

Broyeur à cisailles rotatives

1. Introduction :

La dernière phase de cycle de vie d'un produit est son élimination, chaque produit peut être recyclé, détruit, stocké. Les enjeux économiques et environnementaux déterminent son destin. Les déchets sont valorisés, s'ils sont recyclés pour les réintroduire dans le processus industriel.

Les déchets industriels banals (D.I.B.) est l'ensemble des déchets générés par les activités courantes d'une entreprise, à l'exclusion des déchets présentant un risque particulier pour l'homme ou pour l'environnement (déchets dangereux).

La réduction du volume de ces D.I.B se fait au moyen de broyeurs, de compacteurs ou de presses, favorisant la revalorisation, le recyclage ou le réemploi de matières.

Un broyeur à cisailles rotatives appelé aussi déchiqueteur, muni dans sa partie supérieure d'une trémie d'alimentation, a pour fonction de réduire des morceaux de déchets solides d'une taille donnée à une taille plus petite, par l'action mécanique de pièces plus résistantes, généralement métalliques.

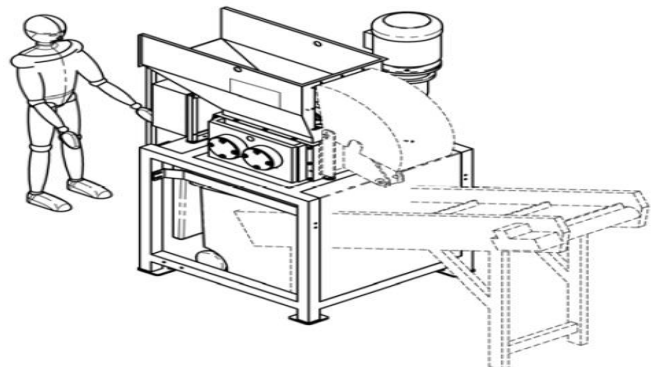


Figure 1 : Broyeur

2. Diagramme de cas d'utilisation :

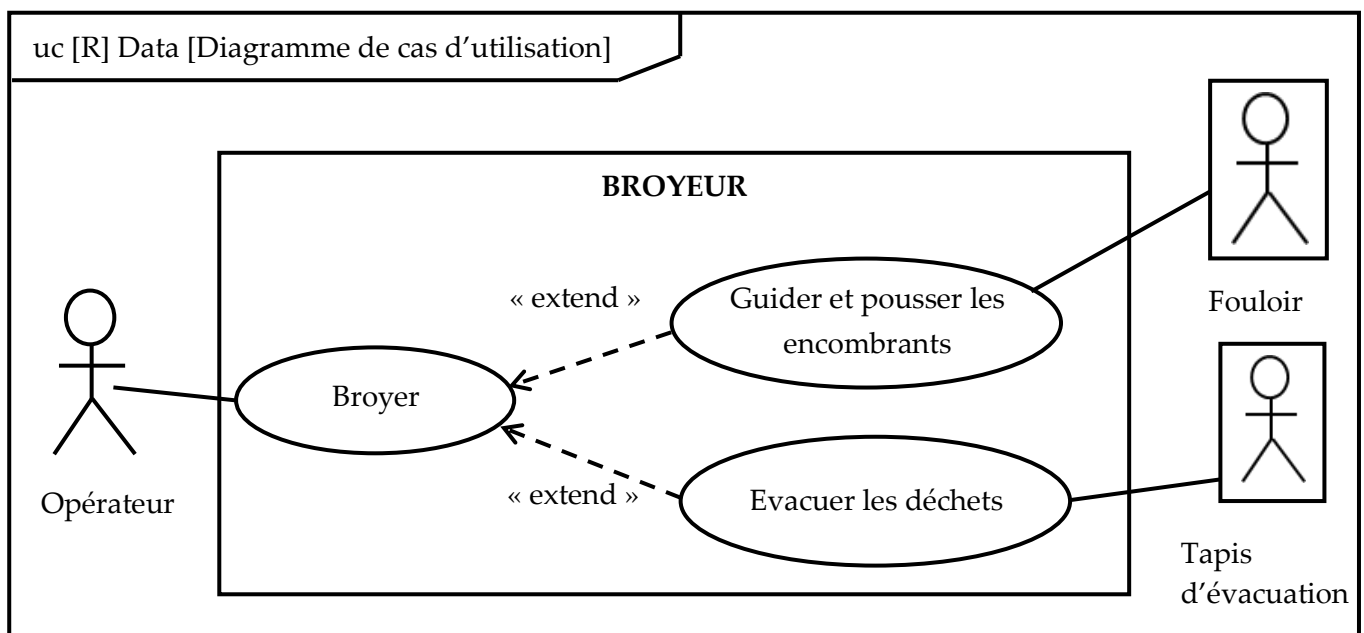


Figure2 : Diagramme de cas d'utilisation

3. Problématique :

Pour optimiser les performances du broyeur à cisailles rotatives, notamment sur les déchets à accroche difficile, on souhaite installer un fouloir hydraulique (comportant un vérin et un bélier) permettant de **guider** et de **pousser** les encombrants au centre des outils de coupe.

Le pousseur hydraulique aide à faire en sorte que les déchets soient capturés par les dents du broyeur, ce qui permet d'augmenter la production de la cisaille (voir **figure 3**).

4. Présentation du fouloir

Le vérin hydraulique est lié par son corps au bâti de la trémie d'alimentation du broyeur et par sa tige au bélier.

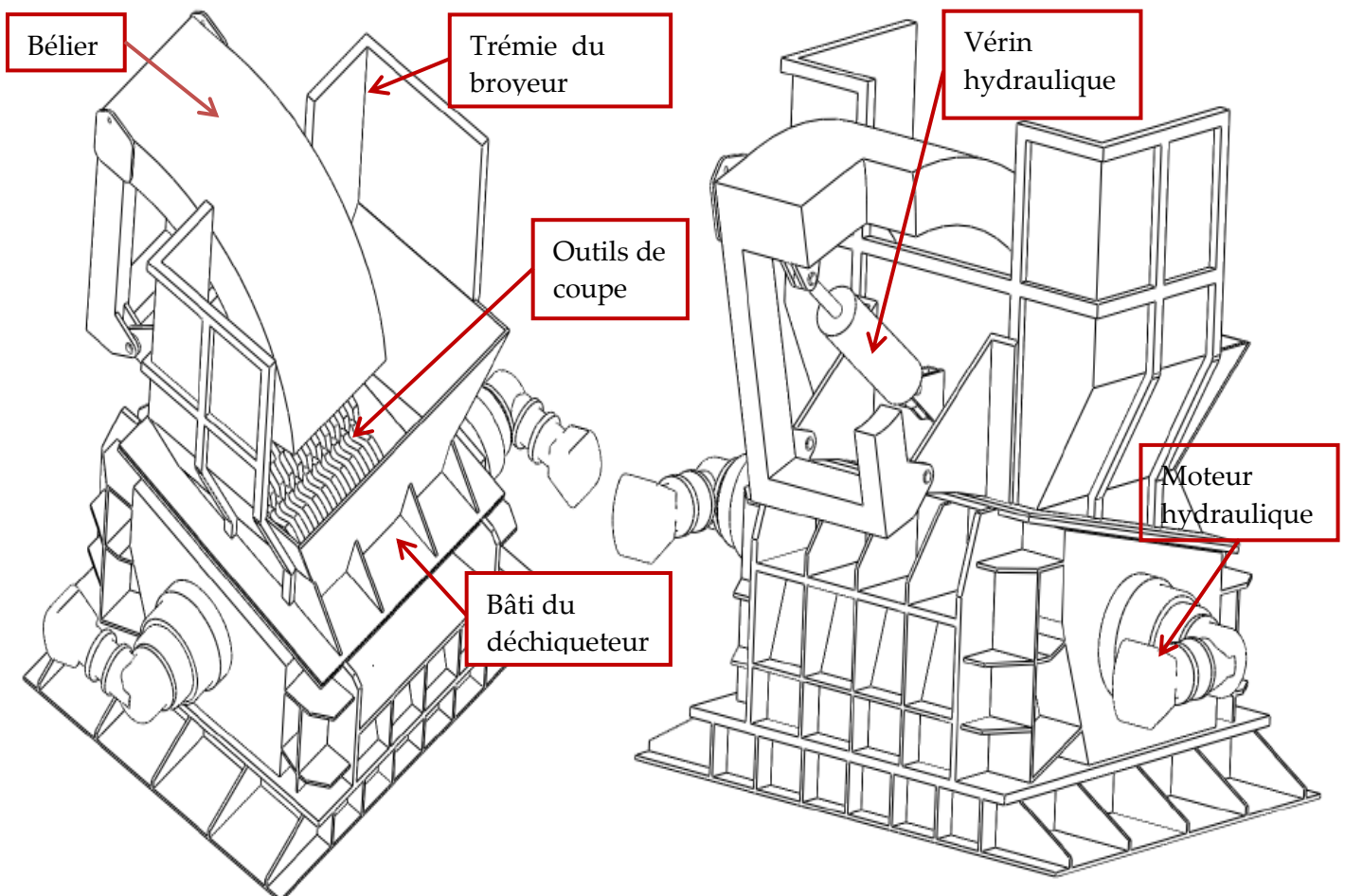


Figure 3

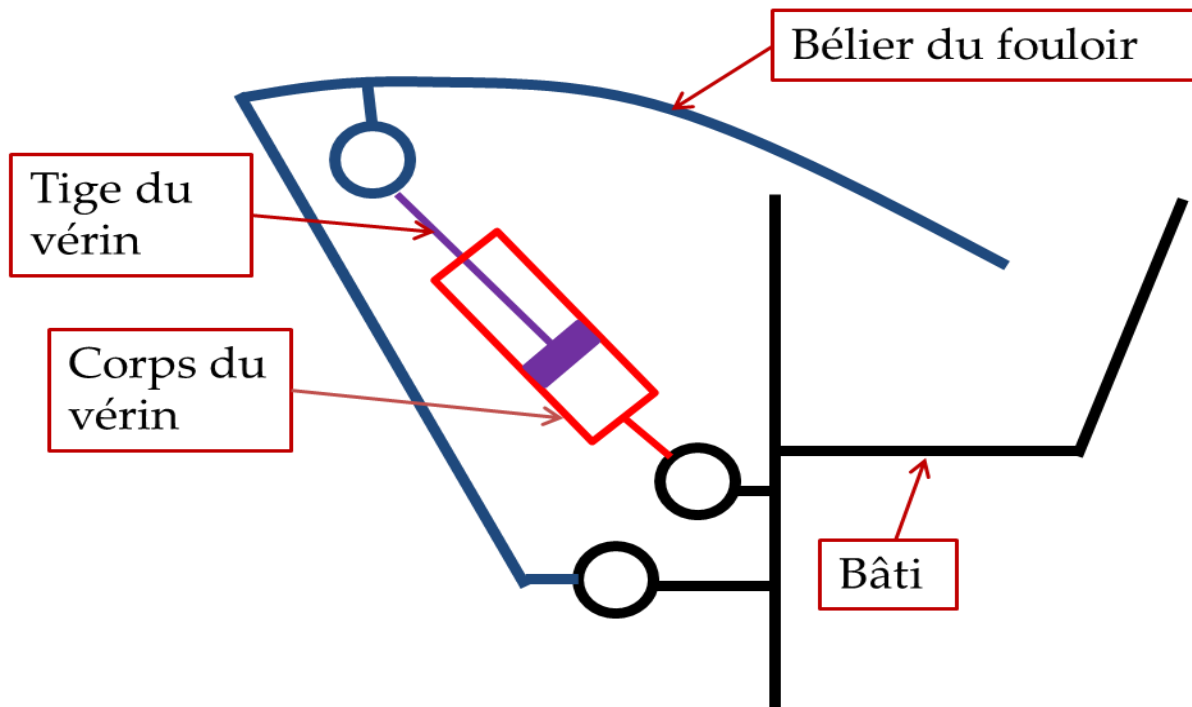


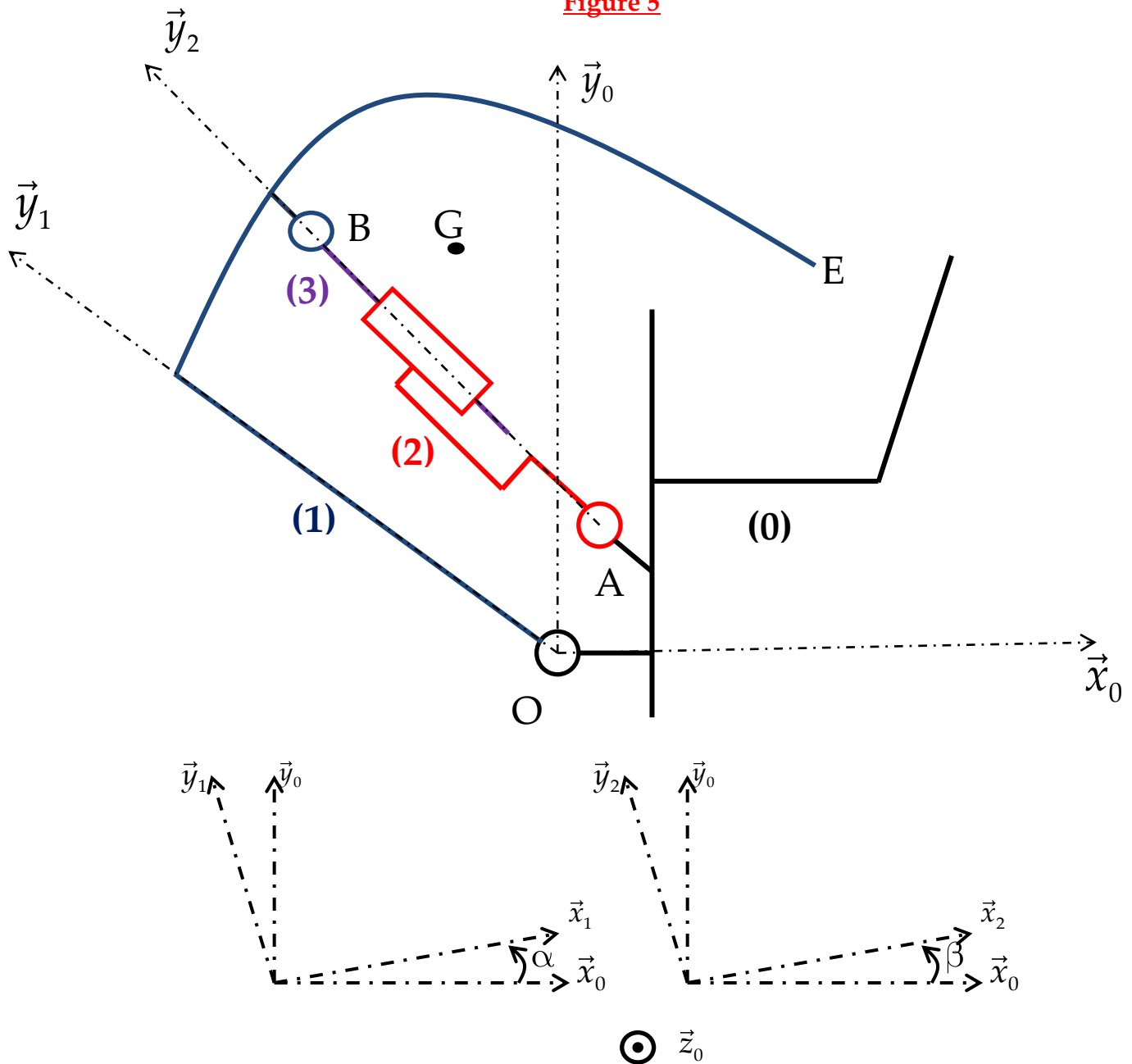
Figure 4 : Principe du fouloir

Exercice préliminaire :(Noté 4 points sur 20)

Modélisation cinématique du mécanisme : **figure 5**

- ✓ Un repère $R_0(O, \vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$, associé au bâti (0), supposé galiléen.
- ✓ Un repère $R_1(O, \vec{x}_1, \vec{y}_1, \vec{z}_0)$ attaché au bélier du fouloir (1), ce dernier est lié au bâti (0) par une liaison pivot d'axe (O, \vec{z}_0) tel que $(\vec{x}_0, \vec{x}_1) = (\vec{y}_0, \vec{y}_1) = \alpha(t)$.
- ✓ Le corps de vérin (2) est lié au bâti (0) par une liaison pivot d'axe (A, \vec{z}_0) , de repère associé $R_2(A, \vec{x}_2, \vec{y}_2, \vec{z}_0)$ tel que : $(\vec{x}_0, \vec{x}_2) = (\vec{y}_0, \vec{y}_2) = \beta(t)$ et $\overline{OA} = a\vec{x}_0 + b\vec{y}_0$.
- ✓ La tige du vérin (3) est liée au bélier (1) par une liaison pivot d'axe (B, \vec{z}_0) , le repère associé est $R_3(B, \vec{x}_2, \vec{y}_2, \vec{z}_0)$ et $\overline{AB} = \lambda(t)\vec{y}_2$ et $\overline{OB} = c\vec{x}_1 + d\vec{y}_1$.
La tige du vérin (3) est liée aussi au corps (2) par une liaison glissière direction \vec{y}_2 .
- ✓ a, b, c , et d sont des constantes.
- ✓ Le problème est supposé plan.

Figure 5



Questions :

1. Tracer le graphe de liaisons.
2. Quelles sont les paramètres d'entrée et de sortie de mouvement du mécanisme
3. Dans la chaîne des solides $\{0, 1, 2, 3\}$, écrire la fermeture géométrique, dans le triangle (OAB) et trouver les équations scalaires suivantes : (faire la projection dans la base $(\vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$).

$$\begin{cases} a - \lambda \sin \beta - c \cos \alpha + d \sin \alpha = 0 \\ b + \lambda \cos \beta - c \sin \alpha - d \cos \alpha = 0 \end{cases}$$

4. Montrer que la loi d'entrée sortie en position du mécanisme est la suivante :

$$\lambda^2 = c \cos \alpha - d \sin \alpha - a^2 + (c \sin \alpha + d \cos \alpha - b)^2$$

5. Déterminer $\vec{V}(B \in 1/0)$ en fonction de c , d et $\dot{\alpha}$.
6. Déterminer $\vec{V}(B \in 3/0)$ en fonction de λ , $\dot{\lambda}$ et $\dot{\beta}$.
7. Montrer que : $\vec{V}(B \in 1/0) = \vec{V}(B \in 3/0)$.
8. Projeter l'égalité précédente dans la base $(\vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$ et trouver les deux équations scalaires suivantes :

$$\begin{cases} \dot{\lambda} \sin \beta + \lambda \dot{\beta} \cos \beta = \dot{\alpha}(c \sin \alpha + d \cos \alpha) \\ \dot{\lambda} \cos \beta - \lambda \dot{\beta} \sin \beta = \dot{\alpha}(c \cos \alpha - d \sin \alpha) \end{cases}$$
9. En dérivant l'expression de la question 4, trouver une relation entre la vitesse d'entrée $\dot{\lambda}$ et la vitesse de sortie $\dot{\alpha}$ et les autres paramètres et données.

Fin de l'exercice préliminaire

Partie I : Modélisation dynamique du fouloir.

Objectif : Déterminer les caractéristiques du vérin hydraulique et de la centrale hydraulique.

1.1 Equation de mouvement du mécanisme Fouloir

- ✓ On retient le schéma cinématique de la [figure 5](#).
- ✓ Le bélier (1) est de masse m , de centre d'inertie G , de vecteur position $\vec{OG} = e\vec{x}_1 + h\vec{y}_1$, son moment d'inertie par rapport à l'axe (G, \vec{z}_0) est I .
- ✓ Le vérin {2,3} est de masse et inertie négligeables.
- ✓ L'action du fluide intercalé entre le corps du vérin (2) et sa tige (3) est modélisée par un glisseur au point B : $\vec{F}(\text{fluide} \rightarrow 3) = F_v \vec{y}_2$.
- ✓ L'ensemble des frottements visqueux au niveau des liaisons est modélisé par un couple ramené au point O : $\vec{M}_O(0 \xrightarrow{\text{frot_visq}} 1) = -\mu \dot{\alpha} \vec{z}_0$.
- ✓ L'action des déchets sur le bélier (1) est représentée par un glisseur au point E : $\vec{R}(\text{Déchets} \rightarrow 1) = F_x \vec{x}_1 + F_y \vec{y}_1$ et $\vec{OE} = \ell \vec{x}_1 + L \vec{y}_1$.
- ✓ L'accélération de la pesanteur est $\vec{g} = -g \vec{y}_0$.
- ✓ e , h , ℓ et L sont des constantes.

Questions :

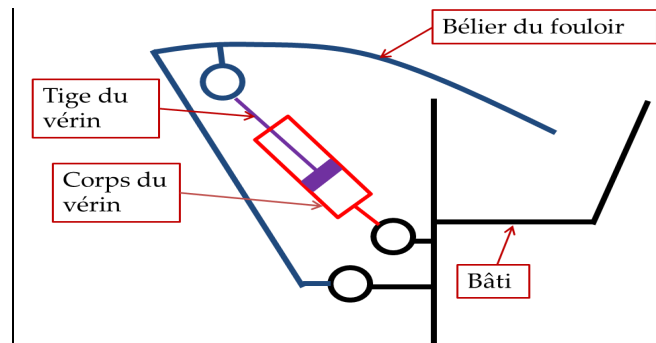
- Q1.** Dresser le graphe des actions mécaniques.
- Q2.** Déterminer le moment d'inertie du bélier (1) par rapport à l'axe (O, \vec{z}_0) .
- Q3.** Déterminer l'énergie cinétique galiléenne de l'ensemble $E = \text{Vérin}(2,3) + \text{Bélier}(1) : T(E/R_0)$.
- Q4.** Déterminer la puissance galiléenne des actions mécaniques extérieures à E : $P(\vec{E} \rightarrow E/R_0)$.

- Q5.** Déterminer la puissance des actions mécaniques intérieures à E : P_{int} .
- Q6.** Applique le théorème de l'énergie cinétique à l'ensemble E et trouver une équation de mouvement.

1.2 Caractérisation du circuit hydraulique du fouloir :

Le vérin hydraulique utilisé pour pousser le bélier (1) afin d'écraser les encombrants, a les caractéristiques suivantes :

- Charge réelle exercée par le vérin hydraulique : 8 000 daN
- Course du vérin : 700 mm
- Taux de charge du vérin : 0,75
- Pression de service : 200 bars



L'écrasement des encombrants se fait pendant la rentrée de la tige du vérin.

- Q7.** A l'aide du document **Annexe A1** et des données ci-dessus, calculer la charge théorique du vérin ?
- Q8.** A l'aide du document **Annexe A2** et des résultats obtenus ci-dessus, donner la référence et les dimensions du vérin pouvant convenir (opter pour le vérin le plus léger).

On souhaite que le bélier du fouloir effectue sa descente en 45 secondes, c'est à dire que le vérin effectue sa course entre la position tige sortie et la position tige rentrée en 45s.

- Q9.** Calculer alors la vitesse de rentrée de la tige du vérin.

On choisit un vérin hydraulique dont le diamètre de l'alésage est de 100 mm, et le diamètre de tige = 50 mm.

- Q10.** Calculer le débit d'alimentation du vérin pour avoir la vitesse de rentrée de la tige du vérin souhaitée.
- Q11.** En exploitant le document **Annexe A3**, compléter sur **le document réponse DR1**, le diagramme de définition de blocs internes IBD du fouloir.
- Q12.** Calculer la puissance hydraulique absorbée par le vérin, en déduire son rendement.

Les caractéristiques de la pompe et du distributeur de la centrale hydraulique sont :

- Rendement de la pompe : $\eta_p = 0,9$.

- Débit refoulé par la pompe : $Q_p = 5,5 \ell \text{ min}^{-1}$.
- On suppose que le rendement du distributeur : $\eta_D = 1$.

Q13. Calculer la puissance utile du moteur électrique nécessaire à l'entraînement de la pompe hydraulique.

Q14. Sur le document réponse DR2, compléter les zones relatives aux vérins et distributeur dans la position sortie de la tige.

PARTIE II : Dimensionnement de l'arbre de coupe du broyeur.

L'opération de broyage s'obtient par la rotation, en sens opposés à la même vitesse, de deux arbres de coupe.

Chaque rotor de coupe tourne à la fréquence de $N_r = 14 \text{ tr min}^{-1}$ et développe un couple $C_r = 4500 \text{ Nm}$.

Un moteur hydraulique, tournant à la fréquence de rotation N_m , transmet un couple C_m au réducteur de rapport r_g , dont le schéma cinématique est donné ci-dessous [figure 6](#).

2.1 Étude du réducteur :

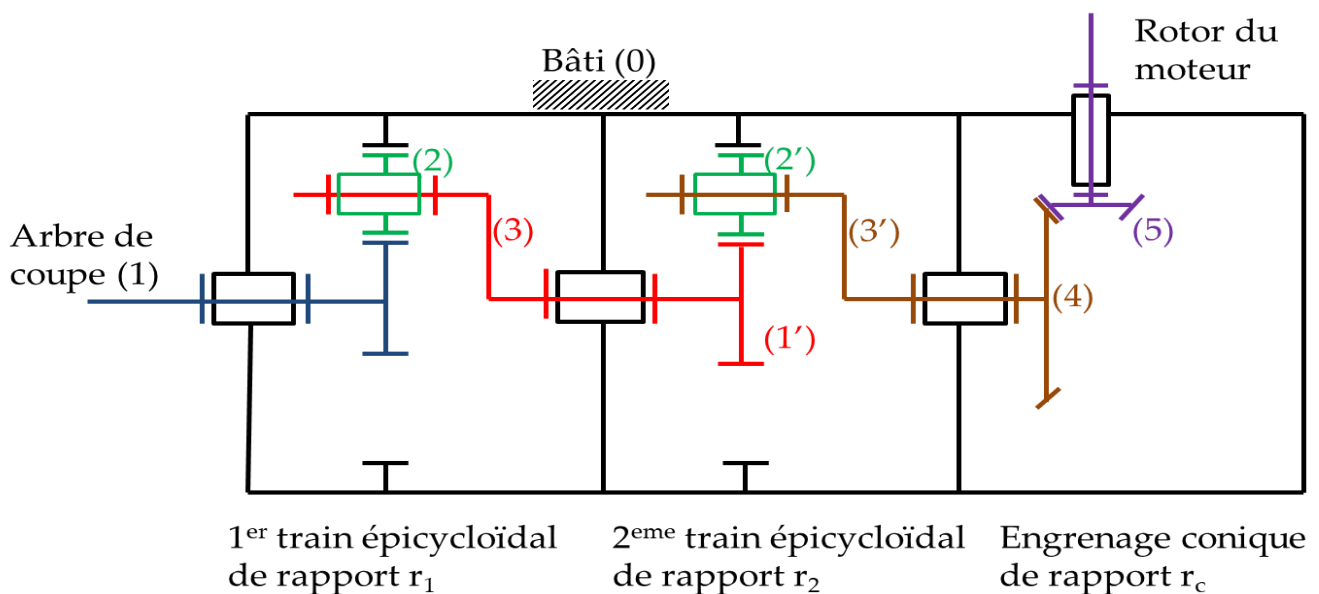


Figure 6 : Réducteur

Vocabulaire et nombre de dents :

- Bâti : (0) de nombre de dents $Z_0 = 78$ dents,
- Pignon : (1) et (1') de nombre de dents $Z_1 = Z_1' = 15$ dents,
- Satellite : (2) et (2') de nombre de dents $Z_2 = Z_2'$,
- Porte satellite : (3) et (3').
- Renvoi conique de rapport $r_c = \frac{1}{2,7}$.

- Q15.** Déterminer le rapport de réduction r_1 du 1^{er} train épicycloïdal en fonction du nombre de dents Z_0 et Z_1 .
- Q16.** Déterminer le rapport de réduction global du réducteur r_g , ($r_g = \frac{\omega_1}{\omega_5}$).
- Q17.** Calculer la valeur numérique de r_g .
- Q18.** En régime permanent, calculer le couple moteur C_m si la transmission de puissance se fait avec un rendement unitaire.

2.2 Détermination du diamètre de l'arbre de coupe.

On assimile l'arbre de coupe à une poutre droite de section circulaire, soumise à un couple de torsion $C_r = 4500\text{Nm}$, en acier traité tel que :

- La contrainte tangentielle à la limite élastique $\tau_e = 600\text{MPa}$,
- Le module de coulomb $G = 8.10^4\text{MPa}$,
- Le coefficient de sécurité $s = 3$,
- Le coefficient de concentration de contrainte $K=3$,
- L'angle unitaire de torsion θ doit être : $\theta \leq \theta_{\text{limite}} = 0,5^\circ/\text{m}$.

- Q19.** Déterminer le diamètre de l'arbre de coupe en utilisant la condition de la résistance à la torsion.
- Q20.** Vérifier la rigidité de cet arbre de coupe.
- Q21.** Conclure.

Fin de l'énoncé

Document annexe A1 :➤ **Effort développé par un vérin.**

✚ Taux de charge :

$$\text{Taux de charge} = \frac{\text{charge réelle}}{\text{charge théorique}}$$

C'est le rapport exprimé entre la charge réelle à déplacer par le vérin et la charge théorique disponible en bout de tige.

✚ Calcul du débit d'alimentation d'un vérin :

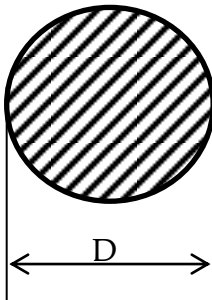
$$Q = V.S$$

Q = Débit en m³/s ;

S = surface d'appui du fluide en m²

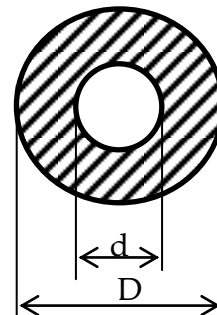
V = vitesse de déplacement de la tige en m/s .

En sortie de la tige du vérin



$$S = \pi \frac{D^2}{4}$$

En rentrée de la tige du vérin



$$S = \frac{\pi}{4} (D^2 - d^2)$$

➤ Puissance hydraulique :

$$P_{Hyd} = P.Q$$

P_{Hyd} : Puissance hydraulique en W.

P : Pression hydraulique en Pascal.

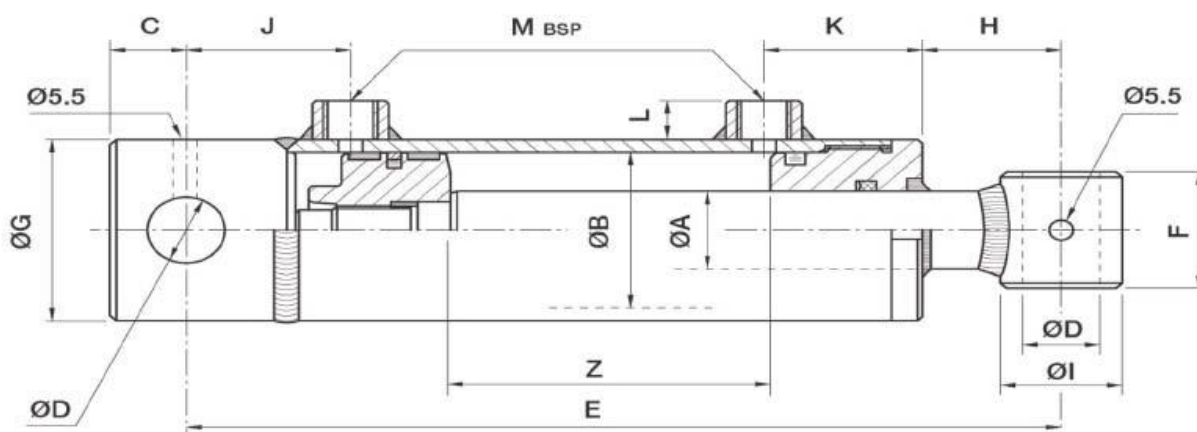
Q : Débit en m³/s.

Document annexe A2 :

VERINS HYDRAULIQUES

GAMME STANDARD

DOUBLE EFFET



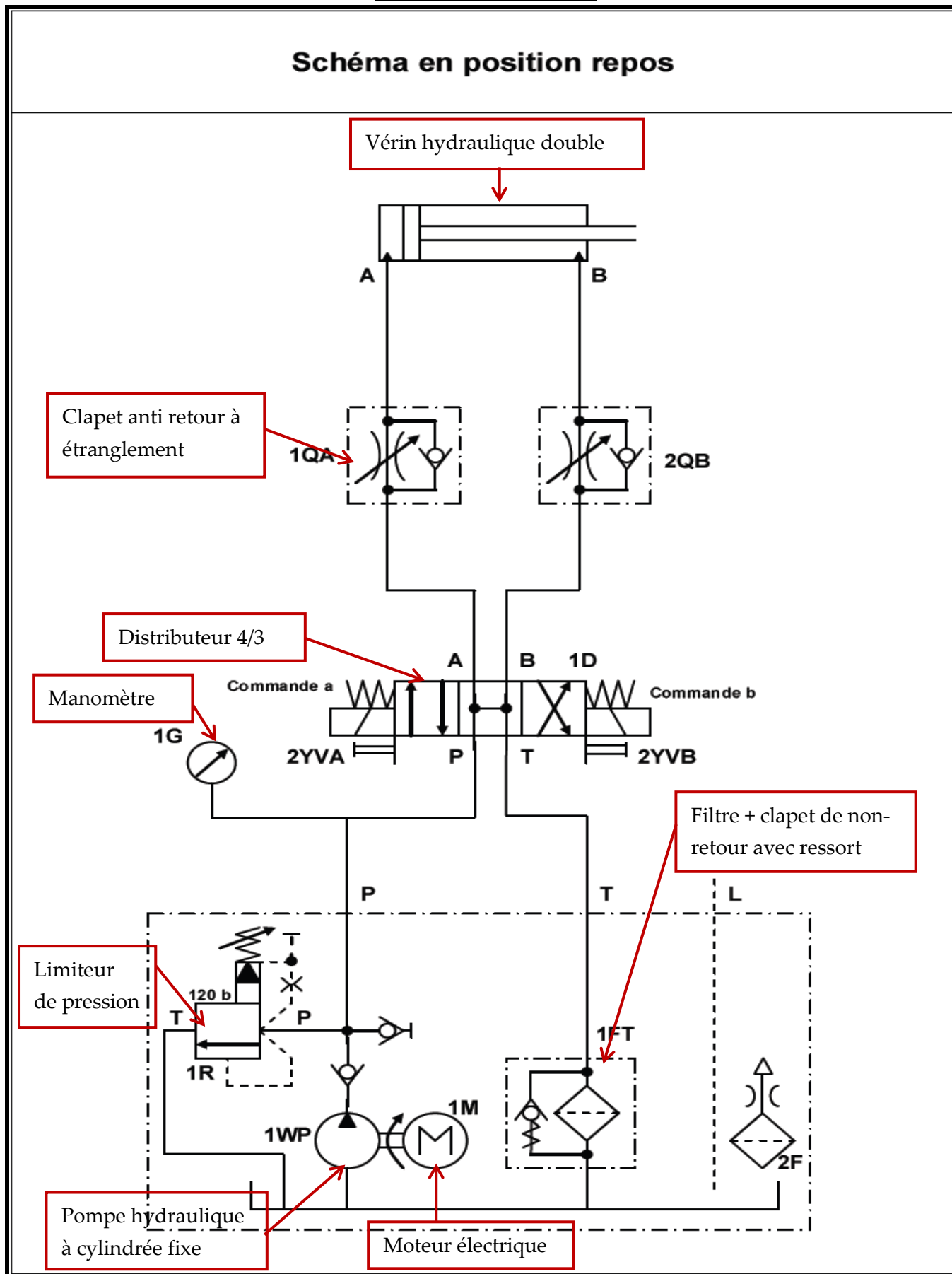
Tube Glacé - Tige Chromée - Joints NBR

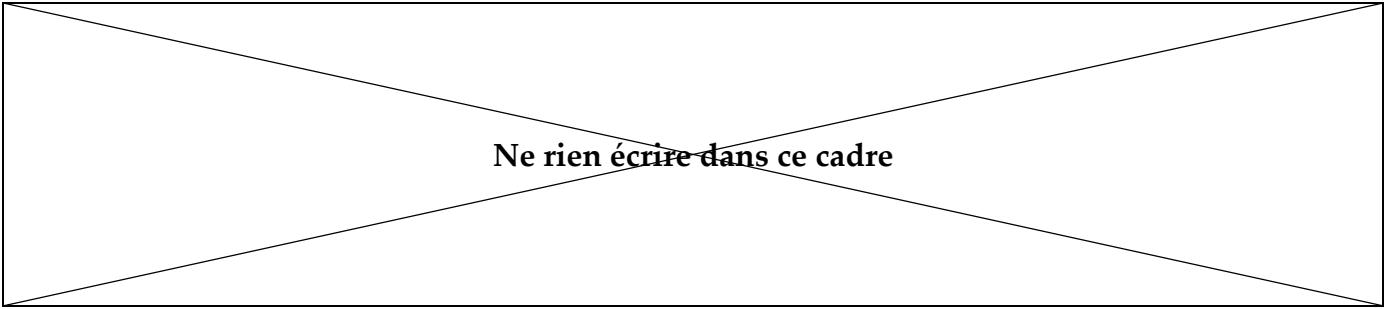
Pression d'utilisation 200 bars

CODE	EA	EB	EG	Z	E	K	M	J	F	I	D	C	L	H	Force à 200 bars	Pds(Kg)	
DE407020				200	410											10,45	
DE407025				250	460											11,37	
DE407030				300	510											12,31	
DE407035				350	560											13,3	
DE407040	40	70	80	400	610	49	3/8	47	55	50	30,2	28	15	82	POUSSER 7 697 daN	TIRER 5 184 daN	14,22
DE407045				450	660											15,2	
DE407050				500	710											16,11	
DE407060				600	810											18,12	
DE407070				700	910											19,94	
DE408020				200	410											13,26	
DE408025				250	460											14,46	
DE408030				300	510											15,54	
DE408035	40	80	90	350	560	54	3/8	47	55	50	30,2	28	15	70	POUSSER 10 053 daN	TIRER 7 540 daN	16,72
DE408040				400	610											18	
DE408050				500	710											20	
DE408060				600	810											22	
DE408070				700	910											24,5	
DE5010030				300	525											25	
DE5010040				400	625											28,5	
DE5010050				500	725											32	
DE5010060	50	100	115	600	825	60	1/2	47	70	60	30,5	28	20	75	POUSSER 15 708 daN	TIRER 11 781 daN	35,5
DE5010070				700	925											39,1	
DE5010080				800	1025											42,6	
DE5010090				900	1125											46,1	
DE7012050				500	770											60	
DE7012070	70	120	140	700	970	82	1/2	65	80	80	40,5	40	20	55	POUSSER 22 619 daN	TIRER 14 923 daN	72
DE70120100				1000	1270											90	

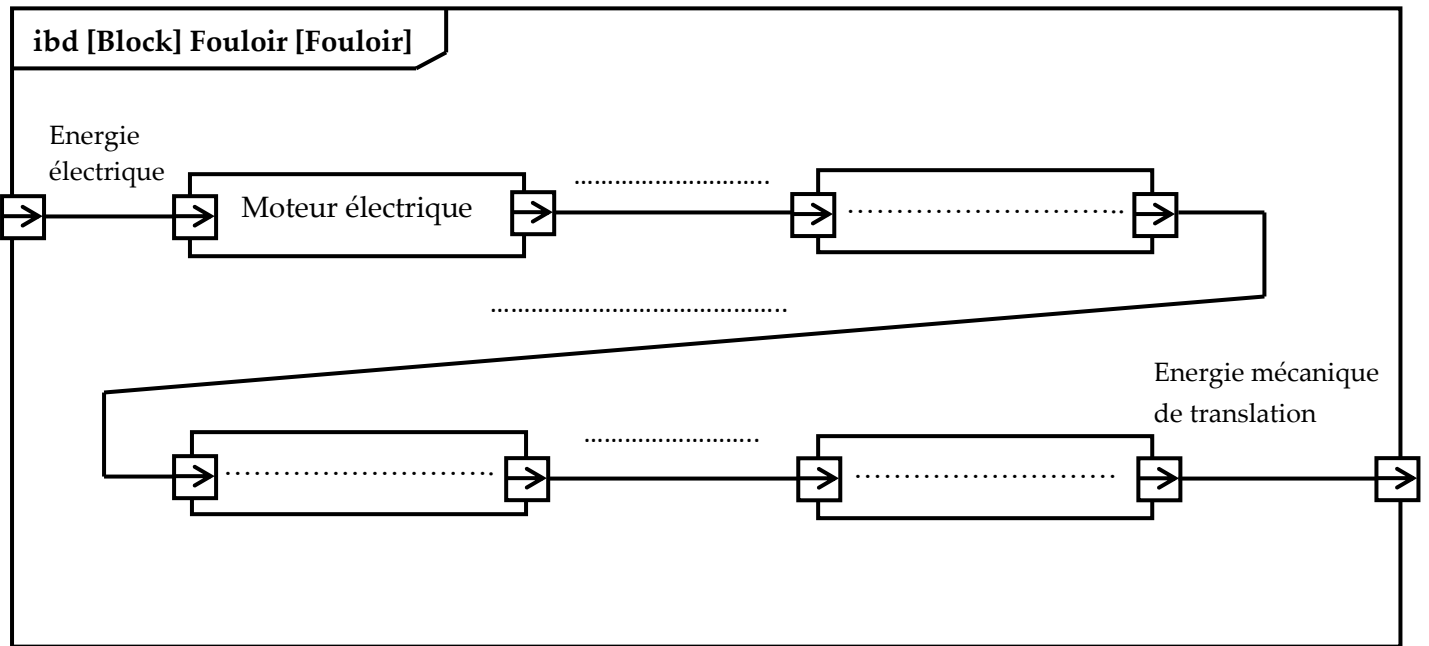
Document annexe A3

Schéma en position repos





Document réponse DR1 :Q11



Ne rien écrire dans ce cadre

Document réponse DR2 : Q14

Tige en position sortie

