

STP01-SIND

Sciences Industrielles

Travaux Dirigés



Sciences Industrielles

Polycopié de TD 1^{ère} année STPI INSA de Rennes

EC Sciences Industrielles STP01-SIND

Ce polycopié appartient à

TD1 : REPRÉSENTER UN PRODUIT	. 5
I - EXERCICE 1 : bâton de colle	. 5
II - EXERCICE 2 : mini stepper	. 8
III - EXERCICE 3 : représentation de produits	12
TD2 : REPRÉSENTER UN PRODUIT	21
I - EXERCICE 1 : représentation de produits	21
II - EXERCICE 2 : butée réglable	24
III - EXERCICE 3 : bride hydraulique	28
TD3 : FABRIQUER UN PRODUIT	31
I - EXERCICE 1 : étude de fraisage	31
II - EXERCICE 2 : étude de tournage	33
TD4 : REPRÉSENTER UN PRODUIT	35
I - EXERCICE 1 : pièce 1	35
II - EXERCICE 2 : pièce 2	38
III - EXERCICE 3 : pièce 3	41
TD5 : REPRÉSENTER UN PRODUIT	43
I - Présentation	43
II - Préparation	43
III - Analyse de l'assemblage du bâti	43
IV - Création de l'assemblage	44
V - Réalisation de la mise en plan de la butée réglable	45
ANNEXES	47
I - Annexes TD3 EXERCICE 1	47
II - Annexes TD3 EXERCICE 2	51
III - Liaisons mécaniques	55

I - EXERCICE 1 : bâton de colle

I.1 - Présentation

La colle en bâton, aussi appelée bâton de colle est une colle solide en forme de cylindre conditionnée dans un tube de même format et muni d'une molette et d'un capuchon (Figure 1). Elle a été inventée par l'entreprise allemande Henkel en 1967.



Figure 1 : bâton de colle

Les classes d'équivalence sont les suivantes :

- S1 : corps et bouchon ;
- S2 : poussoir et bâton de colle (non représenté) ;
- S3 : bouton de manœuvre.

I.2 - Travail demandé

I.2.1 - Analyse fonctionnelle

Énoncer le besoin auquel répond le bâton de colle sous la forme d'un diagramme bête à cornes (Figure 2).



Figure 2 : diagramme bête à cornes

I.2.2 - Modélisation cinématique plane

Relever les liaisons partielles et les caractériser.

Liaison entre classes d'équivalences	Nom de la liaison	Éléments caractéristiques (axe, centre)	Schéma de la liaison
S3 / S1			
S3 / S2			
S2 / S1			

Établir le graphe de structure du mécanisme (ou graphe de liaison).



Figure 3 : graphe de structure du bâton de colle

Établir le schéma cinématique plan du bâton de colle (Figure 4).



Figure 4 : schéma cinématique plan du bâton de colle

I.2.3 - Modélisation cinématique spatiale

Établir le schéma cinématique spatial du bâton de colle (Figure 5).



Figure 5 : schéma cinématique spatial du bâton de colle

II.1 - Présentation

Produit en très grande série, le mini-stepper (Figure 6) permet à l'utilisateur d'effectuer un effort physique correspondant à la montée d'un escalier tout en restant sur le sol de la maison.

Pour le modèle mis à disposition, la prise en compte des mouvements des reposes pied (par un capteur) permet d'informer en temps réel l'utilisateur sur la quantité de travail effectué (durée de l'effort, nb de marche/min, calories brûlées...) à l'aide d'un écran fonctionnant avec une pile 1,5 V. Produit grand public, le mini-stepper doit être agréable à l'œil, facilement transportable, très facile à ranger dans la maison et bien sûr ne présenter aucun risque d'accident pendant son utilisation.



Figure 6 : mini stepper étudié

II.2 - Travail demandé

II.2.1 - Analyse fonctionnelle

Compléter le diagramme des interacteurs du mini stepper correspondant à sa phase d'utilisation et énoncer les fonctions de service manquantes (Figure 7).



Figure 7 : diagramme des interacteurs et fonctions de services

II.2.2 - Modélisation cinématique



Figure 8 : ECE du mini stepper

Relever les liaisons partielles et les caractériser.

Liaison entre classes d'équivalences	Nom de la liaison	Éléments caractéristiques (axe, centre)	Schéma de la liaison
S ₄ / S ₅	Linéaire rectiligne	Axe (C, \vec{x}_5) et normale \vec{y}_4	\vec{y}_4 C
S / S			
S / S			
S / S			

S / S		
S / S		
S / S		

Établir le graphe de structure du mécanisme (ou graphe des liaisons).

Figure 9 : graphe de structure du mini stepper





Figure 10 : schéma cinématique du mini stepper

III.1 - Lecture de vues

Pour chaque produit (A à L), attribuer la vue de gauche (1 à 14) correspondante (le produit A est donné à titre d'exemple).



III.2 - Projections orthogonales

Compléter les vues en projection orthogonale des produits suivants.







	E	XERCICE DE LEO	CTURE 5
02/2015	DECON	INSA RENNI	ES
ECHELLE : 1:1	DESSIN :		FORMAT : A4









TD2 : REPRÉSENTER UN PRODUIT

I - EXERCICE 1 : représentation de produits

Compléter les vues en projection orthogonale (voir exercices de lecture 10, 11 et 12).



Sciences Industrielles





II - EXERCICE 2 : butée réglable

II.1 - Présentation

Le sous-ensemble défini sur le document A4 ci-joint constitue une butée réglable destinée à créer un point d'appui pour l'ablocage de pièces sur une table de machine-outil.

É	léments constitutif de la butée réglable	Définition des éléments standards				
1	Cale pentée	Vis F90 M5-12				
2	Semelle	A-K-	d = 5 mm L = 12 mm			
3	Vis de réglage	å de	s = 3 mm			
4	Plaquette d'arrêt	s.	$d_k = 11.2 \text{ mm}$ k = 3.1 mm			
5	Vis F90 M5-12	Vis CHC M5-12				
6	Corps		d = 5 mm L = b = 12 mm			
7	Butée		s = 8 mm			
8	Vis CHC M5-12	+ K + + − − L − − + − + S+	$a_k = 8.5 \text{ mm}$ k = 5 mm			
9	Goupille Ø2	Goupille Ø2				
10	Bouton cranté	94 ¹ / ₁ / ₂	d. – 2 mm			
			$u_1 = 2 \min$			

II.2 - Travail demandé

II.2.1 - Représentation en perspective

Représenter à main levée en perspective le corps 6.



Page 25 sur 58

Représenter à main levée en perspective la cale pentée 1.

II.2.2 - Modélisation cinématique

Relever les pièces en liaison complète : définir les ensembles Si cinématiquement équivalents.

Pièce	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
S1										
S										
S										
S										

Relever les liaisons partielles et les caractériser.

Liaison entre classes d'équivalences	Nom de la liaison	Éléments caractéristiques (axe, centre)	Schéma de la liaison
S / S			
S / S			

S / S		
S_ / S_		
S_ / S_		

Établir le graphe de structure du mécanisme (ou graphe des liaisons).

Établir le schéma cinématique.

III - EXERCICE 3 : bride hydraulique

III.1 - Présentation



Le dessin d'ensemble ci-joint définit un mécanisme dénommé « bride hydraulique » assurant le maintien de pièces sur une table de machine-outil.

En absence de pression dans la canalisation d'huile, le levier 5 peut être basculé manuellement autour de l'axe 7 pour libérer la pièce. Le sous-ensemble « levier 5 – chape 6 » peut également pivoter par rapport à un axe vertical et permettre un dégagement plus aisé de cette pièce.

Le sous-ensemble « 5 - 6 » doit être replacé manuellement en position avant le bridage de la pièce suivante.

Élén	nents constitutif de la Bride hydraulique	Définition des éléments standards			
1	Corps	Vis HC M10			
2	Chapeau		D1 – 10 mm		
3	Ressort de compression		L1 = 45 mm		
4	« Piston-tige – joint torique »		SW = 5 mm		
5	Levier	Écrou Hm 10			
6	Chape	A	d ₁ = 10 mm		
7	Axe		m = 5 mm s = 17 mm		
8	Vis HC M10	m s	e = 18.9 mm		
9	Écrou Hm 10	Vis Q M10-40			
10	Vis Q M10-40 + Écrou H M10		d = 10 mm L = 40 mm		
11	Vis CHC M8-16		b = 27 mm		
12	Rondelle	S S S S S S S S S S S S S S S S S S S	k = 7 mm S = 17 mm		
-	Table	Écrou H M10			
			d = 10 mm m = 8 mm s = 17 mm e = 18.9 mm		



III.2 - Travail demandé

III.2.1 - Modélisation cinématique

Relever les pièces en liaison complète : définir les ensembles Si cinématiquement équivalents (en phase de serrage de pièce).

Pièce	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	Table
S ₁													
S													
S													
S													

Relever les liaisons partielles et les caractériser.

Liaison entre classes d'équivalences	Nom de la liaison	Éléments caractéristiques (axe, centre)	Schéma de la liaison
S / S			
S / S			
S / S			
S / S			

Établir le graphe de structure du mécanisme (ou graphe des liaisons) et le schéma cinématique.

TD3 : FABRIQUER UN PRODUIT

I - EXERCICE 1 : étude de fraisage

I.1 - Mise en situation

La pièce fabriquée nommée « BOITIER » (annexes page 47 et page 48) est un composant utilisé sur des vérins hydrauliques à haute pression. Le dessin de définition du « BOITIER» ainsi que la nomenclature des phases sont respectivement donnés dans les annexes pages 47 et 48. Elle est en acier C35 (code matière 1.0). Les surfaces référencées de la figure ci-dessous représentent les surfaces usinées (PL : plan, CY : cylindre, TR : trou).



I.2 - Analyse de la phase 20 (annexe page 49)

I.2.1 - Première pièce usinée

Après l'usinage de la première pièce, et par rapport aux dimensions moyennes, les mesures font apparaître un manque de matière de 0,05 mm sur les plans PL1, PL2 et PL3

Question 1

Proposer une solution pour que les dimensions moyennes visées entre ces différentes surfaces soient correctes ? Justifier votre réponse.

Lors du contrôle de la dimension de CY2 Ø54H7 (Ø54.015 \pm 0.015), la mesure donne : Ømesuré = 54,001 mm. Sachant que cette surface a été réalisée par une opération d'alésage à l'aide d'une tête à aléser.

Question 2

Donner les valeurs maxi et mini de la côte. Quel est la valeur moyenne de la cote ? La pièce usinée est considérée bonne ou mauvaise ?

Question 3

Déterminer l'écart entre la valeur moyenne et la valeur mesurée.

Question 4

Proposer une solution assurant, pour les pièces suivantes, que les dimensions de CY2 soient conformes à sa valeur moyenne ?

I.2.2 - Étude d'outil de coupe

L'étude porte sur les opérations de perçage de TR1, TR2, TR3 et TR4 de la phase 20.

Question 5

Sachant que le « BOITIER » est en acier C35 (Groupe de matière 1.0) et que l'outil est un foret carbure de Ø5 mm. Donner à partir du tableau 3.19 les conditions de coupe moyennes (Vc : vitesse de coupe et f : avance) pour le foret.

Question 6

Justifier à l'aide des valeurs données dans l'annexe 1.4 et par un calcul simple si l'avance f donnée dans le tableau est une avance outil ou une avance par dent ?

Les paramètres a_e et a_p de l'opération 2 sont manquants. Cette opération de contournage permet de réaliser les surfaces PL6.1, CY4.1, PL6.2, CY4.2, PL6.3, CY4.3, PL6.4, CY4.4. L'outil utilisé est une fraise 2T carbure de Ø12 Z4.

La section maximale de matière que peut enlever cet outil est défini par la section maximale Smaxi = $a_e \times a_p = 20 \text{ mm}^2$

Question 7

Déterminer la quantité de matière à enlever pour réaliser le plan PL6.1 (faire un schéma).

Question 8

Déterminer le nombre de passes pour usiner le plan PL6.1.

Question 9

En considérant toutes les passes constantes, déterminer les valeurs de ae et ap.

Question 10

Déterminer la fréquence de rotation de la broche ainsi que la vitesse d'avance pour cet usinage.

I.3 - Analyse de la première pièce usinée en phase 30

Lors du contrôle de la dimension de CY3 (Ø40 ±0.05), la mesure donne : Ømesuré = 39,95 mm.

Question 11

Sachant que cette surface a été réalisée par une opération de contournage en correction de rayon par la MOCN à l'aide d'une fraise 2 tailles de rayon R = 6 mm, proposer une solution assurant, pour les pièces suivantes, que les dimensions de CY3 soient conformes à sa valeur moyenne ?

TD3

II - EXERCICE 2 : étude de tournage

II.1 - Mise en situation

La pièce fabriquée nommée « BRIDE D'ARRET » est un composant utilisé sur des montages d'usinage modulaire. Le dessin de définition de la « BRIDE D'ARRET » ainsi que la nomenclature des phases sont respectivement donnés dans les annexes pages 51 et 52.

Les surfaces référencées de la figure ci-dessous représentent les surfaces usinées (PL : plan, CY : cylindre, CH : chanfrein).



II.2 - Analyse de la phase 10

II.2.1 - Première pièce usinée

Après l'usinage de la première pièce, et par rapport aux dimensions moyennes, une mesure fait apparaître :

- un manque de matière de 0,3 mm entre les surfaces finies PL1 et PL2 ;
- une dimension moyenne juste entre l'ébauche de PL4 et la surface finie PL2.

Question 1

Proposer une solution assurant, pour les pièces suivantes de la série, que les dimensions moyennes visées entre ces différentes surfaces soient correctes ? Justifier votre réponse.

Lors du contrôle de la dimension de CY3 ($Ø20 \pm 0.05$) on obtient la mesure suivante : @mesuré = 20,15 mm. Sachant que cette surface a été usinée par contournage à l'aide d'un outil de tournage extérieur.

Question 2

Donner les valeurs maxi et mini de la côte. Quel est la valeur moyenne de la cote ? La pièce usinée est considérée bonne ou mauvaise ?

Question 3

Déterminer l'écart entre la valeur moyenne et la valeur mesurée.

Question 4

Proposer une solution assurant, pour les pièces suivantes, que les dimensions de CY3 soient conformes à sa valeur moyenne ?

L'opération de dressage (OP4 de la phase 10) est réalisée à vitesse de coupe constante.

Question 5

Comment cela se traduit-il au niveau de la fréquence de rotation de la broche ?

Question 6

En vous reportant au contrat de la phase 10 (annexe 1.3), et en sachant que la fréquence de rotation maximum de la machine est de Nmax = 6000 tr/min, à partir de quel diamètre la vitesse de coupe constante n'est plus respectée ?

II.2.2 - Étude d'outil de coupe

L'outil 4 est l'outil d'intérieur permettant de réaliser les opérations 5 et 7. Les plaquettes d'intérieures disponibles sont les suivantes :

- CCMT 09 T3 04-PF ;
- CCMT 09 T3 04-MF ;
- DCGX 11 T3 04-AL ;
- DCMT 11 T3 04-MF ;
- SCMT 09 T3 04-KF
- SCGX 09 T3 08-AL ;
- SCMT 09 T3 04-PF.

Question 7

Après avoir détaillé les opérations 5 et 7 du contrat de phase et à l'aide du document ci-dessous, déterminer le type de plaquette permettant de réaliser ces usinages ?

Formes de plaquettes			R	S		w	
Chariotage/dressage							
	•	•	•	•	••	•	
Profilage							
		••			•		•
Surfaçage							
	••	•	•		•	•	
• • = Forme de plaque	ette recommand	dée	•	= forme de pla	quette alternati	ve	

Question 8

Parmi les références suivantes, choisir celle qui permettra de réaliser les usinages des opérations 5 et 7.



TD4 : REPRÉSENTER UN PRODUIT

I - EXERCICE 1 : pièce 1

I.1 - Objectif

Établir le modèle géométrique nominal de la pièce représentée Figure 11 ci-dessous et sur le plan page 37, à l'aide du logiciel CATIA V5R17.



Figure 11 : pièce 1

I.2 - Travail demandé

Le tableau ci-dessous donne une possibilité d'étapes successives permettant l'obtention de la pièce 1. Les dimensions nominales de la pièce vous sont données sur le dessin.

Veiller en enregistrer régulièrement votre travail sur votre ordinateur. Il n'est pas demandé une restitution du fichier.

	A – CREATION DU FICHIER CATIA
1	Lancer le logiciel CATIA V5R17
2	Fermer le fichier produit crée par défaut
3	Créer un nouveau fichier de type Part (désactiver la conception hybride)

		B – CONSTRUC	TION DE LA PIÈCE	
ETAPES	FONCTIONS	PLAN D'ESQUISSE	ESQUISSE Repère CATIA (rouge) Contraintes géométriques (vert)	RÉSULTAS
1	Extrusion	Un plan du repère CATIA		60 0E
2	Poche	60 7 0		

3	Extrusion			
4	Trou		Aucun tracé à effectuer, mais positionner « l'étoile » représentant la position de l'axe du perçage	
5	Congé	Pas d'i	esquisse	

CONTRAINTES	GEOMETRIQUES	
Symbole	Signification	
Н	Segment de droit « horizontal »	
V	Segment de droit « vertical »	
Symétrie		
O Coïncidence		
II	Tangence	



II - EXERCICE 2 : pièce 2

II.1 - Objectif

Établir le modèle géométrique nominal de la pièce représentée Figure 12 ci-dessous à l'aide du logiciel CATIA V5R17 et du plan page 40.



Figure 12 : pièce 2

II.2 - Travail demandé

Le tableau ci-dessous donne une possibilité d'étapes successives permettant l'obtention de la pièce 2. Les dimensions nominales de la pièce vous sont données sur le dessin.







Établir le modèle géométrique nominal de la pièce représentée ci-dessous.



I - Présentation

Le support d'étude est la butée réglable définie sur le plan d'ensemble document 1 (document donné page 46).

La modélisation volumique des pièces est fournie. Les fichiers se trouvent dans le dossier : \GMA-STPI\Public\1ANNEE\Sciences industrielles\TD\ TD5 butee reglable

La liste des pièces et les noms des fichiers correspondants sont données dans le tableau suivant :

Repère	Nom de la pièce	Nom du fichier CATIA
1	Cale pentée	1 - Cale pentee.CATPart
2	Semelle	2 - Semelle.CATPart
3	Vis de manoeuvre	3 - Vis de manoeuvre.CATPart
4	Plaquette d'arrêt	4 - Plaquette d'arret.CATPart
5	Vis FHC M5-12	5 - Vis FHC M5-12.CATPart
6	Corps	6 - Corps.CATPart
7	Butée	7 - Butee.CATPart
8	Vis CHC M5-12	8 - Vis CHC M5-12.CATPart
9	Goupille Ø2	9 - Goupille.CATPart
10	Bouton de manoeuvre	10 - Bouton de manoeuvre.CATPart

Les noms des fichiers des sous-ensembles sont donnés dans le tableau suivant :



II - Préparation

Copier le dossier : \GMA-STPI\Public\1ANNEE\Sciences industrielles\TD\ TD5 butee reglable puis le coller sur le bureau

Pour la suite du TD, vous travaillerez dans le dossier Bureau\TD5 butee reglable

III - Analyse de l'assemblage du bâti

Ouvrir le fichier bati 2-4-5-6-8.CATProduct.

III.1 - Analyse de l'arborescence du bati 2-4-5-6-8.CATProduct.

Étudier l'arborescence du bati 2-4-5-6-8.CATProduct et répondre aux questions suivantes :

- Combien le « Product » contient il de composants différents ?
- Combien le « Product » contient il d'instances du composant 8 Vis CHC M5-12.CATPart ?
- Quels sont les degrés de liberté de l'instance 5 Vis FHC M5-12.1 ? justifier le résultat.

III.2 - Étude des contraintes données

Étudier des contraintes données et répondre à la question suivante :

• Quelles sont les contraintes de l'instance 8 - Vis CHC M5-12.5 ?

IV - Création de l'assemblage

Suivre les étapes décrites dans le tableau suivant :

	CRÉATION DE L'ASS	SEMBLAGE	
N°	ACTIONS	REPRÉSE	NTATIONS
1	Créer un nouveau fichier de type Product puis enregistrer ce fichier sous butee reglable.CATProduct		-
2	Insérer le composant existant : Bati 2-4-5-6-8.CATProduct		-
3	Installer une contrainte de fixité absolue		-
4	Insérer le composant existant : 1 - Cale pentee.CATPart		-
5	Installer une contrainte de contact surfacique		
6	Installer une contrainte de contact surfacique		
7	Insérer le composant existant : sous ensemble de manœuvre 3-9- 10.CATProduct		-
8	Installer une contrainte de coïncidence d'axe		
9	Installer une contrainte de contact surfacique		
10	Insérer le composant existant : 7 - Butee.CATPart		-
11	Installer une contrainte de coïncidence d'axe		
12	Installer une contrainte de contact surfacique		
13	Utiliser gestion des enregistrements pour enregistrer travail.		-

V - Réalisation de la mise en plan de la butée réglable

Réaliser la mise en plan 2D à l'aide de l'atelier Drafting :

- sur format A4 portrait, réaliser les mêmes vues que sur le document 1 ;
- insérer et remplir le cartouche ;
- enregistrer le fichier butee reglable.CATDrawing.



ANNEXES

I - Annexes TD3 EXERCICE 1

I.1 - Dessin de définition partiel



Page 47 sur 58

I.2 - Nomenclature des phases du boitier

		Ensemble : Vérin hydraulique Élément : BOITIER				
C	amme d'usinage	Matière : C35 (A	ACIER)	Date : 01/2014		
N° des phases	Désignation des phases	Machine	Croquis de la piè	ece		
10	SCIAGE Brut : barre 80x80x39	Machine à Scier automatique				
20	 FRAISAGE Surfaçage ébauche PL1 Contournage finition de PL6.1, CY4.1, PL6.2, CY4.2, PL6.3, CY4.3, PL6.4 et CY4.4 Contournage ébauche de CY2 et surfaçage finition de PL3 Alésage finition de CY2 Contournage finition de CY1 et surfaçage finition PL2 Pointage TR1, TR2, TR3 et TR4 Perçage TR1, TR2, TR3 et TR4 Taraudage TR1, TR2, TR3 et TR4 	Fraiseuse CN HAAS MiniMILL				
30	 FRAISAGE Surfaçage finition de PL5 Surfaçage finition de PL4 et contournage ébauche de CY3 Contournage finition de CY3 	Fraiseuse CN HAAS MiniMILL		0		
40	RECTIFICATIONFinition PL1	Rectifieuse plane PH500		0		

I.3 - Contrat de phase 20

CONTRAT DE Ensemble : Vérin hydraulique								
	PHASE 20	Élémer	nt : BOITIER					
Prog	r amme : 1702	Matière	e : C35 (ACIER)					
Mach	ine : CN HAAS	Montag	je : Étau et mors dur					
Désig	gnation : FRAISAGE				Dat	e : 01/20	14	
				A-A 1 3	2 nées en t	rait gras		
N° Op.	Désignation des opéra	ations	Outils de coupe	N° Outil	Vc m/min	fz mm/tr	a ₀ mm	a p mm
1	Surfaçage ébauche de P	L1	Fraise à surfacer \emptyset 50	T1D1	150	0,1	40	2
2	Contournage finition de F CY4.1, PL6.2, CY4.2, PL CY4.3, PL6.4 et CY4.4	PL6.1, 6.3,	Fraise 2 tailles \emptyset 12 Z4	T2D2	90	0.08	?	?
3Contournage ébauche de CY2 et surfaçage finition de PL3Fraise 2 tailles Ø12 Z4T2D2						0,1	12	5
4	4 Alésage finition de CY2 Tête à aléser T3D3 75 0,05 0.2							
5Contournage finition de CY1 et surfaçage finition PL2Fraise 2 tailles Ø12 Z4T2D2900,085						5	10	
6	Pointage de TR1, TR2, T TR4	R3 et	Foret à pointer Ø10	T4D4	25	0,06		
7	Perçage de TR1, TR2, TI TR4	R3 et	Foret hélicoïdal Ø5	T5D5	A déterminer	A déterminer		
8	Taraudage de TR1, TR2, TR4	TR3 et	Taraud M6 pas 1	T6D6	10	1		

Référence c DIN Nombre de	atalogue 122150;12216 6539 dents 2	0;125050;12	5100	; 12	5120	;12	5200												
Groupe de	Désignation de la	Résistance			۲C			Ø	3,0 - 5,9	9	Ø	5,0 - 8,9	•	5 Ø	,0-11	9	Ø	2,0 - 15	6,9
matieres	matiere			-	n/mir	-		J	n	vf	ţ	n	٨ţ	ţ	3	×f	f	-	٨
		[N/mm ²]	min.	Va	l. initia	le	max.	[mm/tr] [(1/min] [m	ım/min] [r	nm/tr] [1	/min] [m	m/min] [mm/tr] ['	l/min] [n	nm/min] [i	nm/tr] [1	/min] [n	nm/min]
1.0	Aciers de construction généraux	< 500	80	L	90	1	100	0,10	6438	644	0,14	3845	538	0,17	2741	466	0,23	2054	472
1.1	Aciers de construction généraux	500 - 850	80	л	90	1	100	0,10	6438	644	0,14	3845	538	0,17	2741	466	0,23	2054	472
2.0	Aciers de décolletage	< 850	80	а	90	1	100	0,10	6438	644	0,14	3845	538	0,17	2741	466	0,23	2054	472
2.1	Aciers de décolletage	850 - 1000	70	з	8	1	8	0,10	5722	572	0,14	3418	479	0,17	2437	414	0,23	1825	420
3.0	Aciers pour traitement thermi- que non alliés	< 700	8	1	90	Ĩ	100	0,10	6438	644	0,14	3845	538	0,17	2741	466	0,23	2054	472
3.1	Aciers pour traitement thermi- que non alliés	700 - 850	8	31	90	1	100	0,10	6438	644	0,14	3845	538	0,17	2741	466	0,23	2054	472
3.2	Aciers pour traitement thermi- que non alliés	850 - 1000	70	L	8	I.	8	0,09	5722	515	0,12	3418	410	0,15	2437	366	0,20	1825	365
4.0	Aciers pour traitement thermi- que alliés	850 - 1000	70	Т	80	Т	85	0,09	5722	515	0,12	3418	410	0,15	2437	366	0,20	1825	365
4.1	Aciers pour traitement thermi- que alliés	1000 - 1200	65	Е	70	Т	80	0,0	5007	451	0,12	2991	359	0,15	2132	320	0,20	1597	319
5.0	Aciers de cémentation non alliés	< 750	80	т	90	т	100	0,09	6438	579	0,12	3845	461	0,15	2741	411	0,20	2054	411
6.0	Aciers de cémentation alliés	< 1000	70	1	8	т	85	0,09	5722	515	0,12	3418	410	0,15	2437	366	0,20	1825	365
	MARK MARK IN MARKED A	204550 mg	5.00		10000			200000	100 States	22.2.2.2.2	0.000		10000	0012012020	11 TO 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2	The support	100000000	TURNEY CONTRACT	10000

I.4 - Conditions de coupe en perçage

Tableau 3.19 Forets hélicoïdaux courts (carbure monobloc – TiAlN ou TiN) GARANT

II - Annexes TD3 EXERCICE 2

II.1 - Dessin de définition partiel



II.2 - Nomenclature des phases

		Ensemble :	
	amme d'usinage	Elément : BRID	E D'ARRET
N° des phases	Désignation des phases	Machine	Croquis de la pièce
10	TOURNAGE en barre Brut : barre Ø22 x 6000 Pointage CY1 Perçage CY1 Chariotage Ébauche CY3 Dressage Ébauche PL1 Contournage Ébauche CY2-PL2 Contournage Finition PL1-CH1-CY3 Contournage Finition CH2-CY2-PL2 Tronçonnage PL4 (Ébauche PL4)	Tour CN CMZ	Avant tronçonnage Après tronçonnage
20	FRAISAGE Surfaçage ½ Finition PL4 Surfaçage Ébauche PL3-CY4 Surfaçage Finition PL3-CY4 Contournage Finition CH3	Fraiseuse CN FAMUP	
30	RECTIFICATION Finition PL4	Rectifieuse plane PH 500	

II.3 - Contrat de phase 10

С	ONTRAT DE	Ensemble :						
Ū	PHASE 10	Élément : BRIDE D	'ARRET					
Prog	ramme : %1601	Matière : C35 (ACII	ER)					
Mach	nine : CN CMZ	Montage : Montage	en mandrin (Mors durs)					
Désig	gnation : TOURNAGE				Date : 0	01/2012		
			3 	4 2		Op (B av Trace ébauch	5 autée retiré vant usinag de PL4 d	ée ge) en
N° Op.	Désignation de	es opérations	Outils de coupe	N° Outil	Vc m/min	fz mm/tr	a e mm	a ₅ mm
1	Pointage CY1		Foret à pointer ARS Ø10 Z2	T1D1	25	0,1		
2	Perçage CY1		Foret Carbure Garant Ø8,1 Z2	T2D2	?	?		
3	Chariotage Ébauche C Surépaisseur = 0,3 mn	Y3 1	Outil tournage ext SCLCL1212F09	T3D3	190	0,2		1,4
4	Dressage Ébauche PL Surépaisseur = 0,3 mn	1 1	Outil tournage ext SCLCL1212F09	T3D3	190	0,2		2
5	Contournage Ébauche Surépaisseur = 0,3 mn	CY2-PL2	Outil tournage int A choisir	T4D4	190	0,2		1
6	Contournage Finition F	PL1-CH1-CY3	Outil tournage ext SCLCL1212F09	T3D3	220	0,1		
7	Contournage Finition C	H2-CY2-PL2	Outil tournage int A choisir	T4D4	250	0,1		
8	Tronçonnage PL4 (Éba Surépaisseur = 0.7 mn	auche PL4)	Outil tronçonnage XLCEL 1212 M22 FX	T5D5	130	0,05		

III - Liaisons mécaniques

Nom de la liaison	Éléments caractéris tiques	Représentation spatiale	Représentation plane	Degrés de liberté R _i rotation d'axe (A, \vec{i}) T _i translation de direction (A, \vec{i})
Ponctuelle	normale (A,ū)			Ru 0 Rv Tv Rw Tw
Linéaire rectiligne	Axe (A,ū) et normale v	VI U		$\begin{array}{ccc} R_{u} & T_{u} \\ R_{v} & 0 \\ 0 & T_{w} \end{array}$
Linéaire annulaire	Centre A et de direction ū	A w		R _u T _u R _v 0 R _w 0
Appui Plan	Normale v	A	V A U	0 T _u R _v 0 0 T _w
Rotule	Centre A	V A W		$egin{array}{ccc} {\sf R}_{ m u} & 0 \ {\sf R}_{ m v} & 0 \ {\sf R}_{ m w} & 0 \end{array}$
Pivot glissant	axe (A,ū)	A w		R _u T _u 0 0 0 0
Glissière	Direction ū	W W		0 T _u 0 0 0 0
Pivot	axe (A,ū)	A W		R _u 0 0 0 0 0

Hélicoïdale	axe (A,ū)	A w		$\begin{array}{ccc} R_{\mathrm{u}} & T_{\mathrm{u}} \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ R_{\mathrm{u}} \text{ et } T_{\mathrm{u}} \text{ liés par le pas} \end{array}$
Encastrement		A	A w	0 0 0 0 0 0

INSA Rennes

20 Avenue des Buttes de Coësmes CS 70839 35708 Rennes Cedex 7

Tél. +33 (0) 2 23 23 82 00 Fax +33 (0) 2 23 23 83 96

www.insa-rennes.fr







