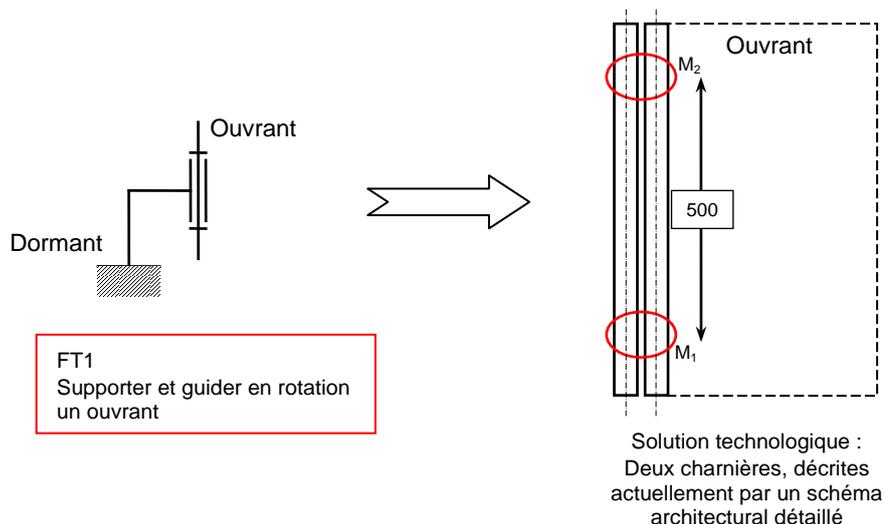


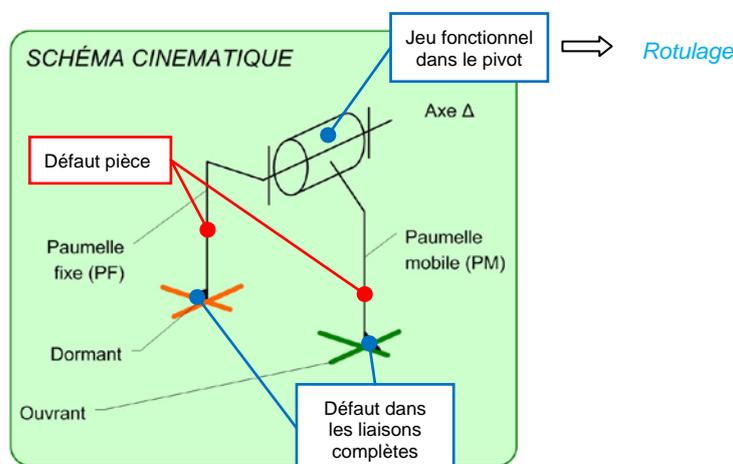
Tolérancement de la charnière

PROBLEME POSE

On revient dans un premier temps sur le problème technique à résoudre :



Pour chaque charnière, si on prend en compte les sources de défaut par rapport au schéma cinématique initial, on a :

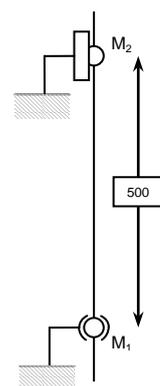


On peut déjà observer que si les défauts des pièces sont incontournables, les défauts dus aux jeux créent des contacts connus - si les efforts de liaison sont connus - ou permettent des réglages, dans le cas des liaisons complètes lors du serrage. On exploitera ces éléments plus loin.

En imposant à ce stade d'étude d'avoir un rotulage suffisant dans les liaisons constituées par chaque charnière, on arrive au schéma ci-contre très classique - pour lequel la liaison rotule a été choisie arbitrairement en M_1 :

Il résulte donc que, par rapport aux deux conditions fonctionnelles imposées, pour la liaison à créer :

- tout rotulage des charnières, dû aux jeux internes ne crée pas de difficulté fonctionnelle ;
- tout défaut radial, dû aux mêmes jeux internes, aura une incidence directe, et donc est à limiter.

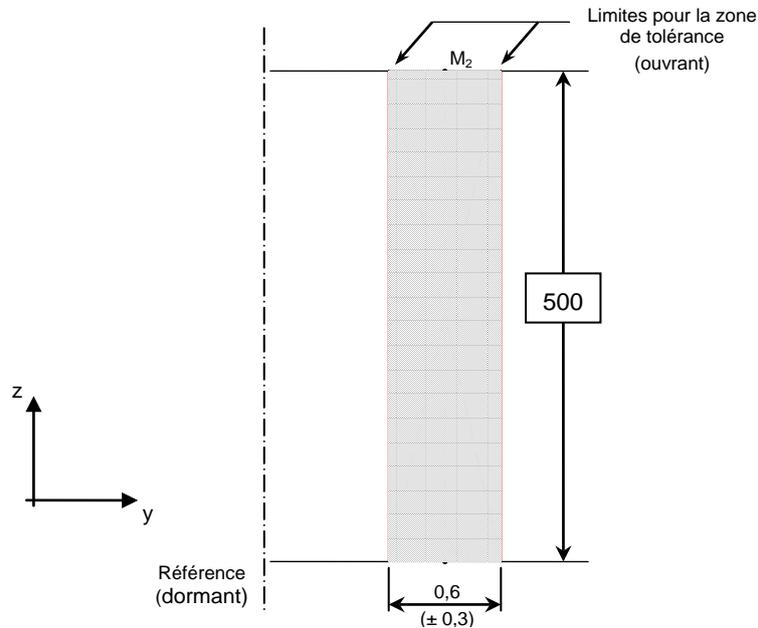


DEFINITION DES CONDITIONS FONCTIONNELLES AU NIVEAU DE CHAQUE CHARNIERE

Dans ce qui suit, on ne s'intéresse pas aux valeurs nominales. On ne considère que la dispersion.

Prenons pour exemple la condition $2 \pm 0,3$.

Sa traduction graphique simplifiée sera vue ainsi :

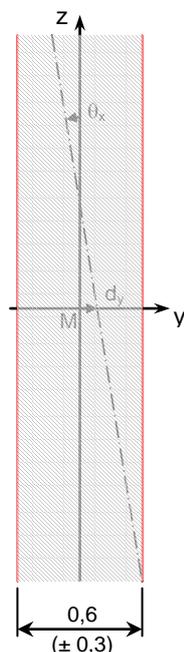


Pour les deux positions limite de la rainure de l'ouvrant, les conditions fonctionnelles imposent donc :

- un défaut de position maximal $dy_{\text{maxi}} = \pm 0,3$ pour un défaut d'orientation minimal $\theta_x = 0$;
- un défaut de position minimal $dy = 0$ pour un défaut d'orientation maximal

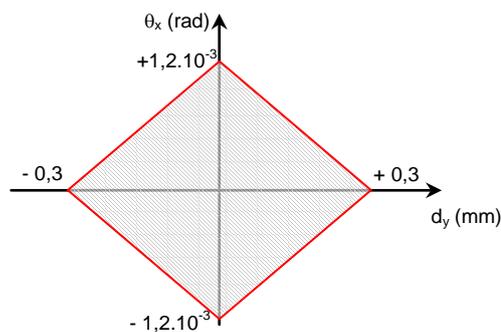
$$\theta_{x \text{ maxi}} = \pm \frac{0,6}{500} = \pm 1,2 \cdot 10^{-3} \text{ rad ;}$$

Toute autre combinaison est possible, par exemple :

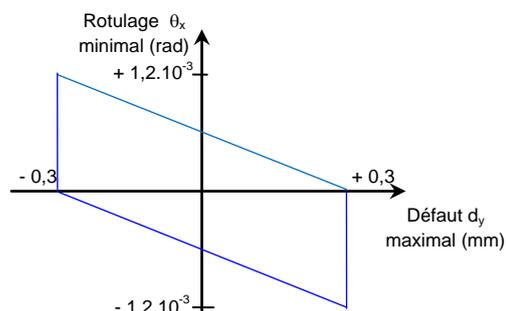
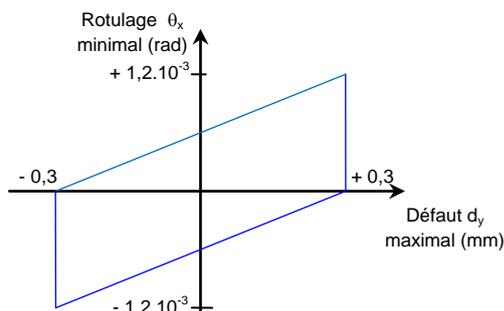


$$\text{soit } d_y + \frac{500}{2} \theta_x = 0,3$$

, ce qui permet une représentation graphique de la condition fonctionnelle au point M pour la liaison dormant - ouvrant :



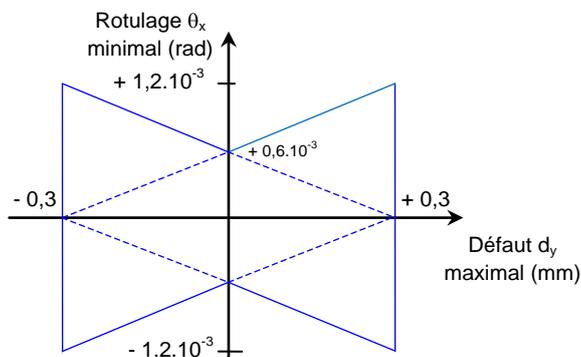
Il en résulte deux conditions à réaliser pour les charnières :



Charnière basse (condition en M1)

Charnière haute (condition en M2)

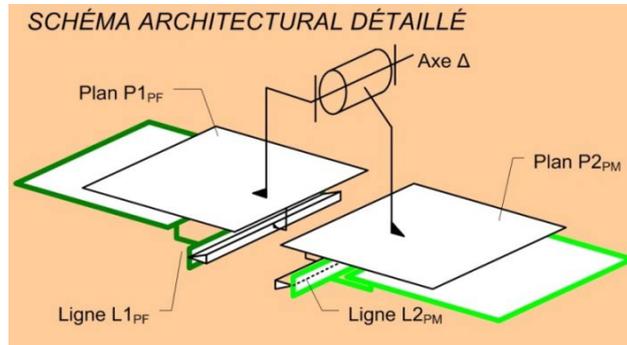
Comme une charnière doit pouvoir indifféremment s'installer en position haute ou basse, on se fixe donc comme objectif de vérifier la réunion des deux domaines, soit en chaque point M_i :



Pour simplifier, on cherchera donc à garantir pour une charnière un défaut $d_y \text{ maxi} = \pm 0,3 \text{ mm}$ et un rotulage $\theta_x \text{ mini} = \pm 1,2.10^{-3} \text{ rad}$.

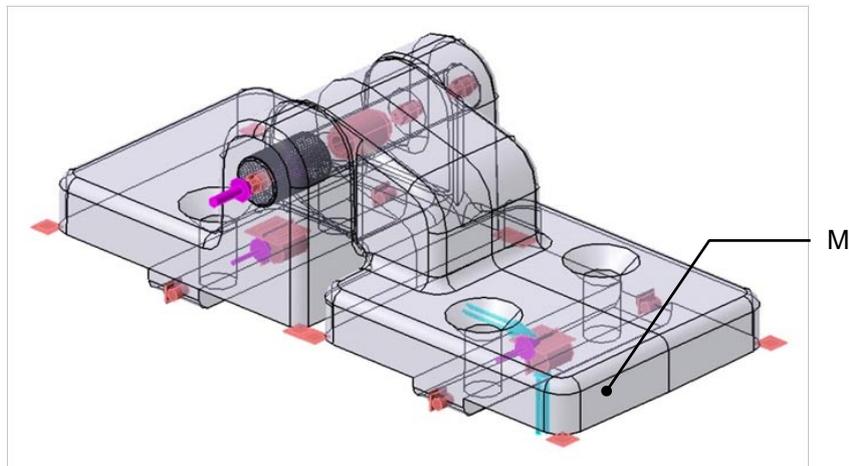
CONSTRUCTION D'UN MODELE D'ETUDE DU TOLERANCEMENT A L'AIDE DU LOGICIEL MECAMASTER

A son dernier niveau, le FAST a permis d'identifier les liaisons élémentaires à réaliser :

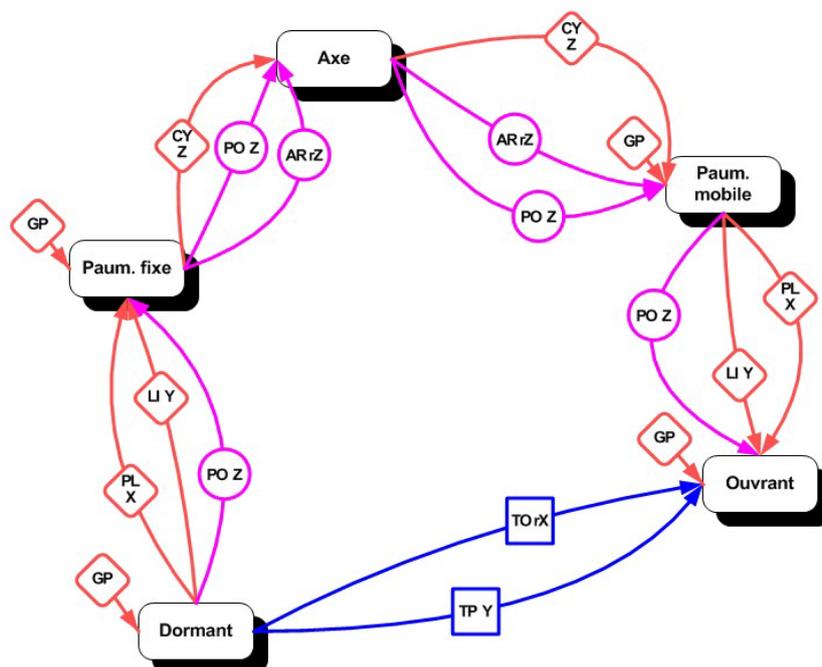


Le modèle d'étude sera construit à partir de cette description.

Pour mieux situer les liaisons, le modèle est bâti sur la définition CAO, mais à ce stade de l'étude, on pourrait parfaitement s'appuyer sur un squelette :



ce qui correspond à :

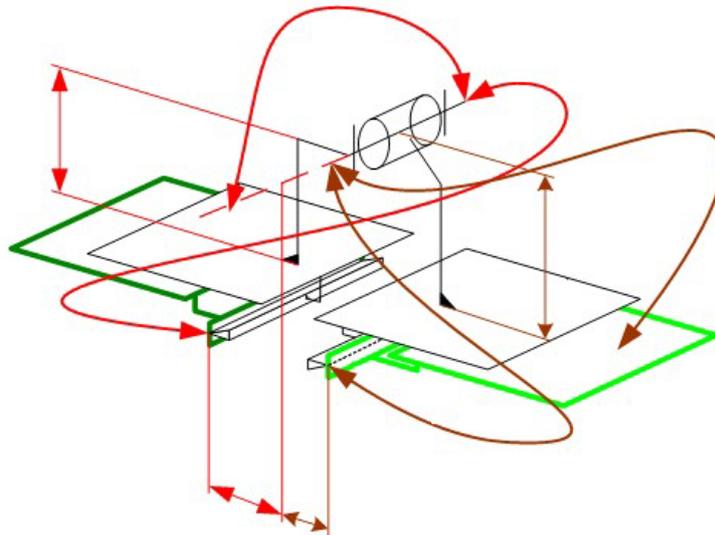


Notons que :

- toutes les liaisons du schéma architectural détaillé sont représentées. Le logiciel permet d'utiliser des fonctions de contact bien adaptées au problème (contact plan - plan PL, contact plan - ligne LI, contact cylindre - cylindre CY) ;
- l'axe a été ajouté, avec ses liaisons aux deux paumelles ;
- certaines liaisons ont été rajoutées (liaison ponctuelle et liaison arrêt en rotation, qui n'est pas normalisée), afin de supprimer des mobilités qui pourraient empêcher le calcul ultérieurement, suivant l'exploitation envisagée ;
- les points caractéristiques du modèle de calcul sont construits dans un même plan.

L'objectif étant de vérifier les valeurs de défaut d_y et θ_z , deux « capteurs » sont créés entre les pièces **Ouvrant** et **Dormant**, au point correspondant à M_i .

Enfin, l'étude de spécification avait fait apparaître certaines contraintes géométriques et dimensionnelles propres aux pièces (en rouge ou marron, sur le schéma suivant).



Ici on les a introduits donc dans des **groupes**  associés au modèle.

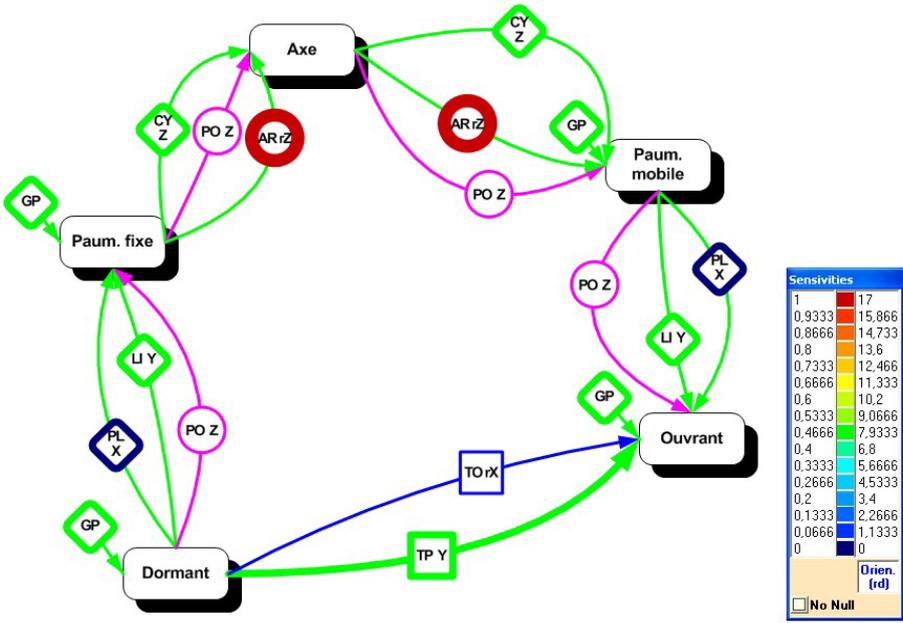
Les spécifications connues du dormant et de l'ouvrant sont indiquées de la même façon.

Cas du défaut linéaire d_y

Dans un premier temps, on ne fait aucune distinction sur les types de défaut (liaison ou pièce).

L'exploitation du modèle de calcul montre évidemment ici que les liaisons interviennent à l'identique (l'influence est de 1 - voir aussi tableau page suivante -, et on aboutirait à la même chose en construisant une chaîne de cotes)¹:

¹ On rappelle que les ponctuelles et arrêts en rotation sont hors étude.



On choisit alors des valeurs de tolérances :

- un jeu dans profilé - paumelle de $0,2 \pm 0,2$ (l'IT de la rainure est déjà de 0,3);
- un ajustement H9e9 pour la liaison pivot, dans la liaison axe - paumelle mobile ;
- pour les paumelles, des tolérances de 0,12 pour les positions (qualité ~ 11) et de 0,06 (qualité ~ 9) pour le parallélisme.

Un deuxième calcul permet de calculer la valeur de la condition fonctionnelle :

Pour la tolérance :
 *** DONNEE numero 13 ***
 Tolérance de type TOLERANCE EN POSITIO
 entre dormant
 et ouvrant
 Nom de la tol. en position .
 Point de détermination -10.628 63.914 -.098
 Direction de la tolérance .. .000 1.000 .000
 Précisions des appuis. . . 0.1 0.1

(Unité de LONGUEUR: celle choisie, Unité d'ANGLE: le RADIAN)

Valeur de la tolérance résultante:

ATTENTION ! Calcul réalisé pour des valeurs de tolérances indépendantes.

Noms	Pieces	Tolerance	Influence	Contribu
PL X	dormant	.000	x	.000 = .000
	paum. fixe	.000	x	.000 = .000
	dormant	.000	x	.075000 = .000
	paum. fixe	.000	x	.000 = .000

excentration "+"	.. interface ..	.100000	x	1.000 = .100000
LI Y	G dormant	.000	x	1.000 = .000
	paum. fixe	.000	x	.000 = .000
	G dormant	.000	x	1.000 = .100000
	paum. fixe	.100000	x	.000 = 14.6%
CY XY	G paum. fixe	.000	x	1.000 = .000
	axe	.000	x	.000 = .000
	G paum. fixe	.000	x	1.000 = .000
	axe	.000	x	.000 = .000
AE rZ	paum. fixe	.000	x	17.000 = .000
	axe	.000	x	.000 = .000
excentration "+"	.. interface ..	.025000	x	1.000 = .025000
CY XY	axe	.000	x	1.000 = .000
	G paum. mobile	.000	x	.000 = .000
	axe	.000	x	1.000 = .015000
	G paum. mobile	.015000	x	.000 = 2.2%
AE rZ	axe	.000	x	17.000 = .000
	paum. mobile	.000	x	.000 = .000
PL X	paum. mobile	.000	x	.000 = .000
	ouvrant	.000	x	.000 = .000
	paum. mobile	.000	x	.076163 = .000
	ouvrant	.000	x	.000 = .000
excentration "+"	.. interface ..	.100000	x	1.000 = .100000
LI Y	paum. mobile	.000	x	1.000 = .000
	G ouvrant	.000	x	.000 = .000
	paum. mobile	.000	x	1.000 = .100000
	G ouvrant	.100000	x	.000 = 14.6%
TP Y	dormant	.100000	x	1.000 = .200000
	ouvrant	.100000	x	.000 = 29.2%
	paum. fixe	.030000	x	1.000 = .030000
				.000 = 4.4%
GE Y Tol. paumelle fixe	paum. fixe	.030000	x	1.000 = .030000
				.000 = 4.4%
	paum. mobile	.030000	x	1.000 = .030000
				.000 = 4.4%
GE Y Tol. paumelle mobile	paum. mobile	.030000	x	1.000 = .030000
				.000 = 4.4%
	dormant	.074125	x	1.000 = .074125
				.000 = 10.8%
GE Y Tolérance dormant	dormant	.000875	x	1.000000 = .000875
				.000 = .1%
	ouvrant	.074125	x	1.000 = .074125
				.000 = 10.8%
GE Y Tolérance ouvrant	ouvrant	.000875	x	1.000 = .000875
				.000 = .1%

Excentration "+"	résultante	Valeur de l'excent. "+"		
		.225000		
Calcul ARITHMETIQUE (infl non nulles)		Valeur de la tolérance = .685000		
< Pour les liaisons	< Part due aux défauts des pieces	.470000		
< exclusivement en position	< Part due aux interfaces	.215000		

valeur associée à l'indétermination des contacts dans les jeux

Valeur de la tolérance résultante:

ATTENTION ! Calcul statistique pour données statist. indépendantes (Gauss)
 ----- N'utiliser les valeurs avec !!! qu'en connaissance de causes.

Valeur de la tolérance: 1 des 9 valeurs.	Probabilité d'obtention des tolérances fixées
0.9544	0.9973 0.9999
Probabilité d'obtention 0.9544	.209290 .139527111 .104645111
souhaitée de la 0.9973	.313935 .209290 .156967111
tolérance résultante 0.9999	.418580 .279053 .209290
Excentration "+"	résultante
	Valeur de l'excent. "+"
	.225000
Calcul STATISTIQUE.	Valeur courante de la tolérance = .209290

Au pire cas, le défaut de position vaut $\pm (0,225 \pm 0,685)$ mm, ce qui est très éloigné de la condition imposée. Du fait de la simplicité de ce problème et au vu des valeurs des tolérances des profilés, le résultat était prévisible !

On peut diminuer l'incertitude en réalisant un réglage au montage, lors du serrage des paumelles sur les profilés (dans le logiciel, on réalise un traitement particulier pour les défauts des contacts plan - ligne). On obtient cette fois $\pm ((0,025 + 0,4) \pm 0,485)$ - le 0,4 étant associé au réglage maximal possible - et on constate bien sûr que la valeur est encore trop grande :

	ouvrant	.074125	x	1.000	=	.074125	
GR Y Tolérance ouvrant						trn	15.3%
	ouvrant	.000875	x	1.000	=	.000875	
						ori	.2%
=====							
Excentration "+-" resultante		Valeur de l'excent. "+-"					.425000
Calcul ARITHMETIQUE (infl non nulles)		Valeur de la tolerance					.485000
/ Pour les liaisons \	/ Part due aux defauts des pieces						.470000
\ exclusivement en position /	\ Part due aux interfaces						.015000
Valeur de la tolerance resultante:							
ATTENTION ! Calcul statistique pour donnees statist. independantes (Gauss) N'utiliser les valeurs avec !!! qu'en connaissance de causes.							

Valeur de la tolerance:	Probabilite d'obtention des tolerances fixees						
1 des 9 valeurs.	0.9544	0.9973	0.9999				
Probabilite d'obtention	0.9544	.183854	.122569!!!	.091927!!!			
souhaitee de la	0.9973	.275781	.183854	.137891!!!			
tolerance resultante	0.9999	.367708	.245139	.183854			

Excentration "+-" resultante		Valeur de l'excent. "+-"					.425000
Calcul STATISTIQUE.		Valeur courante de la tolerance					.183854

Cependant, compte tenu du nombre de maillons de la chaîne de cote 3D sur laquelle on travaille, on peut aussi exploiter le résultat statistique². On constate alors qu'avec $\pm ((0,025 + 0,4) \pm 0,183)$ le défaut devient acceptable, sous réserve d'envisager un réglage au montage.

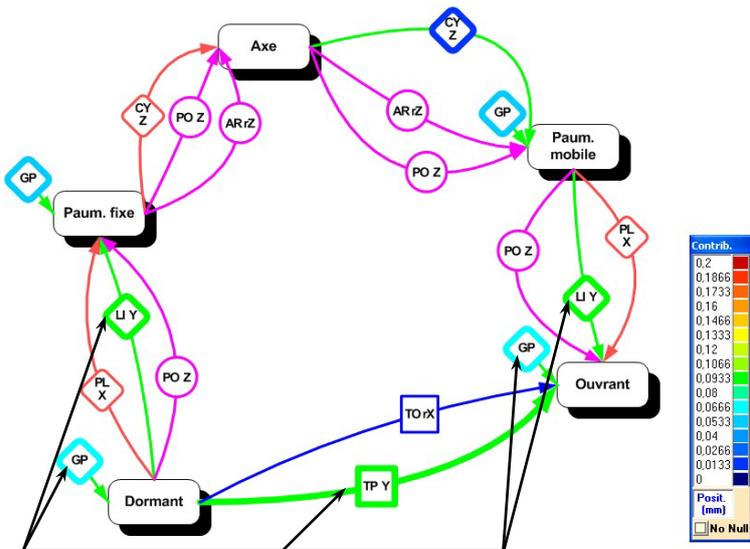
Sinon, sans réglage, avec $\pm (0,225 \pm 0,209)$ le calcul statistique nous amène au-dessus de la limite de $\pm 0,3$.

Finalement, pour que la condition puisse être vérifiée, il faut un réglage au montage et l'acceptation du calcul statistique pour notre cas³.

Pour orienter la conduite à tenir pour le tolérancement, on pourrait utiliser la représentation graphique des contributions, et chercher à réduire la part importante due aux pièces ($\pm 0,47$).

² Par défaut, la valeur est donnée en calcul quadratique $6\sigma - 6\sigma$.

³ Le logiciel permet facilement de poursuivre cette exploitation statistique par une simulation des combinaisons (méthode de Monte-Carlo).



Mais on visualise bien que le problème vient des profilés, et la condition $\pm 0,3$ est trop sévère ...

Cas du défaut angulaire θ_z

On peut conduire un premier calcul avec les valeurs précédentes :

ouvrant	.074125	x	.000	=	.000
GR Y Tolérance ouvrant				trn	.0%
ouvrant	.000875	x	.057143	=	.000050
				ori	.3%
=====					
Excentration "+-" resultante	Valeur de l'excent. "+-" .014554				
	Deg: .833858d				
Calcul ARITHMETIQUE (infl non nulles)	Val. de la tol. (radians) = .018898				
	Deg: 1.083d				
/ Pour les liaisons \	/ Part due aux défauts des pieces	= .005594			
\ exclusivement en position /	\ Part due aux interfaces	= .013304			
Valeur de la tolérance resultante:					
ATTENTION ! Calcul statistique pour données statist. independantes (Gauss)					
----- N'utiliser les valeurs avec !!! qu'en connaissance de causes.					
Valeur de la tolérance:	Probabilité d'obtention des tolérances fixes:				
1 des 9 valeurs.	0.9544	0.9973	0.9999		
Probabilité d'obtention	0.9544	.006555	.004370!!!	.003277!!!	
souhaitée de la	0.9973	.009832	.006555	.004916!!!	
tolérance resultante	0.9999	.013110	.008740	.006555	

Excentration "+-" resultante	Valeur de l'excent. "+-" .014554				
	Deg: .833858d				
Calcul STATISTIQUE.	Valeur courante de la tolérance = .006555				
	Deg: .375561d				

On obtient un défaut d'orientation au pire cas $\theta_x = \pm (14.10^{-3} \pm 19.10^{-3})$ rad.

En fait, il faut examiner les résultats avec plus d'attention car on n'a pas distingué le jeu de la liaison pivot, qui produit le rotulage qu'on souhaite, et les défauts des autres liaisons qui peuvent, dans un cas défavorable, compenser ce rotulage.

Il faut isoler la contribution du rotulage :

=====					
excentration "+-"	interface	.025000	x	.125000	.003125

CY XY	axe	.000	\		
	G paum. mobile	.000	/	.000	= .000
					trn .0%
	axe	.000	\		
	G paum. mobile	.015000	x	.125000	= .001875
		.000	/		ori 6.8%
=====					

On voit donc que sans précaution de montage, le faible rotulage $\pm (3,1.10^{-3} \pm 1,8.10^{-3})$ est très nettement insuffisant pour contenir les défauts possibles $\pm (11,4.10^{-3} \pm 16,9.10^{-3})$ (même en calcul statistique).

Il faut donc identifier la possibilité de réglage. On peut procéder comme pour dy :

ouvrant	.074125	x	.000	=	.000
GR V Tolérance ouvrant				trn	.0%
ouvrant	.000875	x	.057143	=	.000050
				ori	.7%

Excentration "+-" resultante	Valeur de l'excent. "+-"				.025982
				Deg:	1.489d
Calcul ARITHMETIQUE (infl non nulles)	Val. de la tol. (radians)			=	.007469
				Deg:	.427938d
/ Pour les liaisons	\	/ Part due aux défauts des pieces	=	.005594	
\ exclusivement en position /	\	Part due aux interfaces	=	.001875	
Valeur de la tolerance resultante:					
ATTENTION ! Calcul statistique pour donnees statist. independantes (Gauss)					
N'utiliser les valeurs avec !!! qu'en connaissance de causes.					
Valeur de la tolerance:	Probabilite d'obtention des tolerances fixees				
1 des 9 valeurs.	0.9544	0.9973	0.9999		
Probabilite d'obtention	0.9544	.003211	.002141!!!	.001606!!!	
souhaitee de la	0.9973	.004817	.003211	.002408!!!	
tolerance resultante	0.9999	.006422	.004282	.003211	

Excentration "+-" resultante	Valeur de l'excent. "+-"				.025982
				Deg:	1.489d
Calcul STATISTIQUE.	Valeur courante de la tolerance			=	.003211
				Deg:	.183991d

Tient compte de l'incertitude des contacts pour la liaison

Contribution de la liaison pivot seule

On obtient un défaut d'orientation $\pm (22,8.10^{-3} \pm 5,5.10^{-3})$ - le $22,8.10^{-3}$ étant associé au réglage maximal possible, absorbable par le jeu des liaisons profilés - paumelles - (le minimum étant nul).

La compensation des défauts pièce devient possible, et le rotulage minimal est alors atteint puisque $1,3.10^{-3} > 1,2.10^{-3}$ rad.

En calcul arithmétique, on peut bien sûr imaginer des cas où le réglage n'est pas suffisant pour compenser le défaut $\pm 5,5.10^{-3}$. Deux solutions sont envisageables :

- Créer un réglage minimum toujours suffisant : Il suffit pour cela de modifier la largeur de la languette pour avoir un jeu minimal toujours suffisant (par exemple avec $5^{-0,18}$);
- Réduire le défaut $\pm 5,5.10^{-3}$, en diminuant la tolérance de parallélisme dont la contribution s'avère élevée. Avec un parallélisme de 0,02 pour les deux paumelles, on obtient $\pm 1,9.10^{-3}$ (et même $\pm 0,9.10^{-3}$ en calcul statistique), ce qui est convenable.

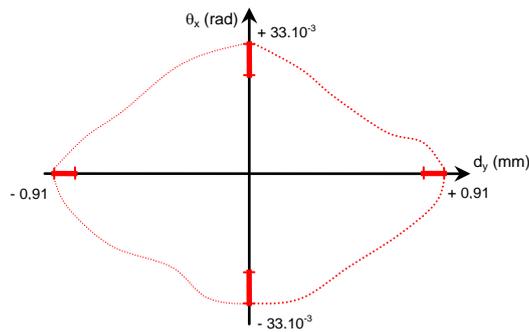
On pourrait aussi augmenter le jeu minimal dans la liaison pivot (par exemple avec H9 d9) Comme on a raisonné aussi à rotulage minimal, il ne semble pas indispensable de modifier davantage les tolérances des pièces⁴.

Remarque

On peut remarquer qu'en dehors des valeurs extrêmes $dy_{max} = \pm 0,91$ mm et $\theta_{x_{max}} = \pm 33.10^{-3}$ rad, le logiciel ne permet pas de montrer toutes les combinaisons possibles pour les deux défauts simultanément. Autrement dit, les limites du contour du domaine défaut ne sont pas accessibles directement et ce domaine n'est donc pas exactement connu⁵ :

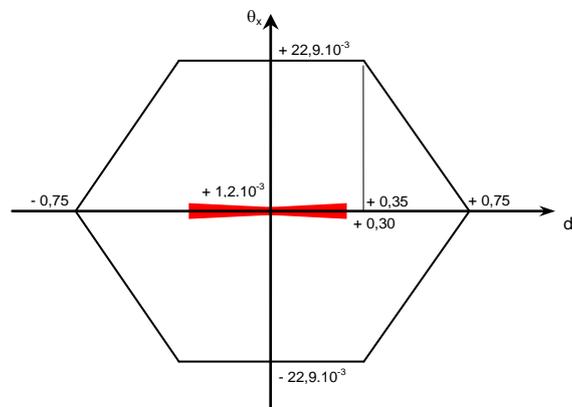
⁴ On pourrait ici aussi réaliser une simulation par Monte-Carlo.

⁵ Il est cependant possible par un post-traitement hors logiciel de reconstruire ce domaine.



En ajoutant les domaines défaut de chaque liaison, et en exprimant le résultat au point M_i , il est cependant possible de représenter ce domaine.

En se limitant par exemple aux seuls défauts des profilés, on obtient :



Comme sur ce domaine la condition fonctionnelle est aussi représentée, on constate l'importance du défaut apporté par ces pièces !

Etude de la condition $0 \pm 0,25$

Une étude très similaire à la précédente conduit à garantir un défaut radial d_y maxi = $\pm 0,25$ mm et un rotulage

θ_x mini = $\pm 10^{-3}$ rad.

Par la simulation :

- pour le défaut de position, au pire cas, on obtient $\pm (0,025 \pm 0,135)$ mm, ce qui est donc acceptable sans condition ;
- pour le défaut d'orientation, au pire cas, le rotulage $\pm (3,1 \cdot 10^{-3} \pm 1,8 \cdot 10^{-3})$ rad n'est pas suffisant pour contenir les défauts pièce $\pm 5,5 \cdot 10^{-3}$ (ou $\pm 2,9 \cdot 10^{-3}$ en calcul statistique). Avec la même modification de la tolérance de parallélisme précédente, on obtient $\pm 1,8 \cdot 10^{-3}$ (ou $\pm 0,9 \cdot 10^{-3}$). Pour obtenir facilement le rotulage fonctionnel, il peut être prudent d'augmenter le jeu minimal de la liaison pivot, par exemple avec H9 c9.

CONCLUSION

L'étude de tolérancement réalisée avec Mecamaster est bien adaptée à l'approche architecturale développée dans l'étude des contacts. La décomposition en liaisons cinématiques et en liaisons de contact - qui gèrent seules la dépendance des défauts linéaires et angulaires - permettent de décrire de très nombreux problèmes.

Mais l'étude n'est pas toujours aussi simple à conduire que dans le cas de la charnière !

La plupart du temps, la difficulté va provenir d'hyperstaticités découlant du graphe de contacts. Dans ce cas, tout calcul est impossible, et il faut modifier les liaisons pour obtenir un modèle acceptable.

Un autre problème peut provenir de l'indépendance des valeurs des défauts, avec laquelle est conduit le calcul. Pour la charnière par exemple, il existe des solutions de réglage qu'on a examiné aux valeurs limites. Mais en pratique, il est clairement impossible de faire à la fois un réglage linéaire maximal et angulaire maximal !

Enfin, le cas étudié nécessitait des précautions pour l'exploitation puisque les jeux des liaisons ne jouaient pas le même rôle dans le mécanisme.