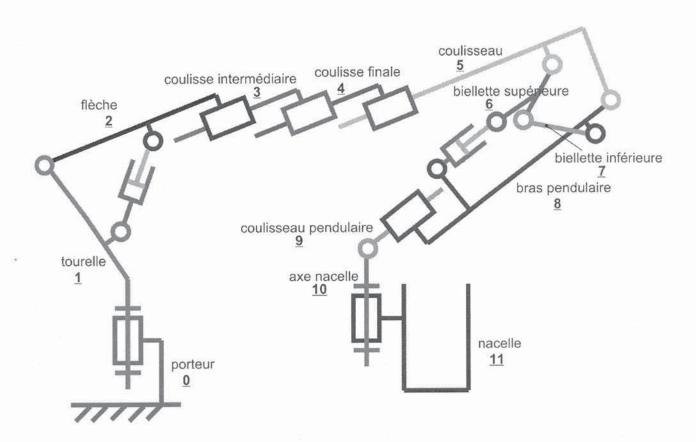
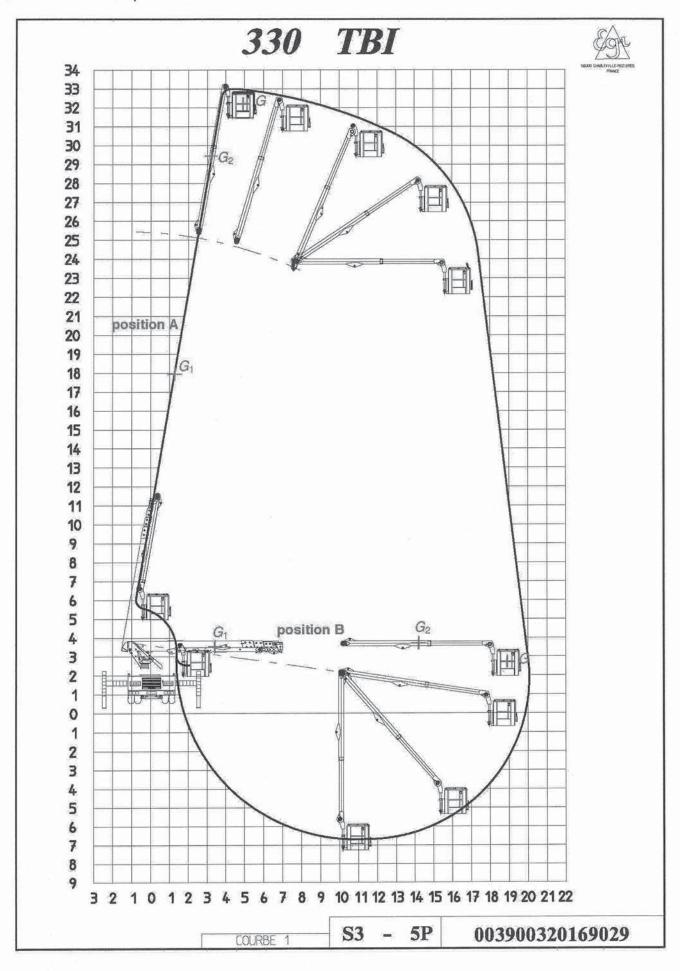
DOSSIER TECHNIQUE





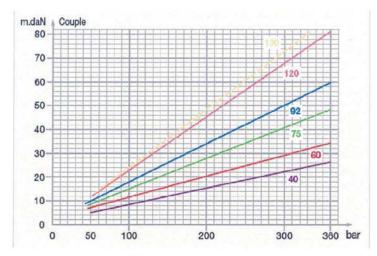


Pompes à cylindrée variable Hydo Leduc TXV

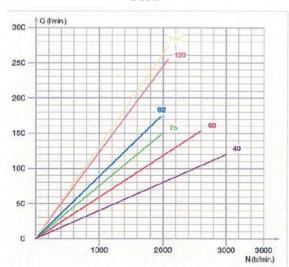
Caractéristiques principales

type de	pompe	sens de rotation	cylindrée ⁽¹⁾ maxi (cm³)	pression maxi de service (bar)	Pression maxi en pointe : 5% du temps (bar)	Pression maxi d'annulation (bar)	Couple à 300 bar (Nm)	Vitesse ^{ra} maxi (tr/min)
TXV 40	0512950 0512955	SH SIH	40	400	420	440	220	3000
TXV 60	0512500 0512505	SH SIH	60	400	420	440	295	2600
TXV 75	0512510 0512515	SH SIH	75	400	420	440	410	2000
TXV 92	0512520 0512525	SH	92	380	400	420	483	1900
TXV 120	0515700 0515705	SH	120	360	380	400	680	2100
TXV 130	0515300 0515515	SH	130	360	380	400	730	2100

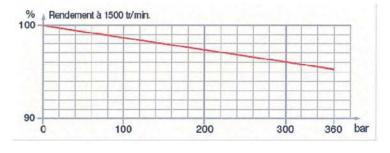
Couple absorbé à cylindrée maximum



Débit



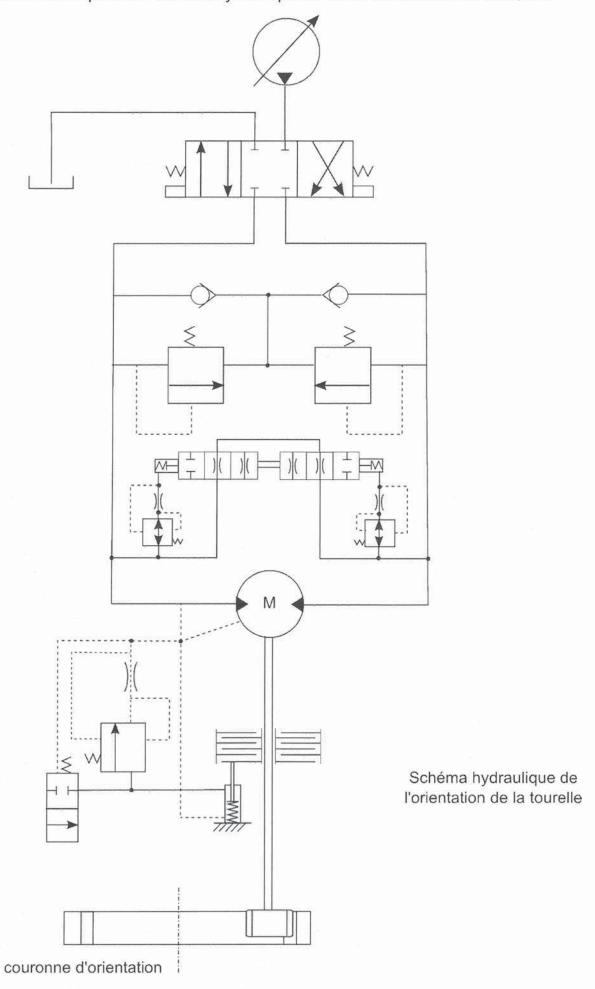
Rendement



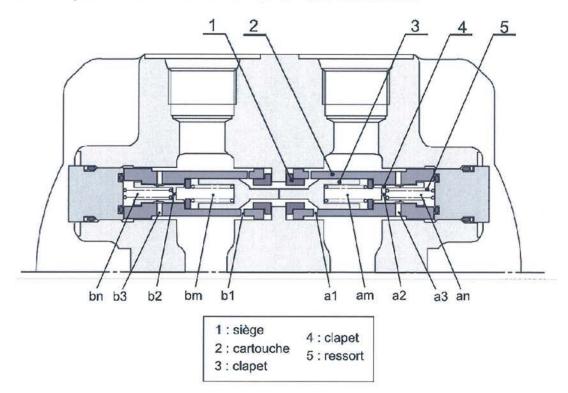


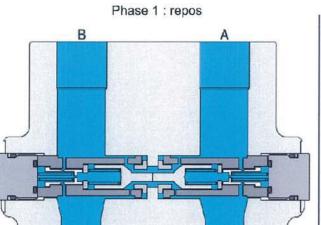
- (1) les pompes TXV peuvent être calées pour une cylindrée maximale plus faible
- (2) vitesse supérieure possible selon le débit demandé

Document Technique DT4 : schéma hydraulique du circuit d'orientation de la tourelle

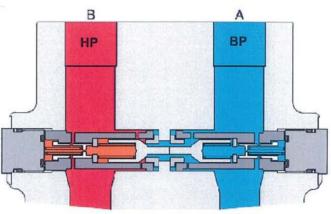


Document Technique DT5: fonctionnement de la valve anti rebond

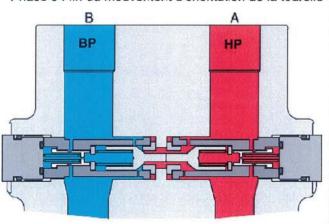




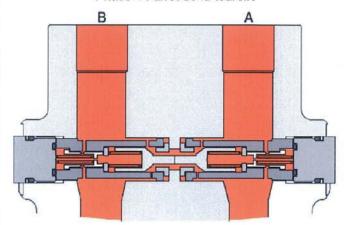
Phase 2 : mouvement d'orientation de la tourelle



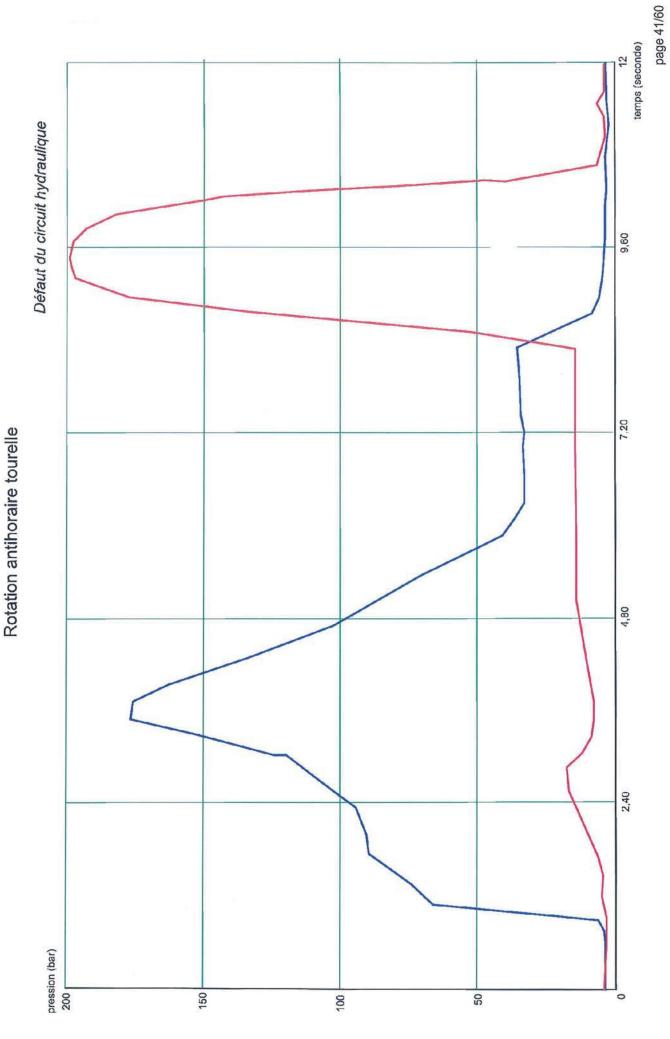
Phase 3 : fin du mouvement d'orientation de la tourelle



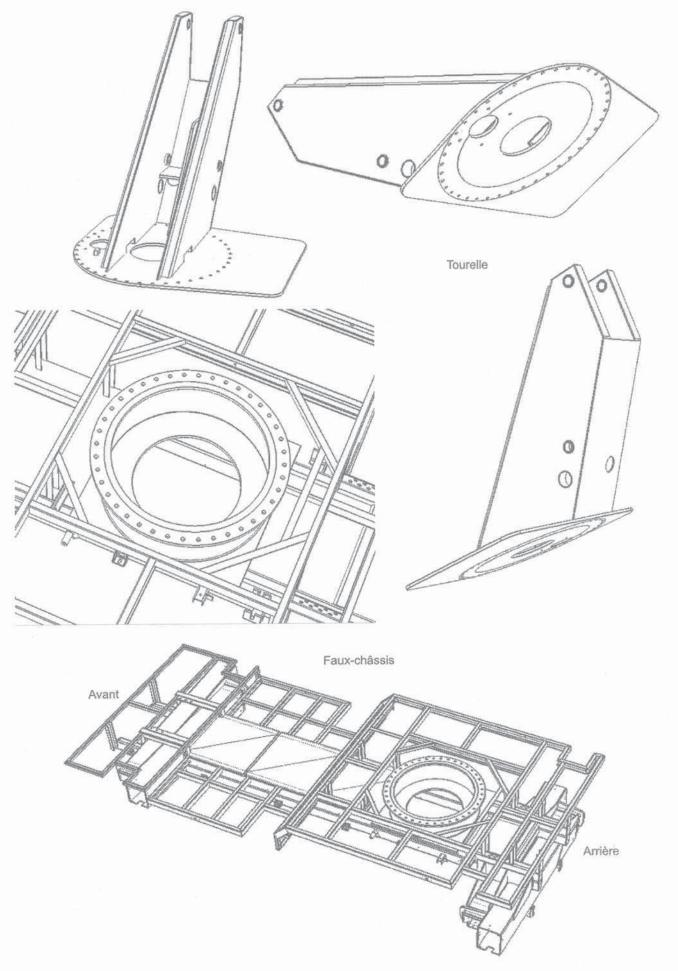
Phase 4 : arrêt de la tourelle

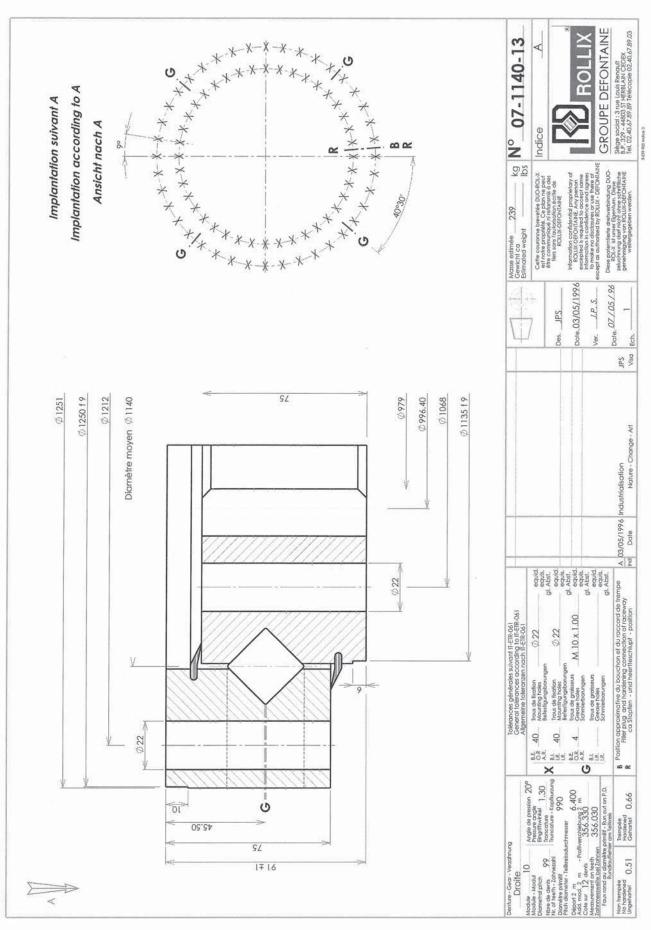


temps (seconde) Document Technique DT6: pressions dans les deux branches du circuit hydraulique d'orientation (sens horaire, sans défaut) Fonctionnement normal 9,60 Rotation horaire tourelle 4,80 2.40 pression (bar) 200 150 100 20



Document Technique DT8 : vues du faux châssis et de la tourelle

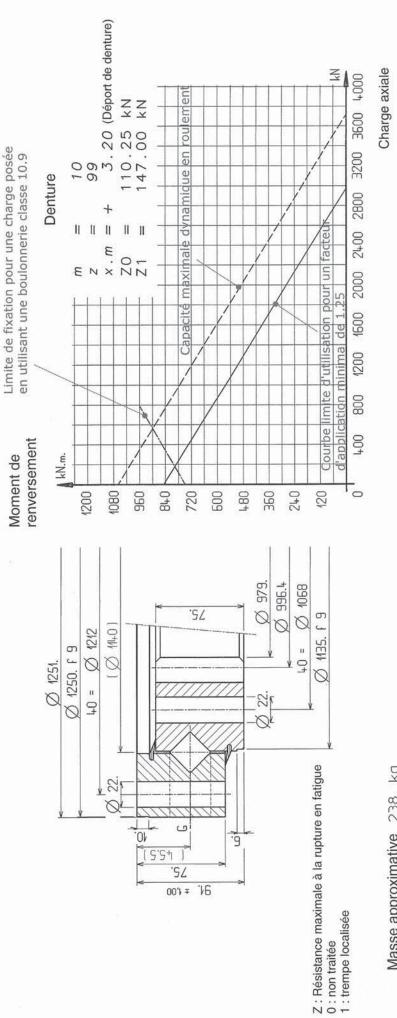




Document Technique DT9: couronne d'orientation Rollix

07-1140-13

Document Technique DT10: couronne d'orientation Rollix - courbe de capacité de charge

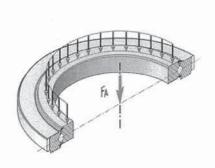


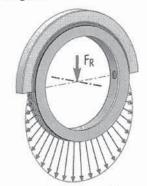
Masse approximative 238. kg

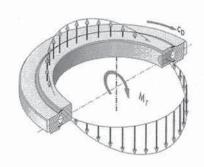
Définition des charges

La couronne d'orientation, assurant la liaison d'un élément mobile avec une embase fixe, doit posséder la capacité de transmettre les efforts du mobile vers l'embase. La définition convenable de la capacité adaptée nécessite la connaissance précise des efforts mis en jeu, réellement appliqués sur la couronne, incluant les effets dus aux masses et aux inerties des charges utiles et des structures. Il importe de distinguer les charges fixes et les charges variables ainsi que les effets dus aux charges dynamiques, ces deux dernières constituant les sollicitations en « fatigue ». La connaissance de la direction des efforts vis à vis de l'axe de la couronne d'orientation est nécessaire à l'établissement du torseur actif. On distingue donc :

• LES CHARGES AXIALES dont la direction est parallèle à l'axe de rotation de la couronne d'orientation. On nommera *FA* la résultante de ces charges.







- \bullet LES CHARGES RADIALES contenues dans les plans perpendiculaires à l'axe de rotation. On nommera FR la résultante de ces charges.
- LES MOMENTS DE RENVERSEMENT (basculement): dans des plans parallèles à l'axe de rotation. On nommera MT le moment résultant rapporté au plan contenant l'axe de rotation.
- LE COUPLE DE PIVOTEMENT CD commande la rotation de la couronne d'orientation.

Pour le calcul, la résultante des charges radiales FR est transposée en charge axiale équivalente à l'aide d'un facteur KR comme suit :

Pour les couronnes standards

Si FR/FA < 0.25 alors KR = 0.5

Si 0.25 < FR/FA < 1 alors KR = 1.5

Si FR/FA > 1 alors KR = 24

Pour les séries légères et bagues pleines, KR = 3,225

La charge équivalente Feq à utiliser pour le calcul s'obtient par la formule :

- Pour les couronnes horizontales : axe de rotation vertical $Feq = FA + KR \times FR$
- Pour les couronnes verticales : axe de rotation horizontal $Feq = FA + 1,2 \times KR \times FR$

Sélection de la couronne en fonction de sa capacité

La capacité de charge d'une couronne d'orientation est calculée selon ses performances en fonction :

- · de son enveloppe géométrique ;
- · de la nature des matériaux constituant les bagues ;
- · des traitements thermiques réalisés ;
- de la nature, du nombre et de la dimension des corps roulants ;
- des paramètres de contact des corps roulants.

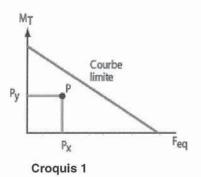
La courbe de capacité maximale admissible (courbe limite d'utilisation pour un facteur d'application minimal de 1,25) est tracée sur un graphique dont l'axe des abscisses porte la charge axiale équivalente et l'axe des ordonnées le moment de renversement. Par simplification, elle est représentée par une droite appelée « COURBE LIMITE ».

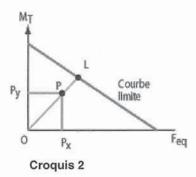
Le dimensionnement de la couronne s'effectue en comparant le point représentatif des chargements par rapport à cette courbe. Ce point appelé « point d'application » a pour coordonnées :

- sur l'axe horizontal : $Px = Feq \times KA \times KU \times KS$;
- sur l'axe vertical : $Py = MT \times KA \times KU \times KS$.

Dans notre cas, le constructeur donne KA = 1,5, KU = 1 et KS = 1.

Dans tous les cas, le point d'application P doit se trouver au-dessous de la courbe limite (Voir croquis 1 ci-dessous)





Durée de service

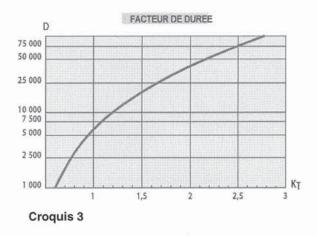
De nombreux facteurs extérieurs à la couronne exercent une influence très importante sur sa durée de service.

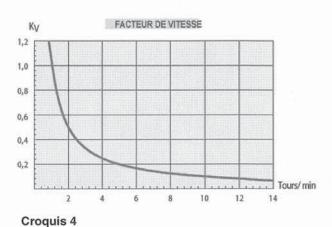
On peut citer entre autres :

- la qualité géométrique des supports ;
- · la déformation des structures sous les charges ;
- les conditions climatiques et l'environnement ;
- la qualité de la maintenance en service ;
- les conditions d'utilisation : l'exposition répétée à des chocs, des vibrations ou des mouvements brusques ou saccadés peut réduire notablement la durée prévue. (Voir croquis 2 ci-dessus)

Une estimation de la durée de service théorique pourra être obtenue en comparant la capacité utilisée par rapport à la limite : appelons KT le nombre KT = OL/OP.

Une estimation de la durée de service *D* (h), peut être obtenue en utilisant le graphique (voir croquis 3)



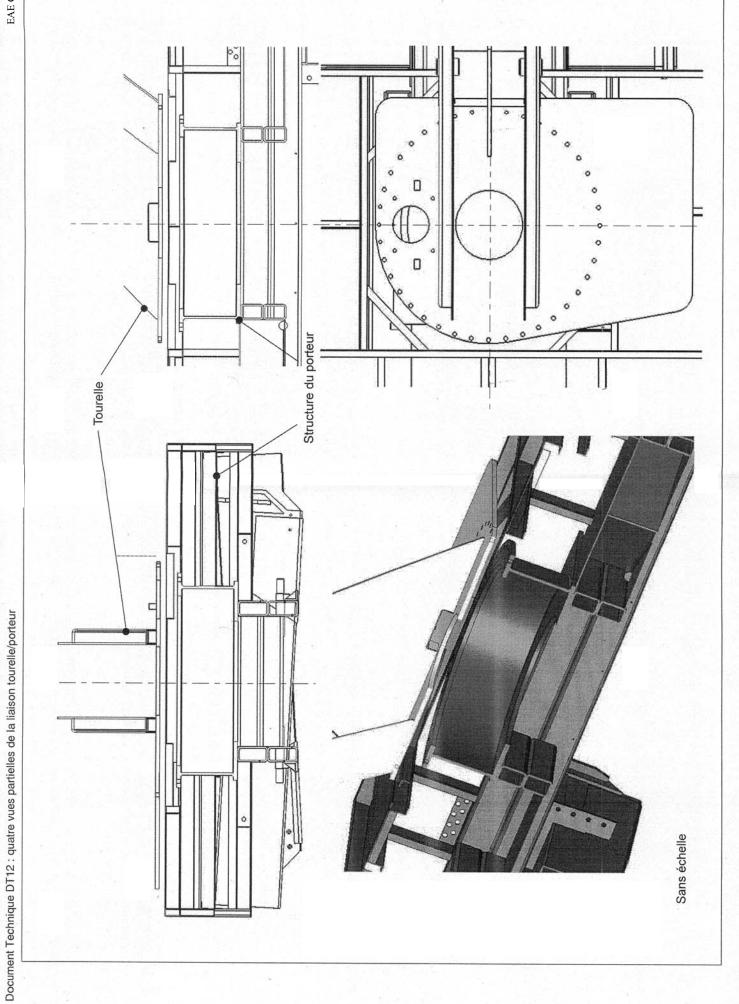


La durée de service D, estimée dans le graphique (voir croquis 4) est valable seulement pour les applications dont la vitesse de rotation est lente : 1 tour/minute. Lorsque la vitesse est différente, il faut multiplier la valeur obtenue par le facteur de vitesse KV selon le graphique (voir croquis 4).

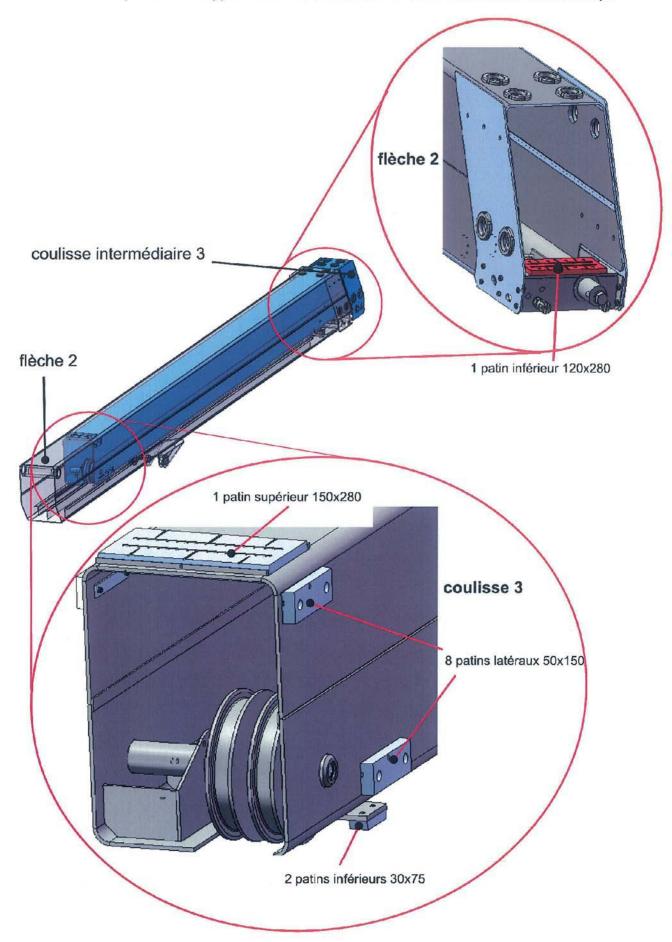
$$D(n) = KV \times D$$

Pour les applications dont les mouvements de rotation sont alternatifs, on prendra :

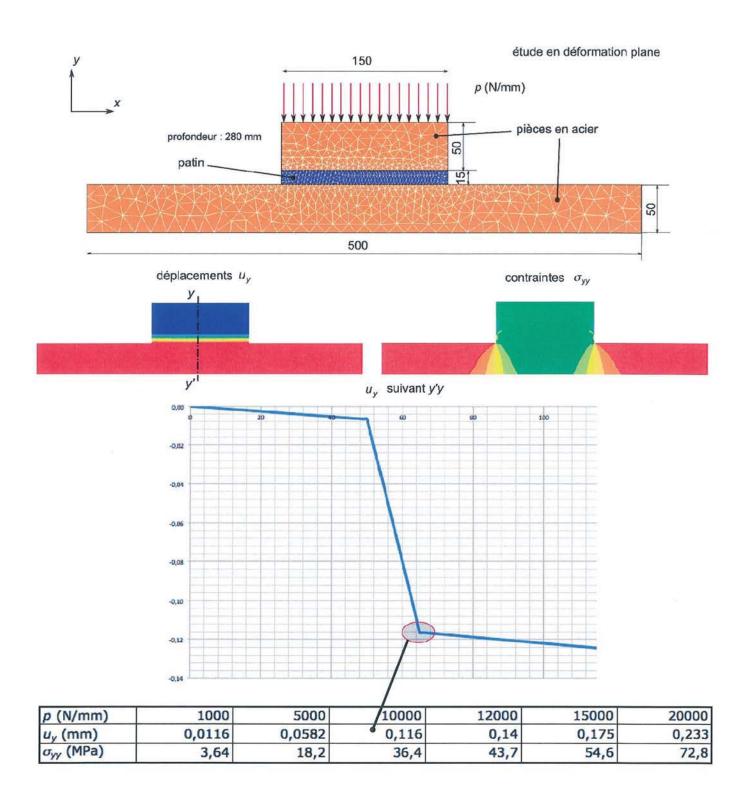
$$n_{moy} = 0.6 \times n_{r\ el}$$



Document Technique DT13 : hyperstaticité de la liaison entre les éléments du télescope



Document Technique DT14 : essai numérique de compression d'un patin en Ertalyte®

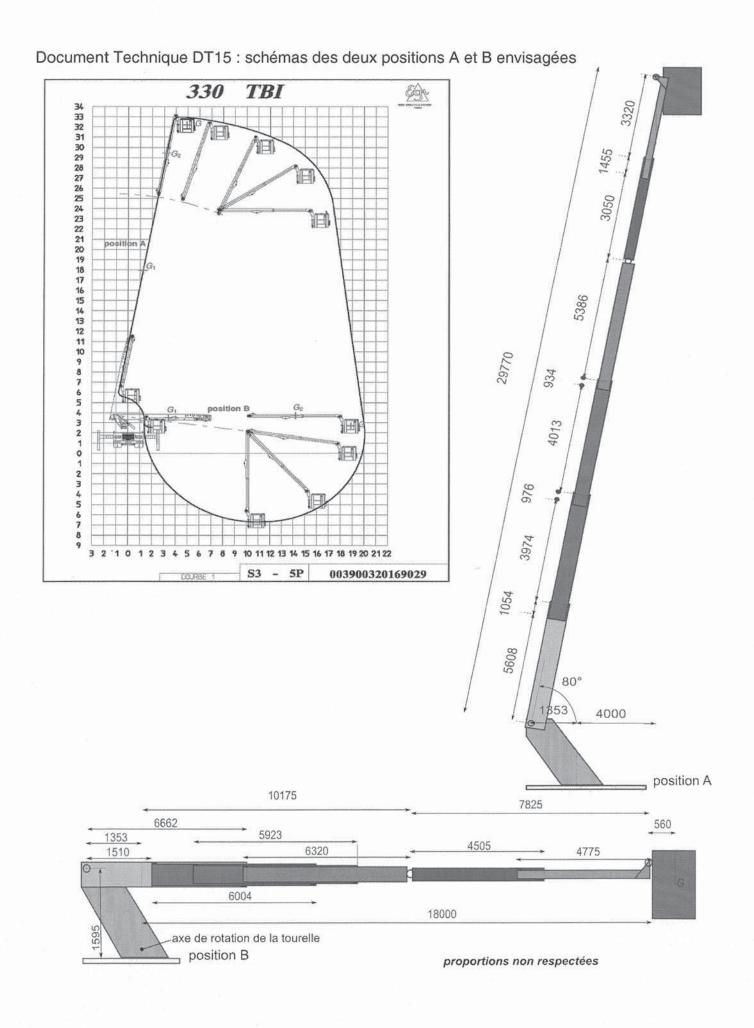


Caractéristiques utiles de l'ertalyte

Module d'élasticité : 3700 MPa Seuil d'écoulement plastique : 90 MPa

Facteur de frottement avec acier (à sec) : 0,25-0,35 Facteur de frottement avec acier (lubrifié) : 0,05-0,12

Point de fusion : 255°C



	Securions		7	e	Forme et matériau	acier	aluminium	verre/epoxy
200	aire A (mm²)	1,101840E+04	1,323820E+04	1,373570E+04	module d'Young E (MPa)	210000	80000	30000
0 0	inertie axiale / (mm ⁴)	5,288810E+08	8,016950E+08	8,332480E+08	masse volumique p (kg/m³)	7850	2750	2080
	constante de torsion J (mm ⁴)	5,683460E+08	1,249920E+09	1,504560E+09	résistance or (MPa)	069	300	300
	distance maxi dm (mm)	2,900000E+02	3,250000E+02 3,850000E+02	3,850000E+02	νΕίρ	5,17	62'3	3,80
	module axial $W = I/dm$	1,823728E+06	1,823728E+06 2,466754E+06	2,164281E+06				
Ε,	module central Z = J/dm	1,959814E+06	3,845908E+05	3,907948E+06				
	sections	1	2	3	sections	-	2	3
			Rigidité		acier		Rigidité	
		flexion				flexion		
	nombre phi_f_E	54,74	67,49	55,50	indice M1	0,432	0,443	0,435
		torsion		A COLUMN TO THE PARTY OF THE PA		torsion		
	nombre phi_t_E	29,41	44,81	50,11	indice M2	0,317	0,391	0,413
			Résistance				Résistance	
		HEXION		C		nexion	7200	1
	nombre pri T R	21,13	71,48	n n n	Indice M3	0,050	0,051	0,045
		rorsion	i c			torsion		
	nombre pni_t_K	10,0	68,85	8,61	Indice M4	0,033	0,043	0,042
					aluminium		Rigidité	
			1	/		flexion		
			1	/	indice M1	0,761	0,780	0,766
0.000			_	/	The second secon	torsion		
			I	-	indice M2	0,558	689'0	0,728
		٠		c			Résistance	
		J		>		flexion		
	**************************************				indice M3	0,081	0,083	0,073
		_	1			torsion		
		\	/	\	indice M4	0,054	0,070	0,068
	_	1	/	\	verre/epoxy		Rigidité	
	1					flexion		
					indice M1	0,616	0,631	0,620
						torsion		
					indice M2	0,452	799'0	0,589
							Résistance	
						flexion		
					indice M3	0,108	0,110	260'0
						torsion		
					indice M4	0,071	0,093	060'0

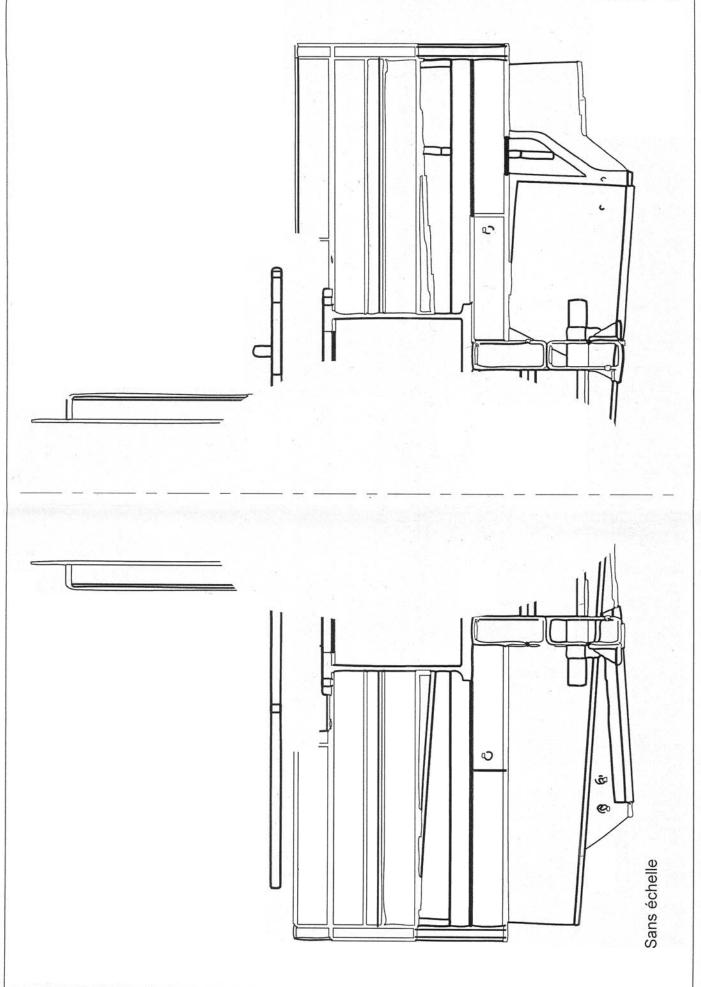
Document Technique DT16 : sections du bras télescopique

Document Technique DT17 : extraits de normes (NF E04-113, NF E04-016, NF E22-610)

	+ + +	1 0	+
Roues dentées cylindriques	Engrenage parallèle	Secteur denté	Engrenage conique
+	+ + +		+++
Crémaillère	Engrenage à roue tangente creuse	Roue à friction cylindrique	Transmission par friction
+	+ +	+ 4	
Came à action radiale	Transmission par courrole	Transmission par chaine	accouplement
		+	
Embrayage	Coupleur	Frein	

DOSSIER RÉPONSES



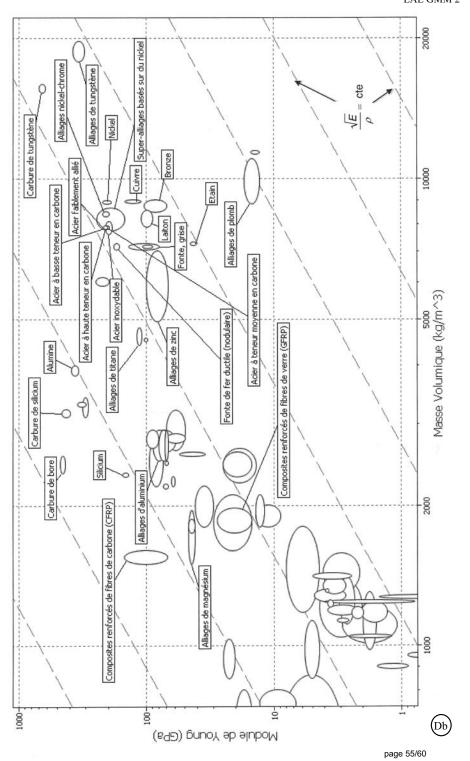


Document Réponse DR1

ш
œ
Ω
⋖
ပ
ш
핑
S
ş
7
۵
*
≡
失
ű
=
2
ш
Œ
ш

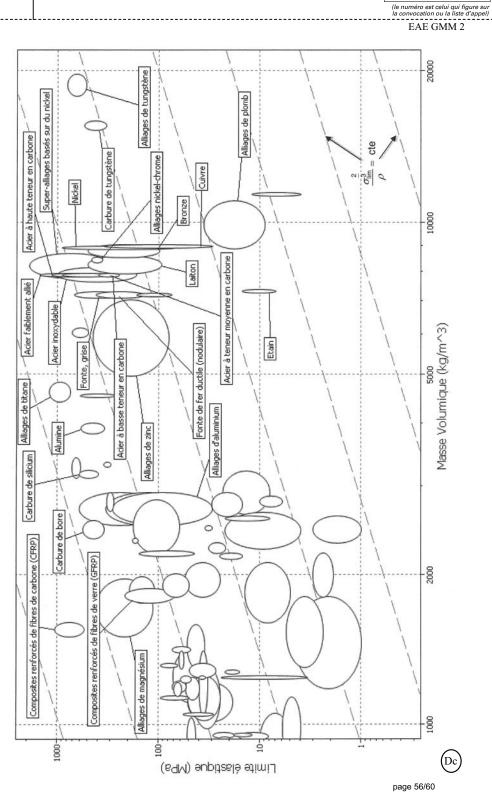
Académie :	Session:	
Concours:		
Spécialité/option :	Repère de l'é	oreuve :
Intitulé de l'épreuve :		
NOM:		
(en majuscules, suivi s'il y a lieu, du nom d'épouse) Prénoms :	N° du candidat	
		(le numéro est celui qui figure sur la convocation ou la liste d'appel)

EAE GMM 2

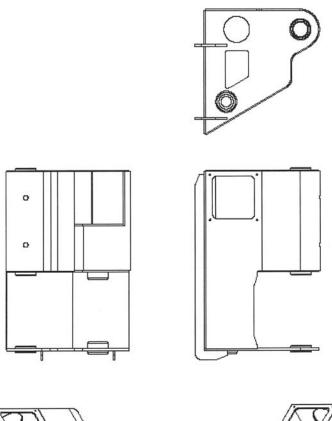


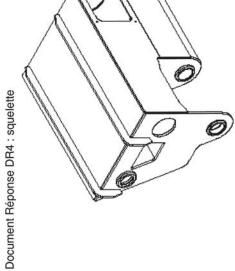
Document Réponse DR2

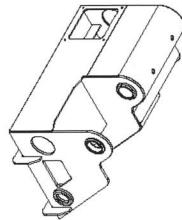
Académie :	Session:		
Concours :			
Spécialité/option :	·	Repère de l'épreuve :	
ntitulé de l'épreuve :	·		
NOM:			
en majuscules, suivi s'il y a lieu, du nom d'épouse) Prénoms :		- N° du candidat	



Académie :	Session :		
Concours:			
Spécialité/option :		Repère de l'ép	oreuve :
Intitulé de l'épreuve :			
NOM : (en majuscules, suivi s'il y a lieu, du nom d'épouse) Prénoms :		N° du candidat	(le numéro est celui qui figure sur la convocation ou la liste d'appel)
			EAE GMM 2







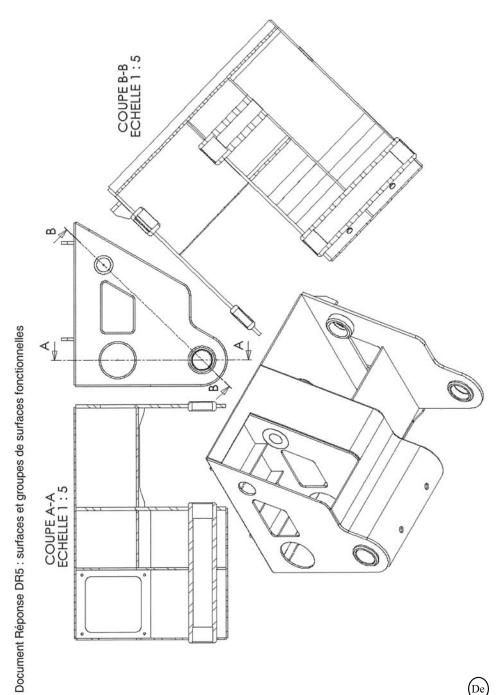
(Dd)

page 57/60

ш
Œ
Q
⋖
ပ
ш
ಶ
S
ž
7
2
ш
*
≡
失
_
z
ш
œ
ш
7

Académie :	Session:	
Concours:		
Spécialité/option :	Repère de l'épr	euve :
Intitulé de l'épreuve :		
NOM:		
(en majuscules, suivi s'il y a lieu, du nom d'épouse) Prénoms :	N° du candidat	
		(le numéro est celui qui figure sur la convocation ou la liste d'appel)

EAE GMM 2



De

page 58/60

ш
Œ
₹
C)
ŭ
5
~
<u>s</u>
z
⋖
Δ
ш
~
≂
失
щ.
Ξ
_
ш
~
۳
~

Académie :	Session:		
Concours:			
Spécialité/option :		Repère de l'ép	oreuve :
Intitulé de l'épreuve :			
NOM : (en majuscules, suivi s'il y a lieu, du nom d'épouse) Prénoms :			
Tollomo .		 N° du candidat 	
			(le numéro est celui qui figure sur la convocation ou la liste d'appel)

EAE GMM 2

De contact (état de surface, dureté...) Caractéristiques Intrinsèques (taille, forme, distance interne à un GS...) Surfaces qui participent au positionnement de l'élément étudié pour qu'il réalise au mieux la fonction pour laquelle il est destiné (dans l'ordre d'importance des degrés de liberté supprimés) Tertiaire Contrainte œ Secondaire Contrainte Œ Lexique : R = Repère des surfaces (Si) ou groupes de surfaces (GSi) fonctionnelles Unique ou primaire Contrainte H Analyse des contraintes et antériorités fonctionnelles de l'élément étudié Fonction technique assurée Surfaces ou groupes de surfaces fonctionnels Désignation

(Df)

page 59/60

Document Réponse DR6 : tableau d'analyse des contraintes préparatoire à la spécification des composants