

RÉPUBLIQUE TUNISIENNE MINISTÈRE DE L'ÉDUCATION	EXAMEN DU BACCALAURÉAT		Session de contrôle	2024
	Épreuve : Technologie	(NOUVEAU RÉGIME)	Section : Sciences Techniques	
	Durée : 4h		Coefficient de l'épreuve : 3	

N° d'inscription

CONSTITUTION DU SUJET

- Un dossier technique : pages 1/7, 2/7, 3/7, 4/7, 5/7, 6/7 et 7/7.
- Un dossier réponses : pages 1/8, 2/8, 3/8, 4/8, 5/8, 6/8, 7/8 et 8/8.

TRAVAIL DEMANDE

- A. Partie génie mécanique : pages 1/8, 2/8, 3/8 et 4/8 (10 points).
- B. Partie génie électrique : pages 5/8, 6/8, 7/8 et 8/8 (10 points).

Observation : Aucune documentation n'est autorisée. L'utilisation de la calculatrice est permise.

Système automatique de stockage de batteries

1. Mise en situation

Le système présenté par la figure 1 est utilisé pour la manutention automatique de batteries. Ce qui permet à l'entreprise de remplacer les chariots manuels et d'améliorer la gestion du stock.

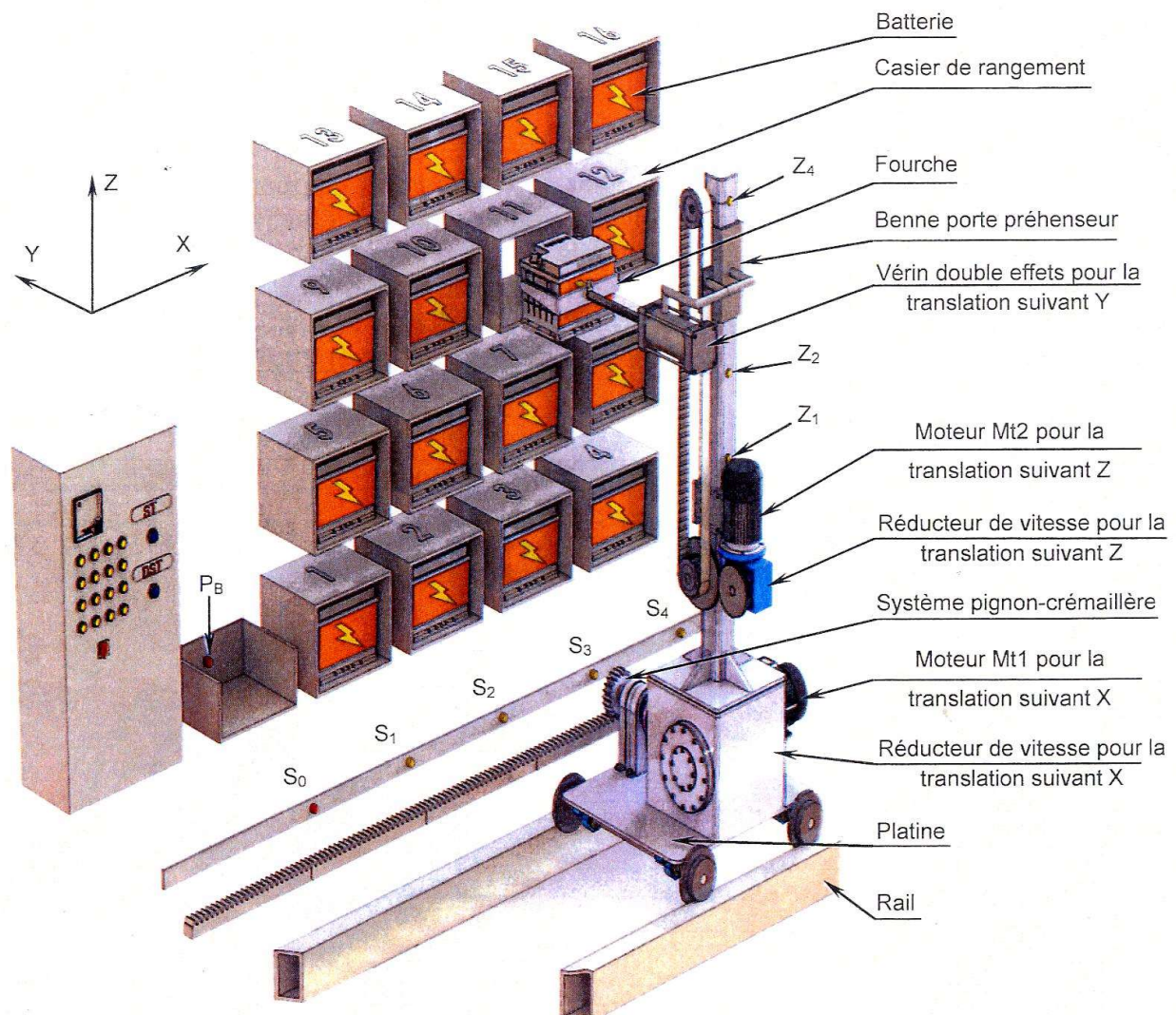
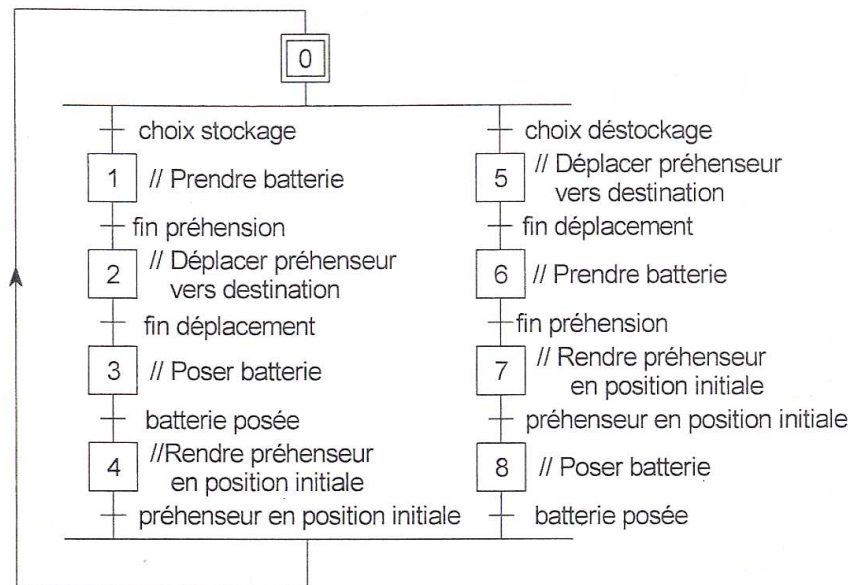


Figure 1 : Vue d'ensemble du système

2. Fonctionnement

Le système étant à sa position initiale (S_0, Z_1 et l_0 sont actionnés), l'opérateur appui sur le bouton poussoir ST ou DST pour réaliser un cycle de stockage ou de déstockage comme le montre le grafctet suivant :



On donne, ci-dessous, les actions effectuées par le système correspondantes à chaque tâche.

<p>Tâche 1 : Prendre batterie</p> <ul style="list-style-type: none"> - Avancer fourche - Monter préhenseur durant 2 secondes - Reculer fourche - Descendre préhenseur 	<p>Tâche 2 : Déplacer préhenseur vers destination</p> <ul style="list-style-type: none"> - Déplacer préhenseur vers la droite - Monter préhenseur jusqu'au niveau de la case de destination
<p>Tâche 3 : poser batterie</p> <ul style="list-style-type: none"> - Monter préhenseur durant 2 secondes - Avancer fourche - Descendre préhenseur - Reculer fourche 	<p>Tâche 4 : Rendre préhenseur en position initiale</p> <ul style="list-style-type: none"> - Descendre préhenseur - Déplacer préhenseur vers la gauche

3. Choix technologique

Entrées	
Désignation	Fonction
S_0	Système de stockage à gauche
S_1, S_2, S_3, S_4	Capteurs déplacement selon l'axe X
Z_1, Z_2, Z_3, Z_4	Capteurs déplacement selon l'axe Z
l_0	fourche reculée
l_1	fourche avancée
Cv_{11}	Capteur case n°11: $Cv_{11} = 0$: case n°11 vide $Cv_{11} = 1$: case n°11 chargée
P_B	Présence batterie à stocker
ST	Demande de stockage
DST	Demande de déstockage

Sorties		
Actionneur	Préactionneur	Fonction
Moteur Mt1	KM11	Déplacer à droite
	KM12	Déplacer à gauche
Moteur Mt2	KM21	Monter préhenseur
	KM22	Descendre préhenseur
Vérin à double effet C	14M	Avancer fourche
	12M	Reculer fourche

Le schéma illustre un capteur de case n°11. Une flèche pointe vers le capteur lui-même, et une autre flèche pointe vers la case n°11 qu'il surveille.

4. Cycle de stockage ou de déstockage d'une batterie vers ou depuis la case n°11

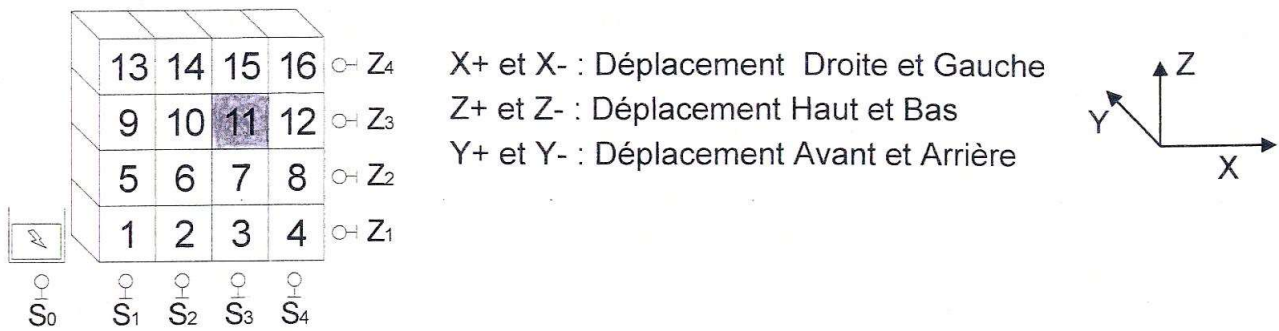


Figure 2

5. Étude du mécanisme de déplacement suivant l'axe « X »

5.1. Présentation du mécanisme

L'étude de la partie génie mécanique se rapporte au mécanisme de déplacement du chariot suivant l'axe horizontal « X ». Ce mécanisme est monté au-dessus d'une platine guidée sur deux rails par quatre galets. Il est composé essentiellement par un réducteur, un palier, un accouplement et un système de transformation de mouvement.

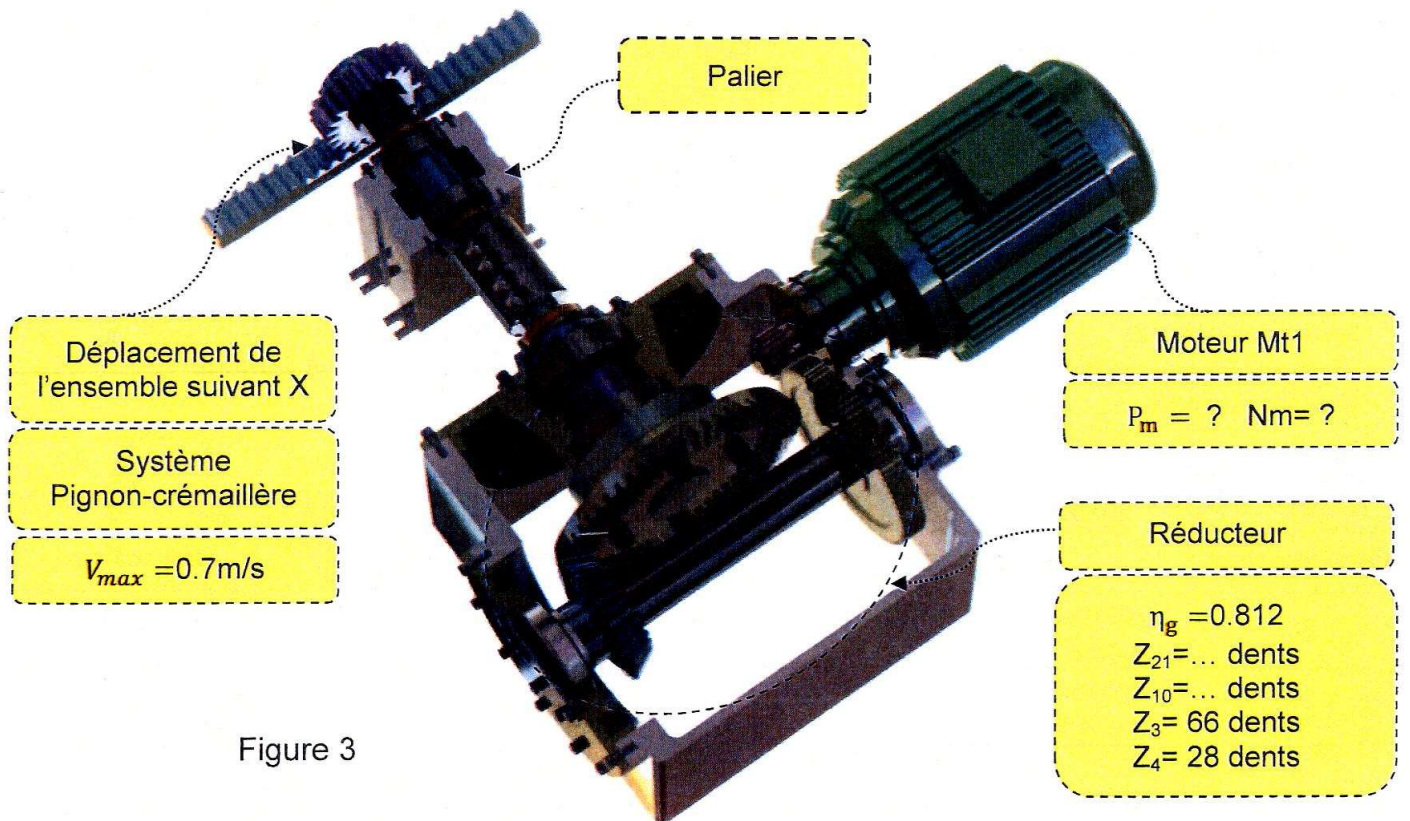


Figure 3

5.2. Description fonctionnelle du mécanisme

Le mouvement de rotation du moteur Mt1 (voir dessin d'ensemble page 7/7 et vues en 3D) est réduit grâce à un train à deux couples d'engrenages (21,10) et (4,3). Un accouplement (28+45) assure la transmission de mouvement entre l'arbre de sortie du réducteur (42) et l'arbre porte-pignon (38).

Le pignon (39) engrène avec une crémaillère fixe afin de transformer le mouvement de rotation en un mouvement de translation de tout l'ensemble de préhension.

5.3. Nomenclature

Rep	NB	Désignation
1	1	Carter
2	4	Vis à tête cylindrique à six pans creux
3	1	Roue dentée conique $Z_3=66$ dents ; $m=2$ mm
4	1	Pignon conique $Z_4=28$ dents ; $m=2$ mm
5	1	Cale de réglage
6	1	Clavette parallèle
7	1	Arbre intermédiaire
8	1	Couvercle
9	1	Boitier
10	1	Roue dentée: $Z_{10}=...$ dents ; $m=2$ mm
11	...	Cale clinquant
12	1	Cale de réglage
13	1	Clavette parallèle
14	1	Couvercle
15	2	Roulement à rouleaux coniques
16	16	Vis à tête cylindrique à six pans creux
17	1	Clavette parallèle
18	1	Arbre moteur
19	1	Support moteur
20	4	Vis à tête cylindrique à six pans creux
21	1	Pignon: $Z_{21}=...$ dents ; $m=2$ mm
22	24	Vis à tête cylindrique à six pans creux
23	1	Boitier

Rep	NB	Désignation
24	1	Bague entretoise
25	1	Couvercle
26	1	Joint à lèvres
27	3	Clavette parallèle
28	1	Manchon
29	1	Écrou à encoches
30	1	Rondelle frein
31	1	Couvercle
32	1	Bague entretoise
33	2	Roulement à une rangée de billes à contact radial
34	1	Palier
35	1	Couvercle
36	16	Vis à tête cylindrique à six pans creux
37	1	Joint à lèvres
38	1	Arbre porte pignon
39	1	Pignon: $Z_{39}=36$ dents ; $m=2$ mm
40	1	Écrou à encoches
41	1	Bouchon
42	1	Arbre de sortie du réducteur
43	1	Écrou à encoches
44	2	Roulement à une rangée de billes à contact radial
45	4	Vis à tête cylindrique à six pans creux

5.4. Problème posé

Après un certain temps de fonctionnement, on remarque l'apparition de vibrations et un échauffement du mécanisme, notamment au niveau du moteur électrique. Cela est accompagné d'une dégradation du rendement de l'ensemble. En plus la présence accidentelle de déchets sur la crémaillère peut engendrer des difficultés de fonctionnement.

On propose de procéder à une analyse du mécanisme et particulièrement des différents guidages et moyens de transmission pour identifier les causes et trouver des solutions.

5.5. Ressources

a. Moteurs électriques

Référence moteur	LS 56P	LS71P	LS80L	LS90L	LS100L
Puissance moteur P_m (kw)	0.12	0.75	1.1	1.8	3
Vitesse de rotation N_m (tr/min)	1500	3000	3000	1500	3000

b. Accouplement élastique / limiteur de couple à friction conique

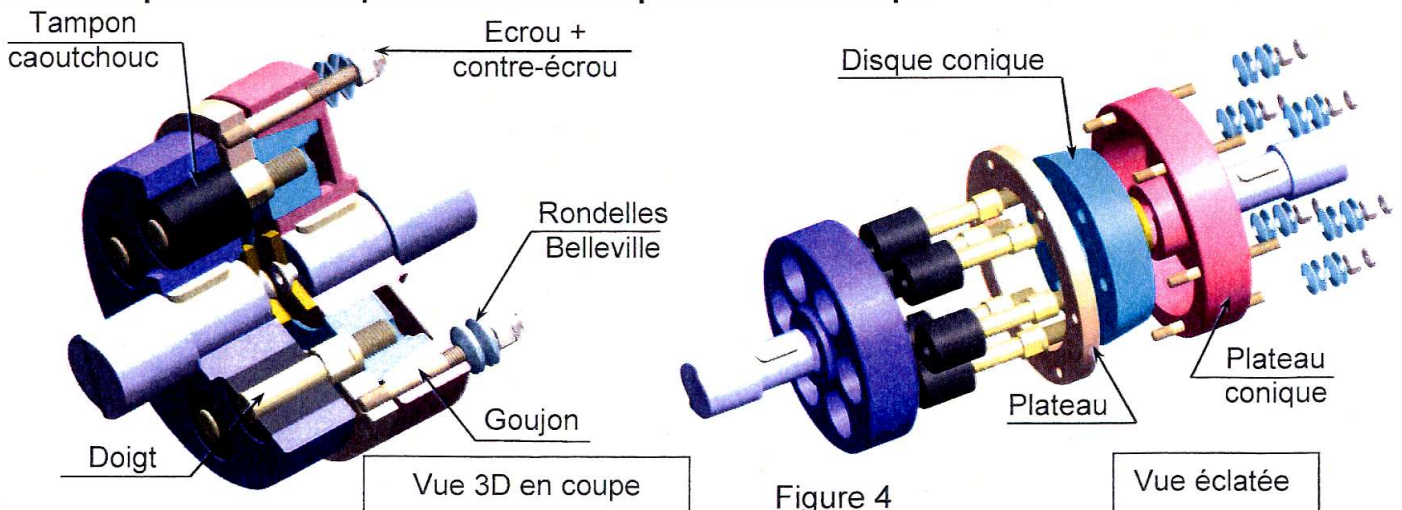
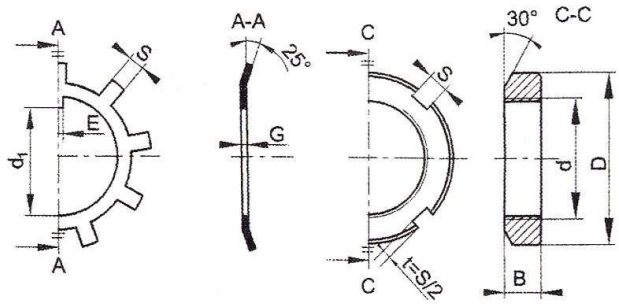


Figure 4

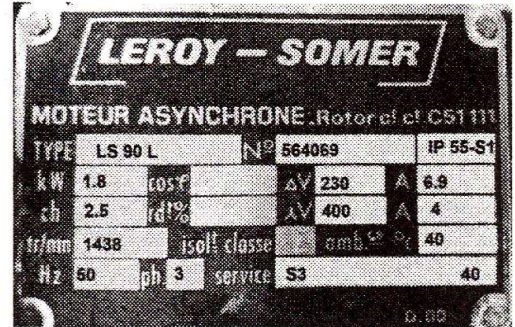
c. Ecrou à encoches

d x pas	D	B	S	d1	E	G
M30x1.5	45	7	5	27.5	5	1.25
M40x1.5	58	9	6	37.5	6	1.25
M50x1.5	70	11	6	47.5	6	1.25



6. Caractéristiques du moteur Mt1

Le moteur Mt1 est du type asynchrone triphasé dont les caractéristiques nominales sont inscrites sur sa plaque signalétique représentée ci-contre.



7. Gestion de déplacement du préhenseur

Dans le but d'augmenter la capacité de stockage et de minimiser le nombre de capteurs de position, on se propose d'utiliser une roue codeuse solidaire du mécanisme d'entraînement du chariot. La roue codeuse délivre "n" impulsions à chaque passage du chariot d'une colonne à l'autre.

De même, une deuxième roue codeuse solidaire de l'arbre du motoréducteur Mt2 délivre "m" impulsions à chaque passage du préhenseur d'un niveau à l'autre.

L'opérateur choisit la case de destination par action sur les switchers SWX (selon l'axe X) et SWZ (selon l'axe Z).

7.1. Solution câblée

La mise en œuvre de la tâche 2 est assurée par une carte électronique dont le schéma structurel est présenté ci-dessous.

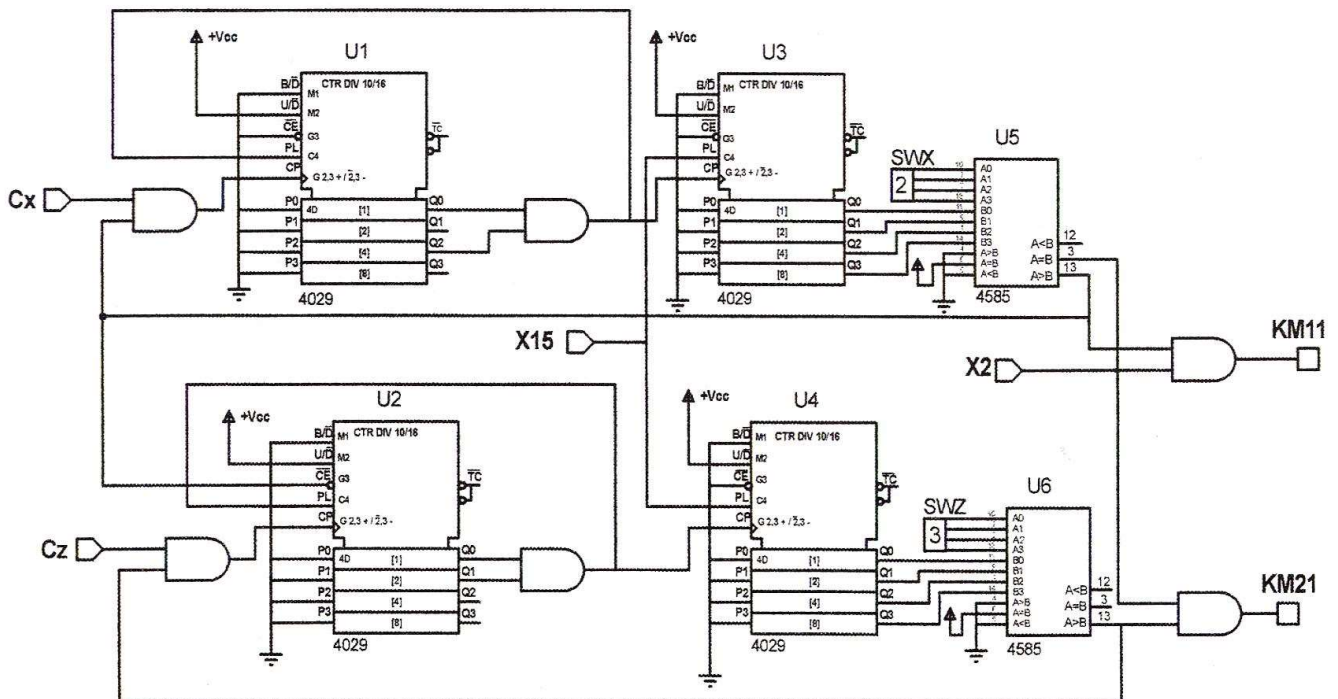


Figure 5

X2, X15 : variables binaires associées aux étapes du grafcet tâche 2.

7.2. Solution programmée

La mise en œuvre de la tâche 2 selon le GRAFCET ci-dessous est assurée par une carte électronique à base de microcontrôleur type PIC 16F877A dont le schéma structurel de simulation est le suivant :

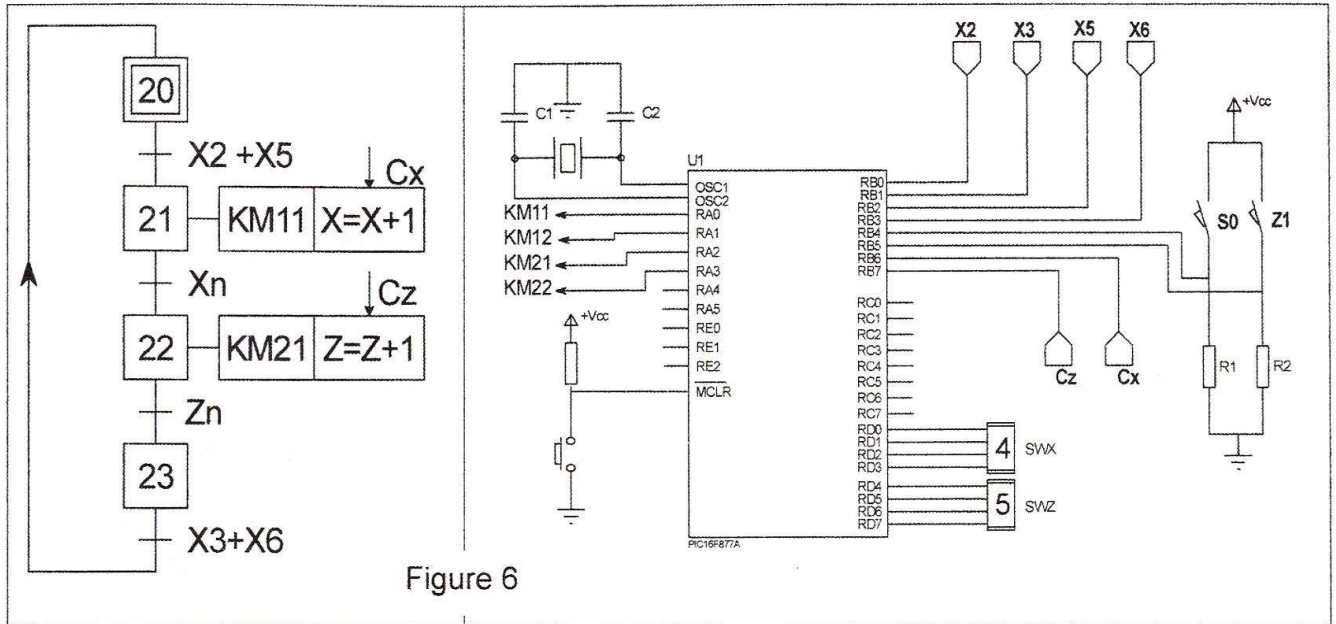


Figure 6

8. Circuit de mise en forme

Le conditionnement du signal délivré par la roue codeuse "Cx" est réalisé selon le schéma structurel ci-contre.

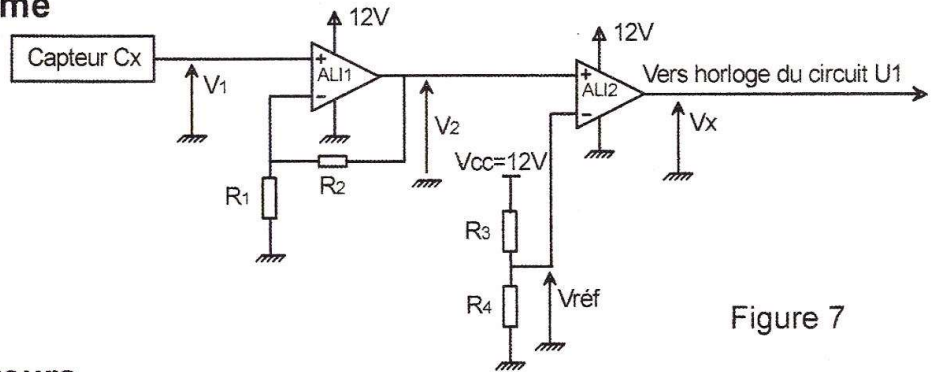
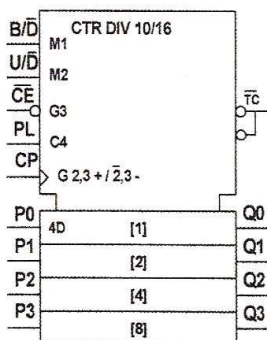


Figure 7

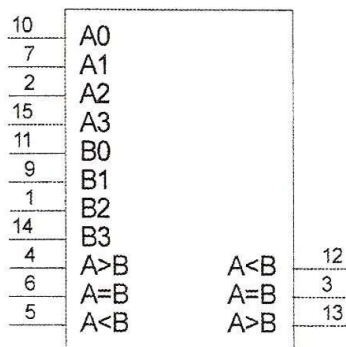
9. Documents constructeurs

9.1. Compteur / Décompteur synchrone décimal / binaire « 4029 »



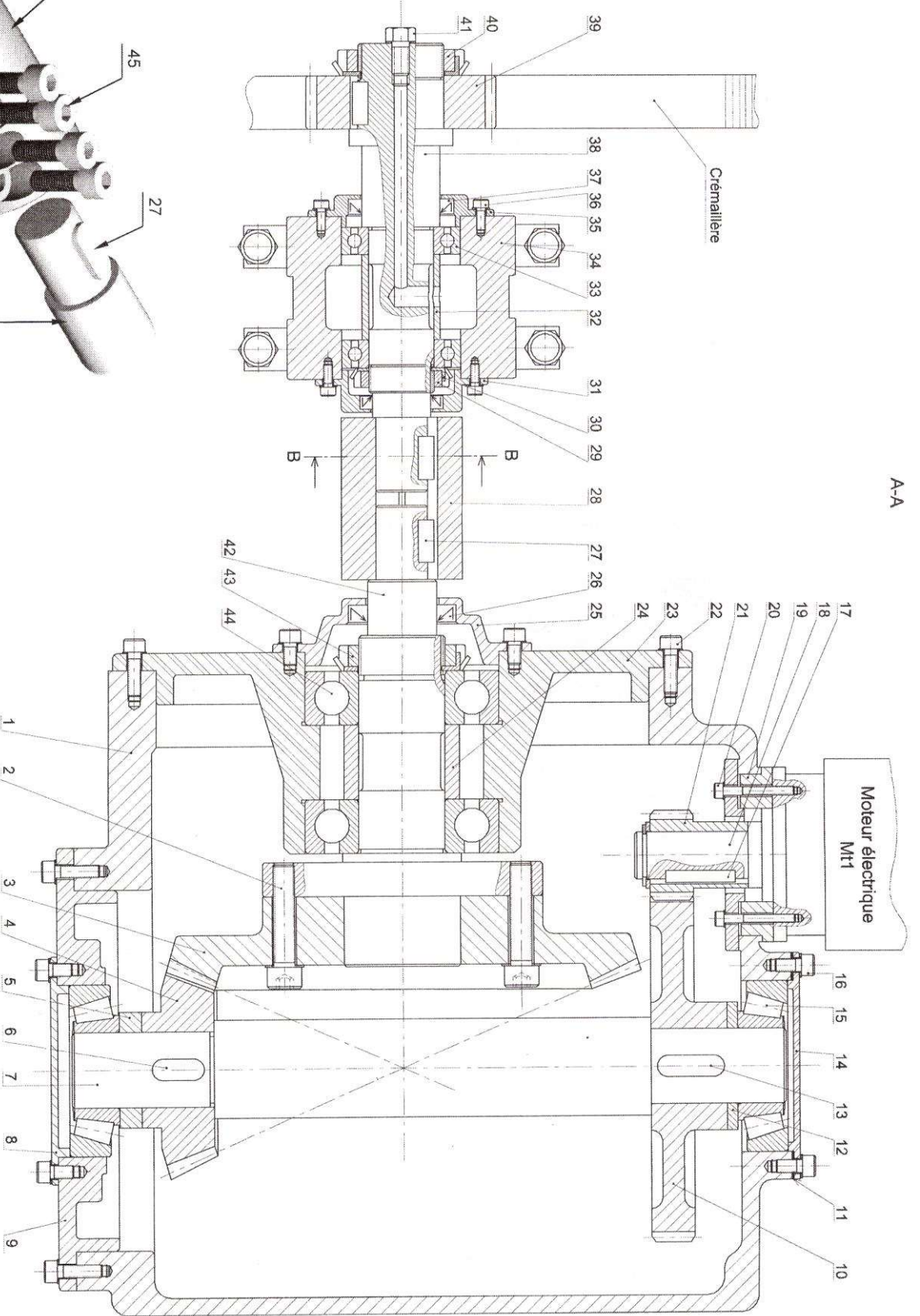
Désignation	Description
PL	Entrée de chargement parallèle asynchrone activée au niveau haut
CE	Entrée de validation activée au niveau bas
CP	Entrée d'horloge activée au front montant
P3,P2,P1,P0	Entrées des données parallèles
Q3,Q2,Q1,Q0	Sorties
TC	Sorties de report ou de retenue
U/D	1 logique : Compteur ; 0 logique : Décompteur
B/D	1 logique : Compteur - décompteur binaire 0 logique : Compteur - décompteur décimal

9.2. Comparateur binaire "4585"

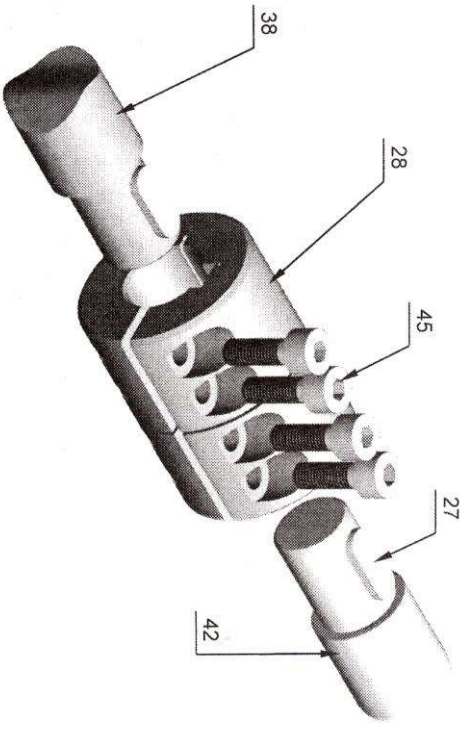
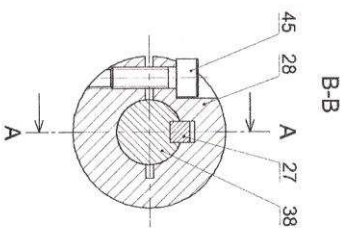


Entrées des nombres				Entrées de mise en cascade			Sorties		
A3, B3	A2, B2	A1, B1	A0, B0	A>B	A<B	A=B	A>B	A<B	A=B
A3 > B3	x	x	x	x	x	x	1	0	0
A3 < B3	x	x	x	x	x	x	0	1	0
A3 = B3	A2 > B2	x	x	x	x	x	1	0	0
A3 = B3	A2 < B2	x	x	x	x	x	0	1	0
A3 = B3	A2 = B2	A1 > B1	x	x	x	x	1	0	0
A3 = B3	A2 = B2	A1 < B1	x	x	x	x	0	1	0
A3 = B3	A2 = B2	A1 = B1	A0 > B0	x	x	x	1	0	0
A3 = B3	A2 = B2	A1 = B1	A0 < B0	x	x	x	0	1	0
A3 = B3	A2 = B2	A1 = B1	A0 = B0	1	0	0	1	0	0
A3 = B3	A2 = B2	A1 = B1	A0 = B0	0	1	0	0	1	0
A3 = B3	A2 = B2	A1 = B1	A0 = B0	0	0	1	0	0	1
A3 = B3	A2 = B2	A1 = B1	A0 = B0	x	x	1	0	0	1
A3 = B3	A2 = B2	A1 = B1	A0 = B0	1	1	0	0	0	0
A3 = B3	A2 = B2	A1 = B1	A0 = B0	0	0	0	1	1	0

A-A



Seules les pièces (27), (28), (38) et (45) sont représentées



Echelle: 1:2

SYSTEME AUTOMATIQUE DE STOCKAGE DE BATTERIES

Mécanisme de déplacement suivant l'axe "X"

D. T. page: 7/7