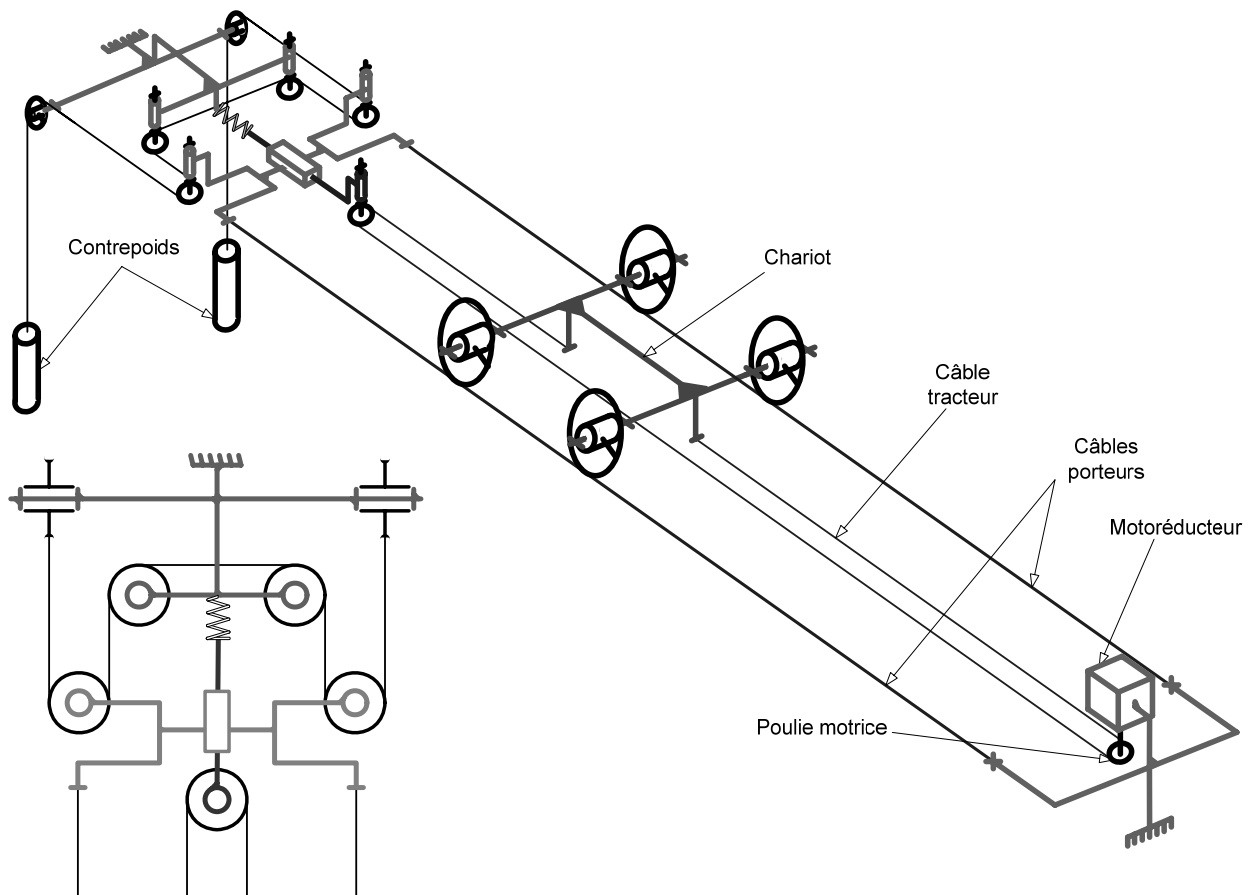


Figure 1 : Schéma du système câblecam et détail du moufle vu de dessus.

Le chariot transporte une caméra (figure 2) en liaison rotule à doigt avec son support dont les axes, l'un vertical et l'autre horizontal peuvent être pilotés à distance par le télésurveilleur ou le logiciel de télésurveillance. De plus, le chariot embarque le système de communication sans fil.

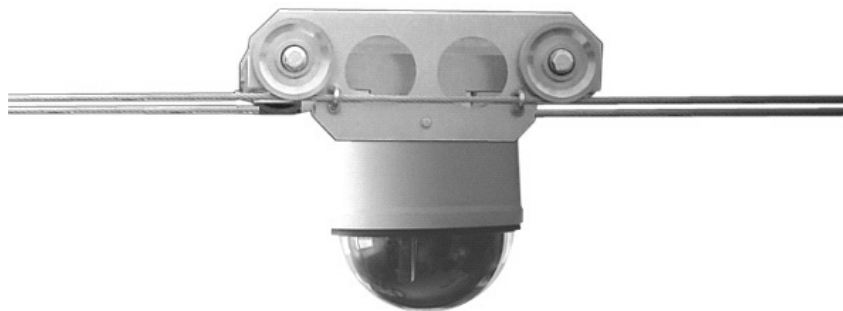


Figure 2 : Chariot (sans le capot supérieur) intégrant une caméra deux axes.

Un prototype a été réalisé et testé, ce qui a permis d'améliorer certaines parties et de contrôler que le cahier des charges fonctionnel pouvait être respecté ; lors de ces tests des mouvements parasites ont été

observés. Un phénomène de pompage (déplacement vertical), des oscillations de tangage (avant/arrière) et de roulis (tribord/bâbord) surviennent dès que l'on met le chariot en mouvement. Ces mouvements limitent l'utilisation de la caméra dans ses grossissements les plus forts. En effet, le zoom de la caméra peut réduire l'angle de champ (ou angle de vue) jusqu'à 1,8°. Par ailleurs, le stabilisateur d'image incorporé ne permet de corriger des tremblements que sur un tiers de la largeur ou de la hauteur des images.

Q1)

- a) Calculer en mètres, le champ observable à 100 m avec le plus fort grossissement.
- b) Calculer également l'angle de roulis admissible grâce au stabilisateur.

L'étude qui est proposée dans ce sujet porte sur le comportement du chariot lors d'un déplacement et plus précisément sur les limites de stabilité. Voici le diagramme simplifié des interacteurs pour cette phase de vie :

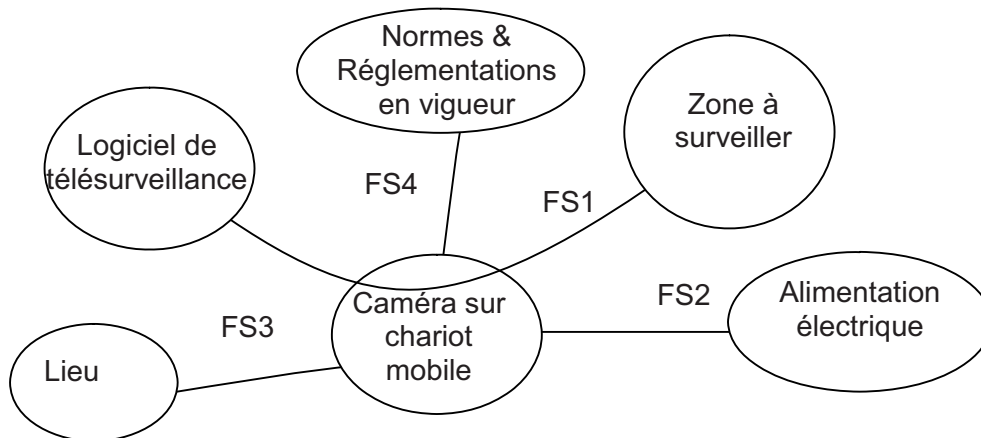


Figure 3 : le diagramme simplifié des interacteurs

Description des Fonctions de Services :

- FS1 :** obtenir des images des zones à surveiller exploitables par le logiciel.
- FS2 :** être alimentée en énergie électrique réglementée.
- FS3 :** évoluer sans gêne ni danger dans le lieu d'exploitation.
- FS4 :** être adaptée aux normes et aux réglementations en vigueur.

Le logiciel peut piloter la caméra en la déplaçant et en l'orientant sur les zones à couvrir, par exemple, les allées transversales d'un grand entrepôt. Des événements inhabituels peuvent être détectés et analysés par le logiciel. Un objet mobile peut être suivi dans les zones surveillées. Tout ceci nécessite que les images acquises et leur transmission soient de bonne qualité. Donc, les déplacements de la caméra doivent être suffisamment stables.

Caractérisation d'une partie de la Fonction de Service FS1 :

Qualification	Critère	Niveau
Pompage	Amplitude des oscillations	2 cm maxi
Tangage	Amplitude des oscillations	3° maxi
Roulis	Amplitude des oscillations	3° maxi
Positionnement	Position finale	±5 cm maxi
Suivi	Vitesse Maxi	2 m/s
Contrôle de la vitesse	Respecter la vitesse	±1% maxi de la vitesse de consigne
...		

Étude de la Fonction de Service FS1 :

Obtenir des images des zones à surveiller exploitables par le logiciel.

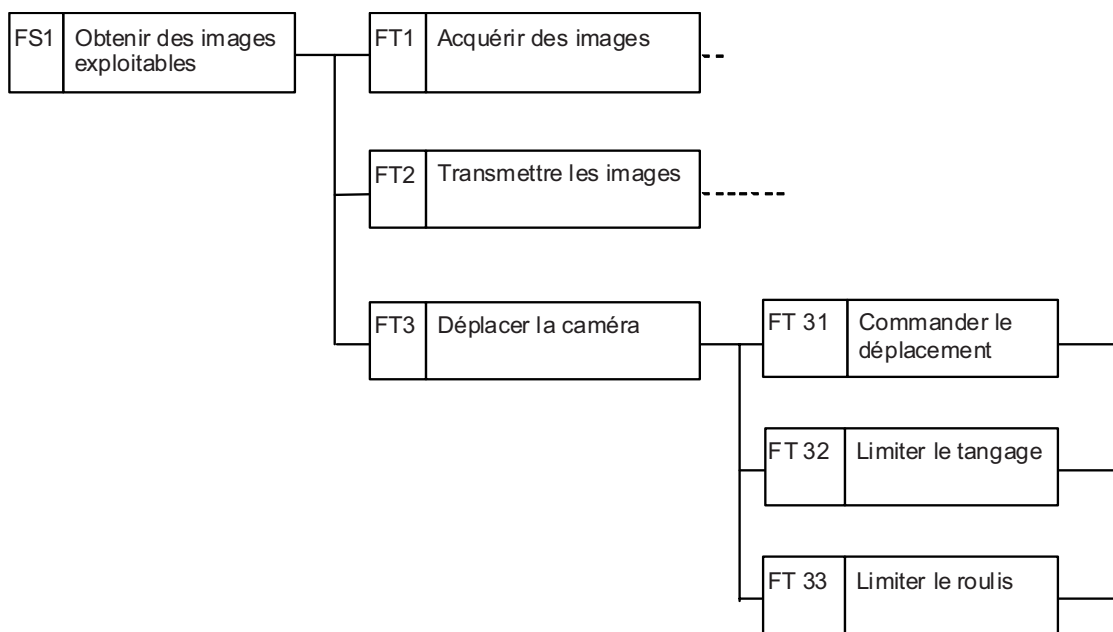


Figure 4 : FAST partiel

L'étude sera limitée à des analyses des sous fonctions techniques de FT3.

Q2) Expliquer qualitativement et succinctement ce qui peut provoquer le tangage.

1 FONCTION TECHNIQUE FT31 : COMMANDER LE DEPLACEMENT

Objectif de l'étude :

Vérifier le respect de la précision imposée par le Cahier des Charges Fonctionnel (CdCF) en positionnement et en vitesse sans tenir compte des mouvements parasites.

Le schéma bloc physique de la commande du déplacement du chariot est le suivant :

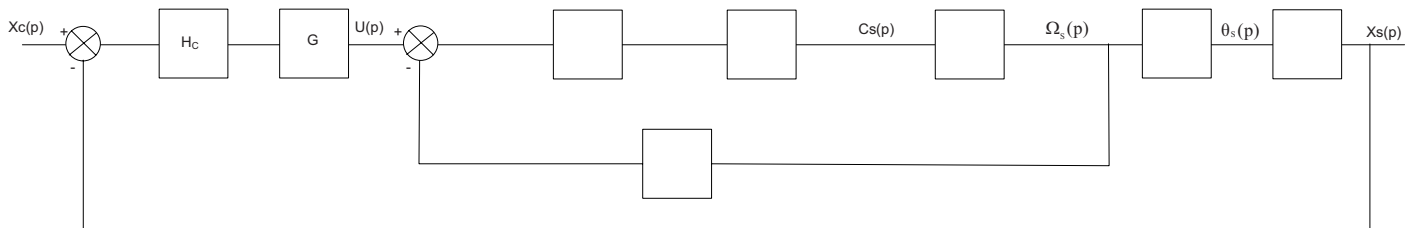


Figure 5 : Schéma bloc physique de la commande

Avec :

x_c	consigne de position à atteindre	θ_s	position angulaire de l'arbre de sortie du motoréducteur
x_s	position réelle du chariot	ω_s	vitesse de rotation de l'arbre de sortie du motoréducteur
G	gain de l'amplificateur	H_c	transmittance du correcteur
c_s	couple en sortie du motoréducteur	u	tension d'alimentation du moteur

Les transmittances des différents blocs seront déterminées dans la suite du sujet pour pouvoir étudier le comportement global du système.

1.1 MODÉLISATION DU MOTOREDUCTEUR

Remarque :

Pour toute l'étude, les variables temporelles seront écrites en minuscule et les variables dans le domaine de Laplace en majuscule.

Le comportement linéarisé du motoréducteur autour de son point d'équilibre est modélisé par les quatre équations suivantes :

Équation mécanique	: $c_s(t) + c_r(t) = J_{eq} \cdot d^2\theta_s(t)/dt^2$
Équation électrique	: $u(t) = R \cdot i(t) + e(t) + L \cdot di(t)/dt$
Équation de couplage tension – vitesse	: $e(t) = k_e \cdot \omega_s(t)$
Équation de couplage couple – intensité	: $c_s(t) = k_t \cdot i(t)$

Avec :

u tension d'alimentation du moteur en V.	c _r couple résistant appliqué à l'arbre de sortie du motoréducteur en N.m.
ω_s d θ_s/dt vitesse de rotation de l'arbre de sortie du motoréducteur en rad/s.	L inductance de l'induit en H.
i intensité dans l'induit du moteur en A.	e force contre électromotrice du bobinage du moteur en V.
R résistance de l'induit en Ohm.	J _{eq} moment d'inertie équivalente de l'ensemble mobile rapportée à l'arbre de sortie du motoréducteur en kg.m ² .

Le moment d'inertie équivalente du motoréducteur rapportée à son arbre de sortie est $J_m = 9,0 \cdot 10^{-3}$ kg.m². Le couple résistant c_r est négligé car les câbles porteurs sont supposés horizontaux dans cette partie du problème et les frottements sont négligés.

Données :

Tension maximale d'alimentation du moteur	$U_{max} = 24$ V	Courant nominale de l'induit	$I_n = 7,8$ A
Constante de couple	$k_t = 0,41$ N.m/A	Constante de force contre électromotrice	$k_e = 0,41$ V.s/rad
Résistance de l'induit	$R = 0,103$ Ω	Inductance de l'induit	$L = 0,04$ mH
Gain de l'amplificateur	$G = 400$ V/m	Masse du chariot	$M = 4,3$ kg
Rayon de la poulie motrice	$R_m = 50$ mm	Rapport de réduction cinématique du réducteur (entrée/sortie)	$r = 7$
Longueur total du câble tracteur	$L_T = 200$ m		

Q3)

- a) Exprimer les quatre équations relatives au motoréducteur dans le domaine de Laplace en considérant que les conditions de Heaviside (conditions initiales nulles) sont respectées.
- b) Compléter les blocs modélisant le système sur le document réponse DR1.

On néglige l'inertie des poulies ainsi que l'inertie des roues du chariot par rapport à l'inertie du câble tracteur qui a une masse linéique ρ_T de 10^{-2} kg/m et une longueur $L_T = 200$ m.

Définition :

Soit un ensemble de solides S en mouvement sous l'action d'un moteur rotatif. Le moment d'inertie équivalent, rapporté à l'arbre moteur de cet ensemble S est noté J_{eq} . Ce moment d'inertie équivalent est défini par la relation $2 T(S/R) = J_{eq} \omega^2$ où $T(S/R)$ est l'énergie cinétique galiléenne de l'ensemble S et ω la vitesse de rotation galiléenne.

Q4)

- a) Déterminer le moment d'inertie équivalente J_{eq} de l'ensemble mobile (motoréducteur, câble tracteur et chariot, les moments d'inertie des autres éléments mobiles sont négligeables) rapportée à l'axe de sortie du motoréducteur.
- b) Donner la part en pourcentage du moment d'inertie du moteur dans cette inertie équivalente sachant que l'inertie du moteur est $J_{moteur} = 1430 \text{ g.cm}^2$ par rapport à son axe.

1.2 ÉTUDE DE LA BOUCLE FERMÉE**Q5)**

- a) Exprimer la fonction de transfert en boucle ouverte H_o du système sous la forme canonique.
- b) Exprimer la fonction de transfert en boucle fermée H du système sous la forme canonique.

$$H(p) = \frac{X_s(p)}{X_c(p)}$$

L'influence de l'inductance par rapport aux autres grandeurs caractéristiques sur la réponse du système étant faible, elle sera négligée dans la suite du sujet.

On considérera $J_{eq} = 2,5 \cdot 10^{-2} \text{ kg.m}^2$ pour les applications numériques dans la suite du sujet.

La transmittance du correcteur H_c est égale à 1 pour cette partie.

- Q6)** Déterminer le coefficient d'amortissement ξ , la pulsation propre non amortie ω_0 et le gain statique du système K .
- Q7)** Tracer l'allure de la réponse temporelle de ce système en faisant apparaître le signal de consigne pour une commande en échelon X_{C0} de 2 m. Exprimer et calculer l'amplitude du premier dépassement D_1 et la pseudo période T_n puis, les indiquer sur le graphe.
- Q8)** Déterminer l'erreur statique du système. Dire si le comportement est compatible avec son utilisation. Justifier succinctement.
- Q9)** Déterminer la valeur maximale de la tension appliquée aux bornes du motoréducteur pour cette commande. Vérifier si cette valeur est compatible avec les capacités physiques du motoréducteur. Justifier succinctement.

Afin d'éviter tout risque de saturation, on décide d'implanter une loi de commande en vitesse de type trapézoïdal.

Le démarrage s'effectuera plus progressivement et on restera dans des grandeurs de commande tolérables. De plus, les mouvements parasites du chariot lors des phases de démarrage et d'arrêt seront atténués.

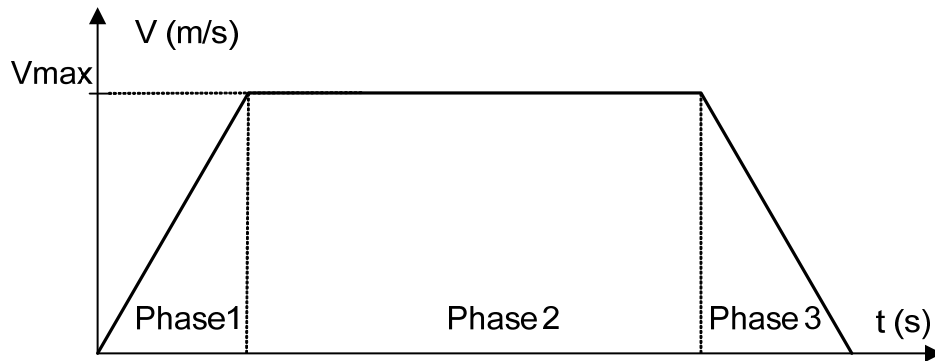


Figure 6 : Loi de commande

Le pilotage effectif du système est toujours réalisé en terme de position qui est le seul paramètre d'entrée. La conversion en position est effectuée par le microcontrôleur de gestion.

Q10)

- Identifier de manière qualitative le type de consigne en position correspondant à chacune de ces trois phases pour le système.
- Sur le document réponse DR2, tracer l'allure de la position du chariot jusqu'à son arrêt. Ne pas faire de calculs.

Q11)

Indiquer sur la courbe précédente l'endroit où l'erreur est maximale. Justifier succinctement.

En vue de comparer le comportement fréquentiel du système actuel avec sa version corrigée, on décide de tracer les diagrammes de Bode en gain et en phase.

Q12)

- Sur le graphe semi log du document réponse DR3, tracer en bleu les diagrammes asymptotiques et l'allure des courbes réelles des lieux de Bode de la FTBO, \$H_O\$. Indiquer également la marge de gain \$MG\$ et la marge de phase \$M_\phi\$.
- Commenter succinctement ces valeurs vis-à-vis de la stabilité.

1.3 CORRECTION DU SYSTEME

Afin d'améliorer les performances du système, on décide de mettre en place une correction par avance de phase.

$$H_c(p) = \frac{1 + a\tau p}{1 + \tau p} \text{ avec } \tau = 0,01 \text{ s et } a = 2,9$$

Q13)

Sur le graphe semi log du document réponse DR3, tracer en noir le diagramme asymptotique du lieu de Bode en gain correspondant au correcteur. La phase du correcteur est déjà tracée.

Q14)

Sur le graphe semi log du document réponse DR3, tracer en vert l'allure des courbes réelles des lieux de Bode de la fonction de transfert en boucle ouverte du système corrigé. Indiquer également la marge de gain \$MG_c\$ et la marge de phase \$M_{\phi_c}\$.

Q15)

Commenter succinctement l'apport de ce correcteur sur la stabilité du système.

Conclusion de cette partie :

On a vérifié partiellement la qualité de l'asservissement au regard du Cahier des Charges Fonctionnel.

Toutefois, divers essais sur le prototype ont montré qu'avec cette commande le comportement général n'est pas celui attendu. Un écart statique apparaît systématiquement.

Une recherche des sources d'erreurs a mis en évidence que l'hypothèse formulée sur les câbles porteurs n'est pas correcte. En effet, malgré la mise en tension des câbles porteurs par le moufle, la déformation est non négligeable.

La prise en compte de cette déformation impose une modification de la structure de la commande. Ceci est étudié dans la seconde partie.

2 FONCTION TECHNIQUE FT32 : LIMITER LE TANGAGE

Objectif de l'étude :

Vérifier que l'angle de tangage est inférieur à celui imposé par le Cahier des Charges Fonctionnel (CdCF). Cette étude permettra d'affiner la loi du mouvement du chariot et donc, d'améliorer la modélisation de la commande utilisée pour la FT31.

Le référentiel $R_0(O_0; \vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$ lié au sol 0 est considéré comme galiléen avec \vec{y}_0 axe vertical ascendant et \vec{x}_0 un axe horizontal.

On associe le repère $R_1(O; \vec{x}_1, \vec{y}_1, \vec{z}_1)$ au chariot 1. L'étude est faite ici en considérant le chariot comme un solide indéformable et ayant un roulis nul. De plus, à la vue du plan de symétrie du chargement, on considérera dans cette partie le problème comme plan.

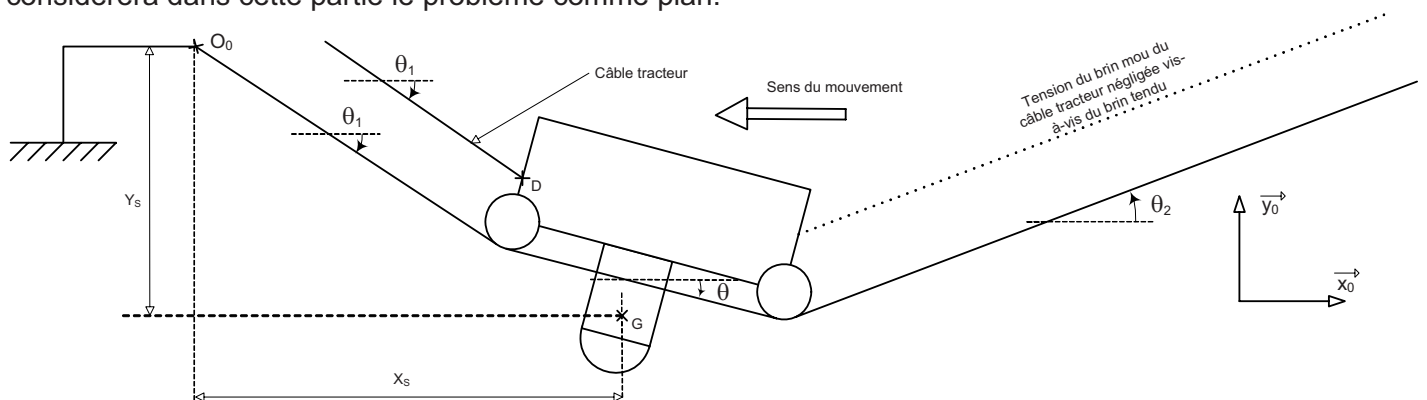


Figure 7 : Schéma du paramétrage des câbles

Q16) Afin de faciliter certains calculs qui vont suivre, tracer la figure de changement de base entre les repères R_0 et R_1 . Puis, exprimer le vecteur rotation associé.

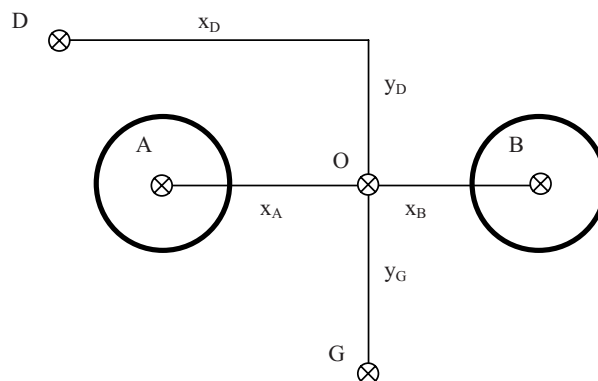


Figure 8 : Schéma du paramétrage du chariot.

Paramétrage : $\overline{OA} = -x_A \cdot \vec{x}_1$; $\overline{OB} = x_B \cdot \vec{x}_1$; $\overline{OG} = -y_G \cdot \vec{y}_1$; $\overline{OD} = -x_D \cdot \vec{x}_1 + y_D \cdot \vec{y}_1$ et $\overline{O_0G} = x_G \cdot \vec{x}_0 + y_G \cdot \vec{y}_0$

Avec :

- G centre de gravité du mobile
- A et B centres des galets.
- D point d'attache du câble tracteur sur le chariot.
- T_D norme de l'effort tracteur.
- M masse du chariot. $M = 4,3 \text{ kg}$
- J_G moment d'inertie du chariot par rapport à l'axe (G, \vec{z}_0) avec $J_G = 0,2 \text{ kg.m}^2$.
- L_P longueur des câbles porteurs. $L_P = 100 \text{ m}$.

Hypothèses :

L'action mécanique du câble porteur sur respectivement, les roues avant ou les roues arrière peut être modélisée par un glisseur $(\overline{R_A}$ ou $\overline{R_B})$ dont l'axe central est incliné d'un angle δ_A ou δ_B avec la verticale (voir figure 9) passant par le point A ou B.

Q17) Pour déterminer les équations scalaires du mouvement :

- a) Appliquer au chariot le théorème de la résultante dynamique. Laisser l'équation sous sa forme vectorielle.
- b) Appliquer au chariot le théorème du moment dynamique exprimé au point G. Laisser l'équation sous sa forme vectorielle.
- c) En déduire le système d'équations scalaires du mouvement en projetant les équations vectorielles précédentes dans la base 0.

Pour résoudre ce système, il faut déterminer les angles δ_A et δ_B .

Q18) On suppose que l'action mécanique $(\overline{R_A}$ ou $\overline{R_B})$ du câble porteur sur une roue peut être modélisée par un glisseur dont l'axe central passe par la bissectrice de l'angle d'enroulement. Exprimer les angles δ_A et δ_B en fonction des angles θ , θ_1 et θ_2 .

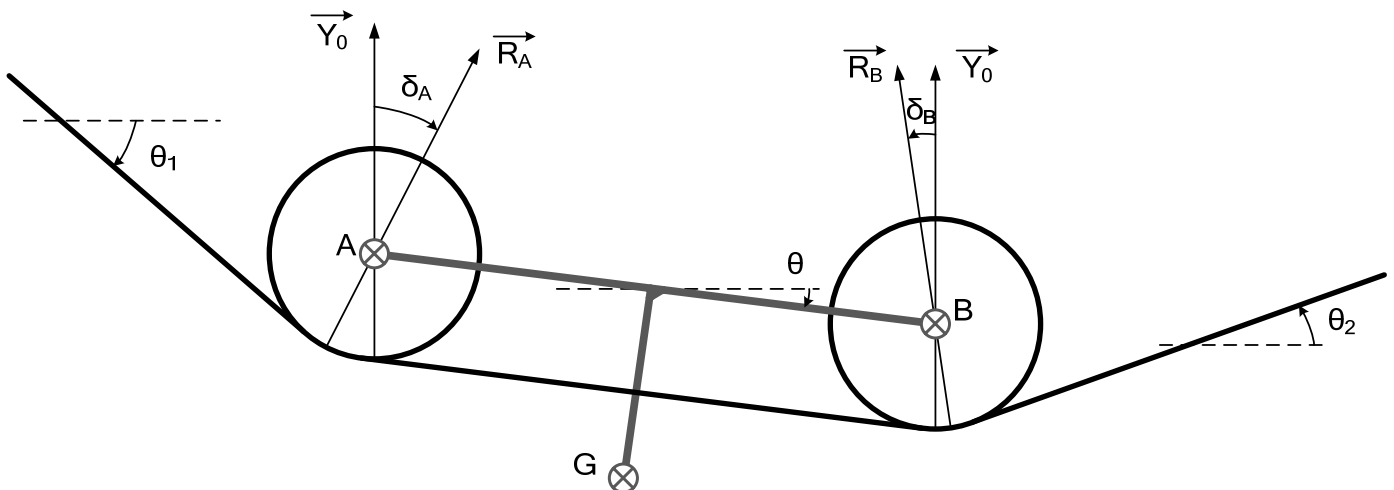


Figure 9 : Schéma du contact entre le câble et les roues.

Pour résoudre le système, il faut déterminer également les angles θ_1 et θ_2 .

Q19) Les contrepoids ont chacun une masse M_P de 50 kg (voir le détail du moufle sur la figure 1). En déduire l'expression de la tension T_P , sur un des points d'attache des câbles porteurs sur le moufle. Décrire la démarche de résolution. Faire l'application numérique.

On fera l'hypothèse que l'on peut assimiler l'allure de chaque câble à deux segments de droite faisant un angle θ_1 ou θ_2 (figure 10) et on négligera les dimensions du chariot par rapport aux longueurs des câbles. De plus, on supposera que la tension dans les câbles porteurs au niveau du chariot est la même que celle au niveau des attaches.

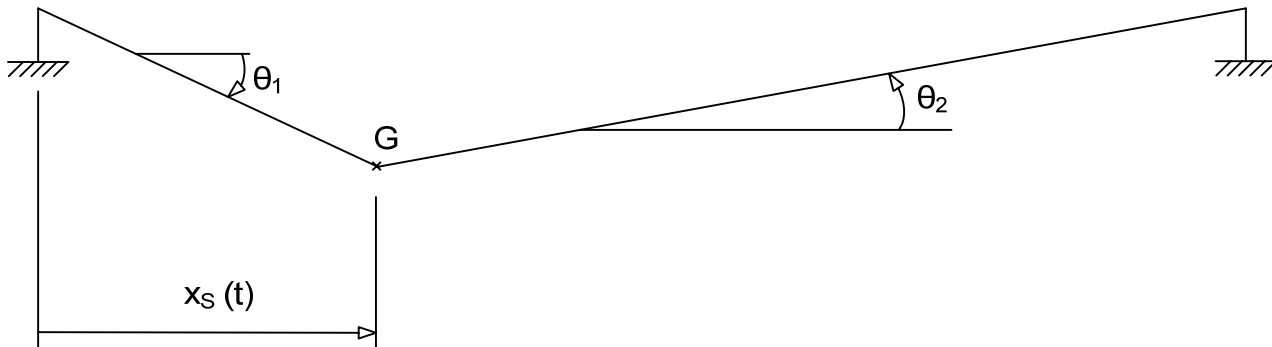


Figure 10 : Schéma simplifié de l'allure des câbles.

- Q20)** En déduire la relation géométrique, reliant les angles θ_1 et θ_2 des câbles porteurs en fonction de la position x_S du chariot.
- Q21)** Appliquer à l'ensemble, chariot plus les câbles dans son voisinage proche le théorème de la résultante dynamique en projection sur y_0 .

En pratique, les angles θ_i sont très faibles.

- Q22)** Faire un développement à l'ordre 1 des équations précédentes pour en déduire les lois du mouvement. On négligera la composante verticale de la résultante dynamique par rapport aux autres actions mécaniques. De plus, on prendra y_G nul.

Conclusion de cette partie de l'étude :

On a les équations permettant d'avoir les lois du mouvement. On peut donc déterminer l'amplitude des oscillations de tangage et la transmittance entre T_D et X_S .

Le chariot devant rester en place, le système de commande doit générer un certain couple de maintien C_R . Après résolution, simplification et linéarisation des équations obtenues à la question précédente, on obtient :

$$9.10^{-3}(50 - x_s) - T_D = 4,3.\ddot{x}_S$$

- Q23)** Déterminer la transmittance $H_{MIC}(p) = C_R(p) / X_S(p)$.
- Q24)** Tracer le nouveau schéma bloc prenant en compte C_R .
- Q25)** Déterminer l'erreur statique et vérifier si le cahier des charges fonctionnel est respecté.

ANNEXE

Moto réducteur :

Tension maximale
 Constante de couple rapportée à l'arbre de sortie
 Constante contre-électromotrice rapportée à l'arbre de sortie
 Inductance
 Résistance de l'induit
 Moment d'inertie équivalente du moto réducteur rapportée à l'arbre de sortie
 Rapport de réduction
 Moment d'inertie du moteur
 Moment d'inertie équivalente

$U_{max} = 24 \text{ V}$
 $k_t = 0,41 \text{ N.m/A}$
 $k_e = 0,41 \text{ V.s/rd}$
 $L = 0,04 \text{ mH}$
 $R = 0,103 \Omega$
 $J_m = 9,0 \cdot 10^{-3} \text{ kg.m}^2$
 $r = 7$
 $J_{moteur} = 1430 \text{ g.cm}^2$
 $J_{eq} = 2,5 \cdot 10^{-2} \text{ kg.m}^2$

Amplificateur :

Gain

$G = 400 \text{ V/m}$

Poulie motrice :

Rayon de la poulie motrice

$R_m = 50 \text{ mm}$

Câble tracteur :

Longueur totale du câble tracteur
 Masse linéique du câble tracteur

$L_T = 200 \text{ m}$
 $\rho_T = 10^{-2} \text{ kg/m}$

Chariot :

Moment d'inertie du chariot par rapport à l'axe (G, \vec{z}_0)
 Masse du chariot

$J_G = 0,2 \text{ kg.m}^2$
 $M = 4,3 \text{ kg}$

Câble porteur :

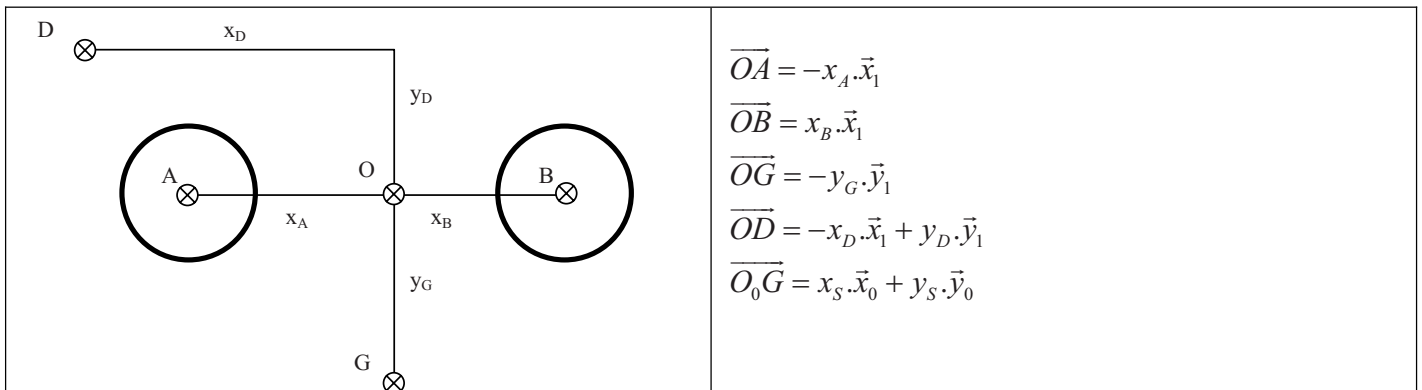
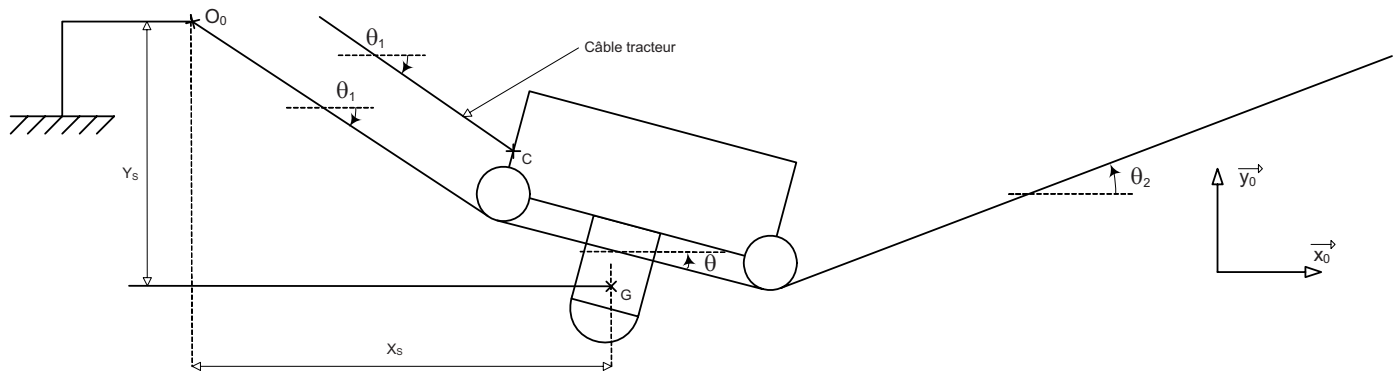
Longueur d'un câble porteur
 Masse linéique

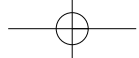
$L_P = 100 \text{ m}$
 $\rho_P = 0,125 \text{ kg/m}$

Contrepoids :

Masse

$M_P = 50 \text{ kg}$





DANS CE CADRE

NE RIEN ÉCRIRE

Académie : _____ Session : _____ Modèle EN.

Examen ou Concours _____ Série* : _____

Spécialité/option : _____ Repère de l'épreuve : _____

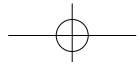
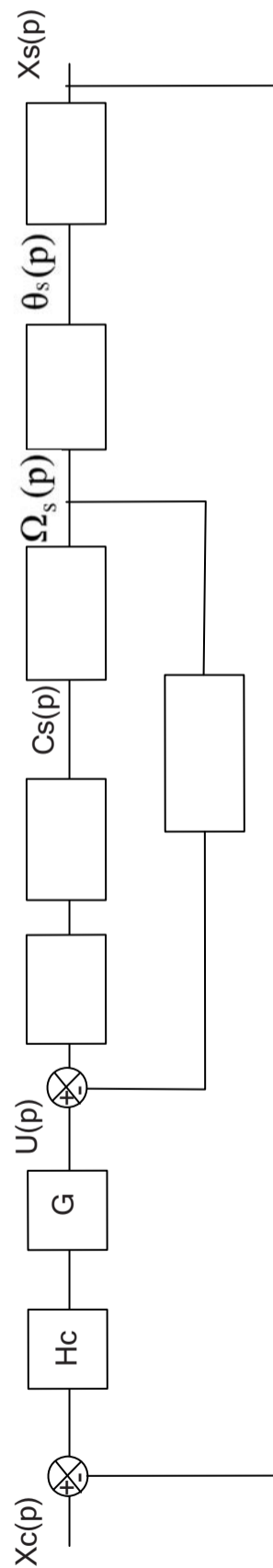
Épreuve/sous-épreuve : _____

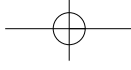
NOM : _____
(en majuscules, suivi s'il y a lieu, du nom d'épouse)

Prénoms : _____ N° du candidat

Né(e) le : _____ (le numéro est celui qui figure sur la convocation ou la liste d'appel)

Document Réponse DR1 :





DANS CE CADRE

Académie : _____ Session : _____ Modèle EN. _____

Examen ou Concours _____ Série* : _____

Spécialité/option : _____ Repère de l'épreuve : _____

Épreuve/sous-épreuve : _____

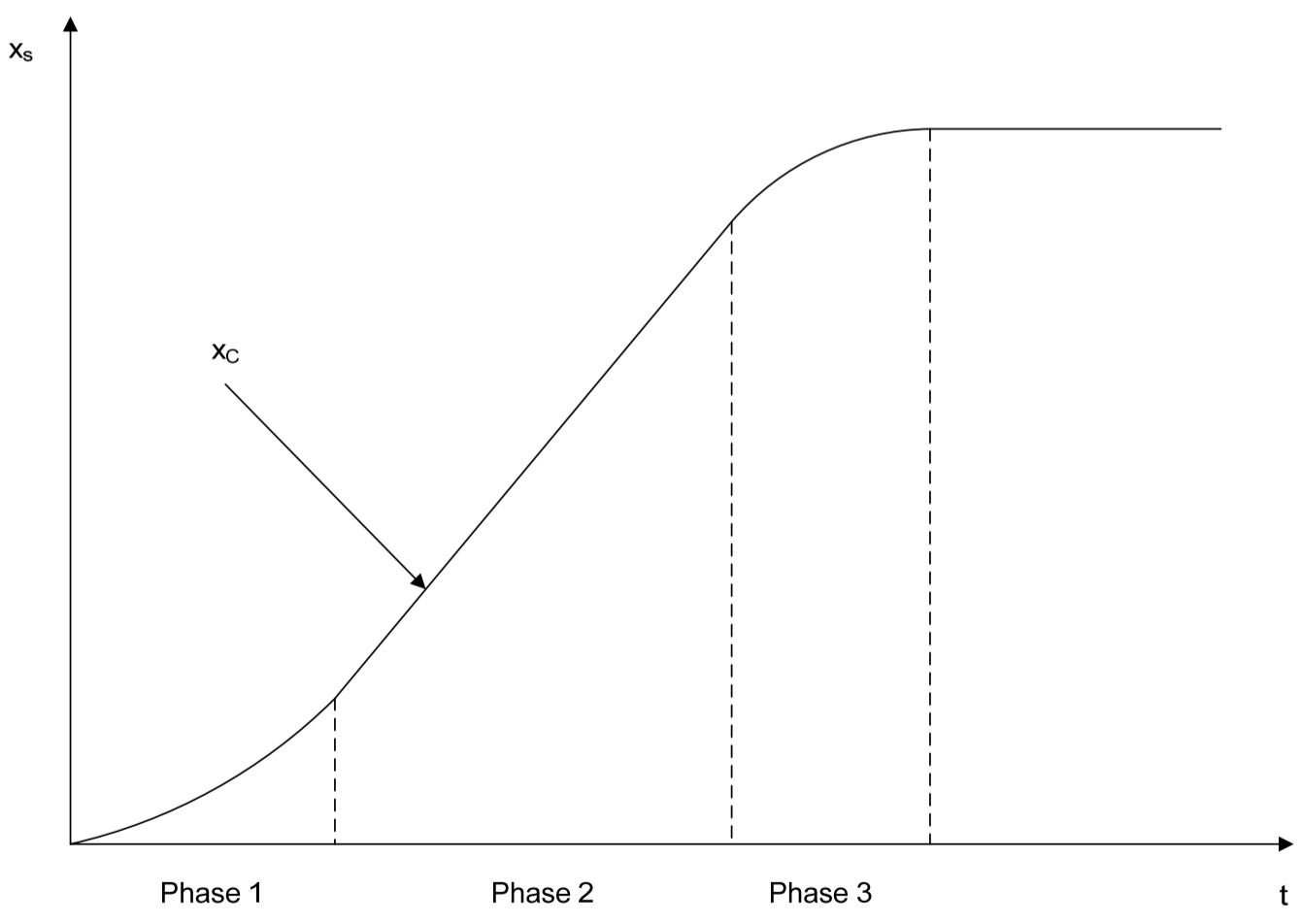
NOM : _____
(en majuscules, suivi s'il y a lieu, du nom d'épouse)

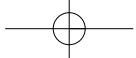
Prénoms : _____ N° du candidat

Né(e) le : _____ (le numéro est celui qui figure sur la convocation ou la liste d'appel)

NE RIEN ÉCRIRE

Document Réponse DR2 :





Académie : _____ Session : _____ Modèle EN.

Examen ou Concours _____ Série* : _____

Spécialité/option : _____ Repère de l'épreuve : _____

Épreuve/sous-épreuve : _____

NOM : _____

(en majuscules, suivi s'il y a lieu, du nom d'épouse)

Prénoms : _____ N° du candidat

Né(e) le : _____ (le numéro est celui qui figure sur la convocation ou la liste d'appel)

DANS CE CADRE

NE RIEN ÉCRIRE

Document Réponse DR3 :

