

Transmettre l'énergie mécanique

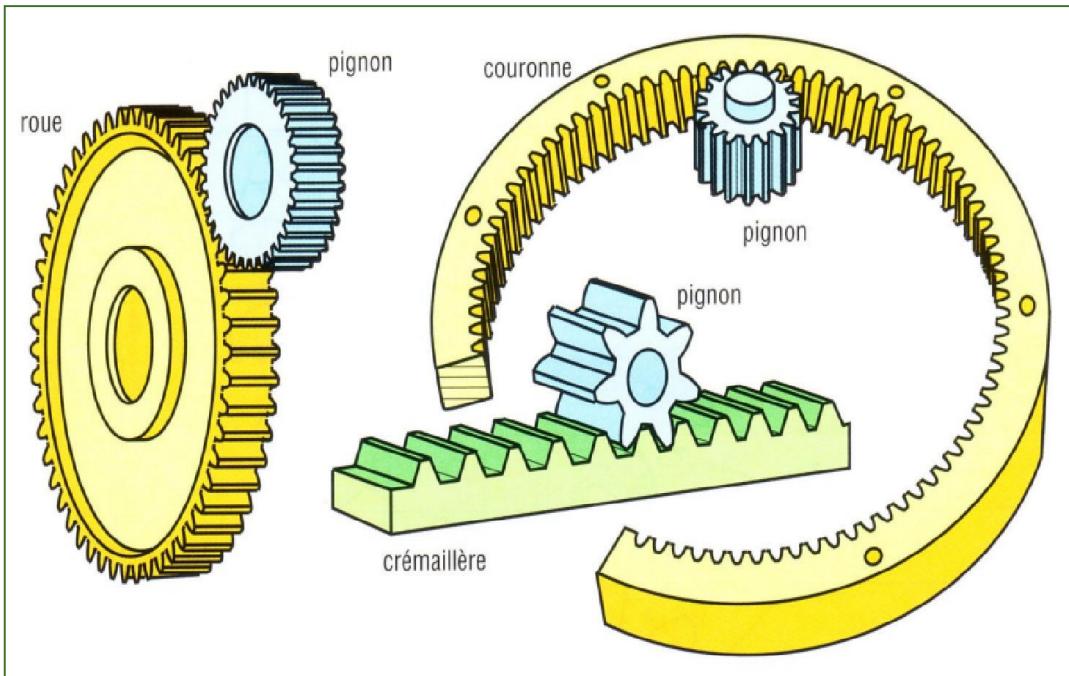
Engrenages

I Fonction :

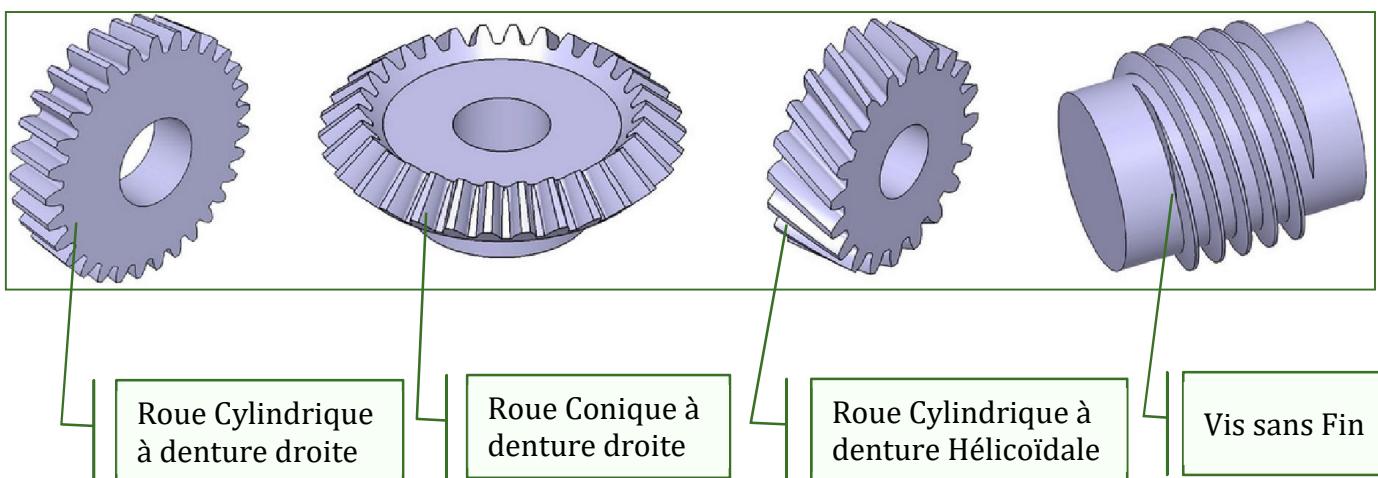
Transmettre un mouvement de rotation par Obstacle entre arbres rapprochés

II Terminologie

- Un engrenage est un ensemble de deux roues dentées complémentaires.
- Une roue à rayon infini est une crémaillère



III Types de roue et de denture



IV Paramètres caractéristiques des engrenages

- Le nombre de dents Z
- Le module m {caractérise la dimension de la denture}

Transmettre l'énergie mécanique

V Engrenages cylindriques à denture droite

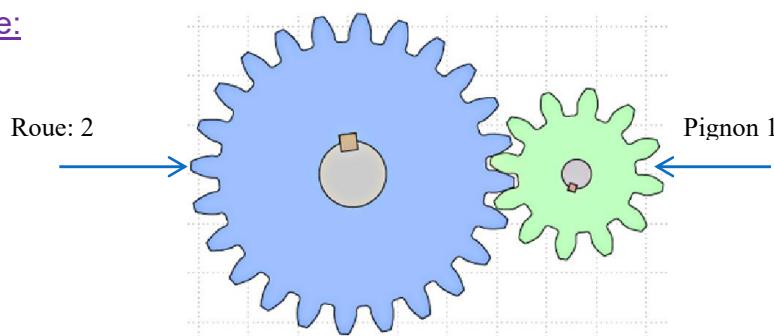
La transmission par denture droite engendre du Bruit et des Vibrations

1) Condition d'engrènement:

Même module (m)

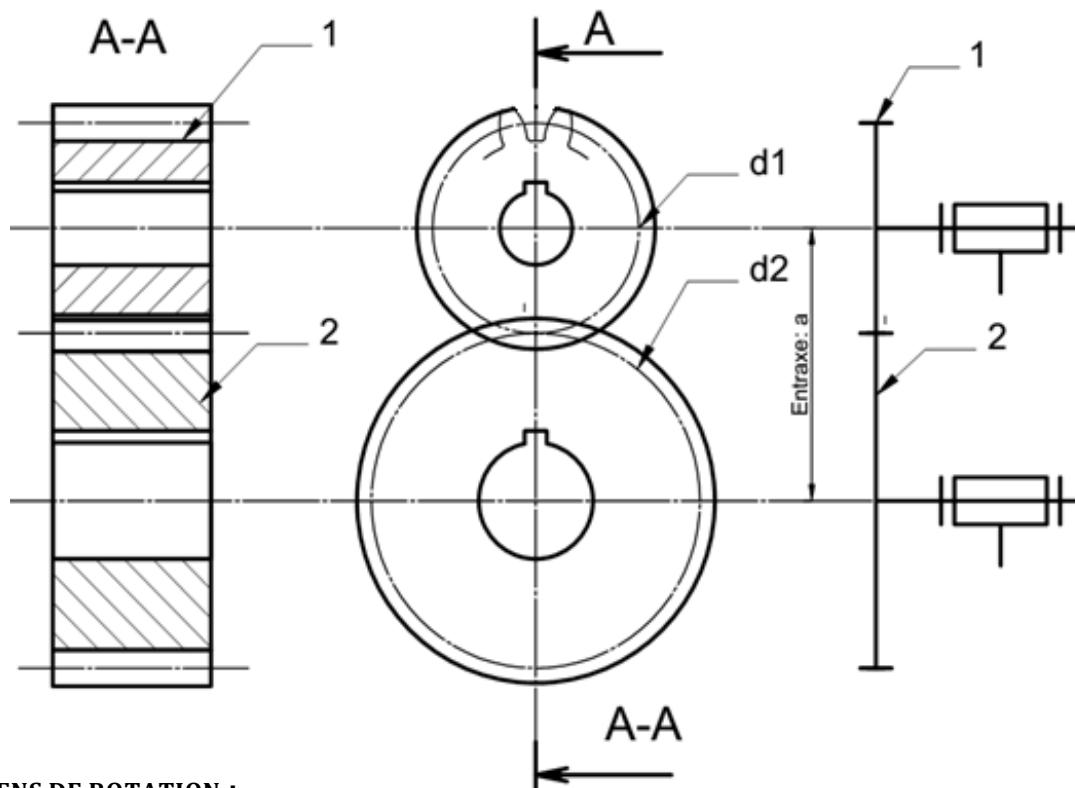
2) Engrenage Extérieur

1) Principe:



2) Représentation graphique

3) Schéma Cinématique



SENS DE ROTATION :

Les deux roues tournent en sens inverse

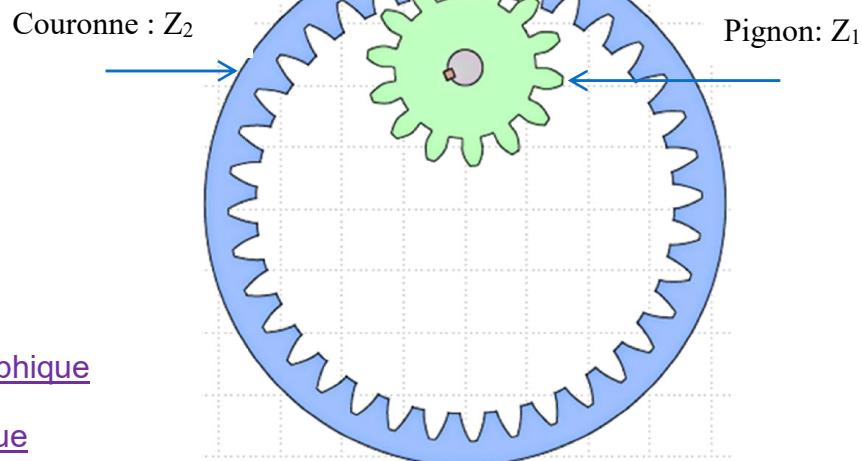
ENTRAXE :

$$a = \frac{d_1 + d_2}{2} = \frac{m(Z_1 + Z_2)}{2}$$

Transmettre l'énergie mécanique

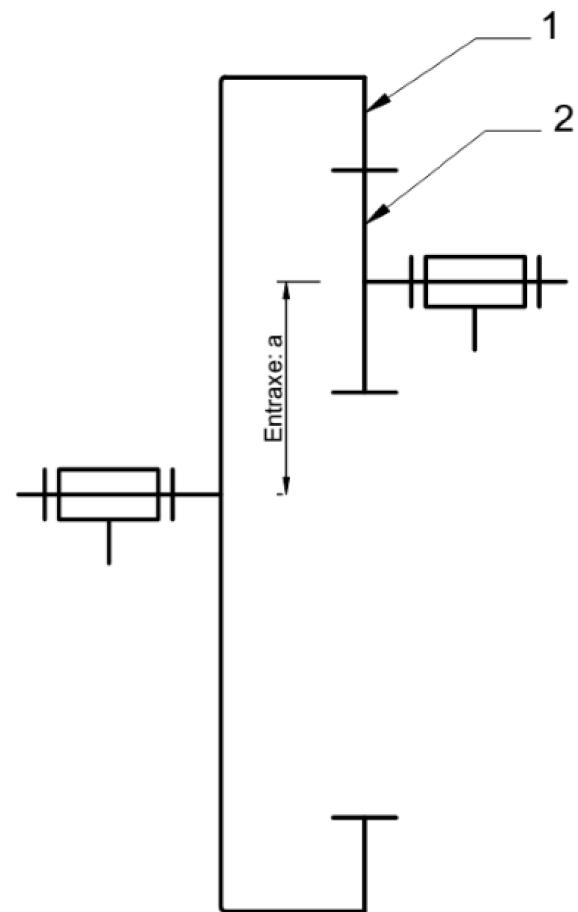
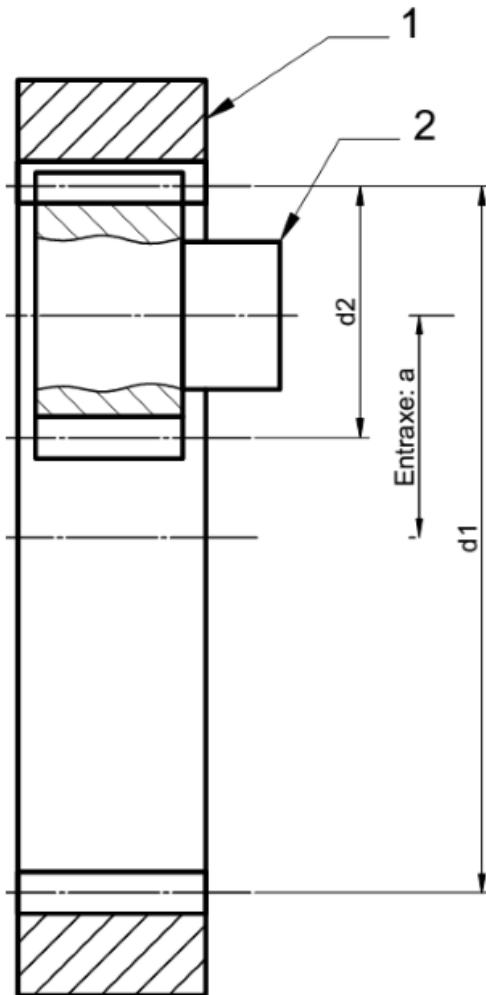
3) Engrafe Intérieur

1) Principe:



2) Représentation graphique

3) Schéma Cinématique



SENS DE ROTATION

Les deux roues tournent dans le même sens

ENTRAXE :

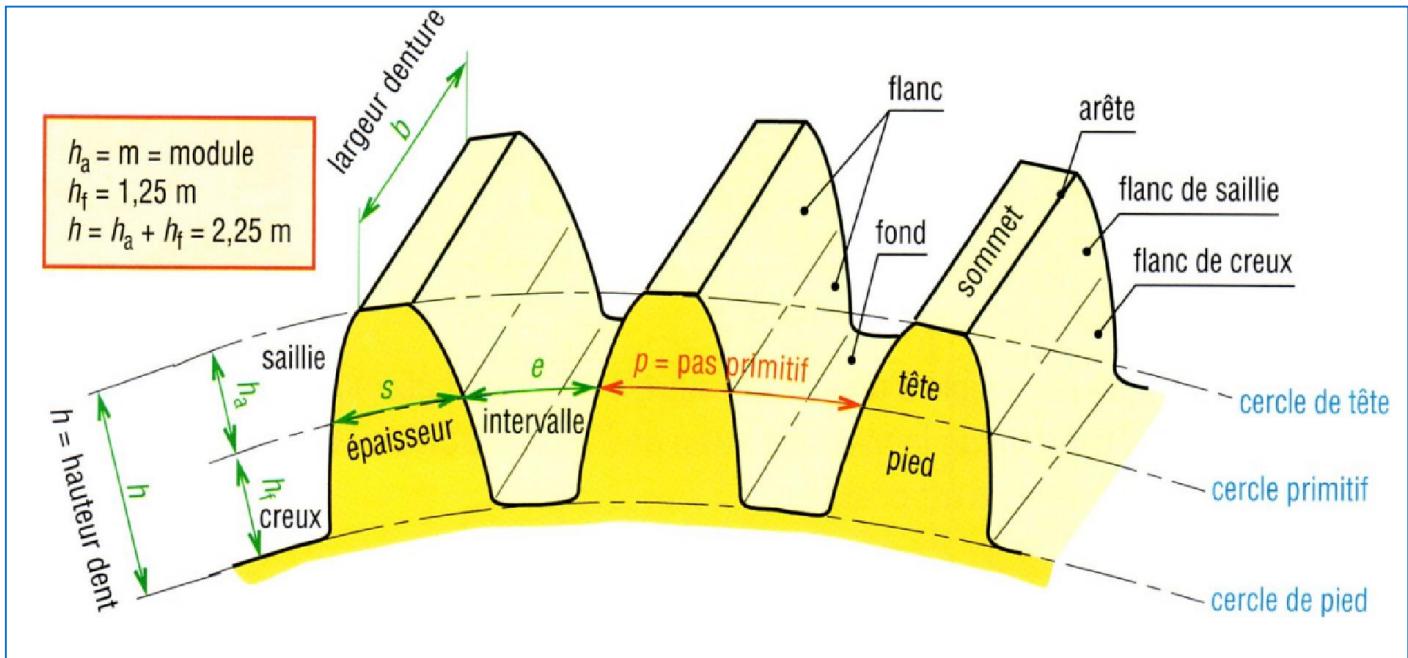
$$a = \frac{d_1 - d_2}{2} = \frac{m(Z_1 - Z_2)}{2}$$

Transmettre l'énergie mécanique

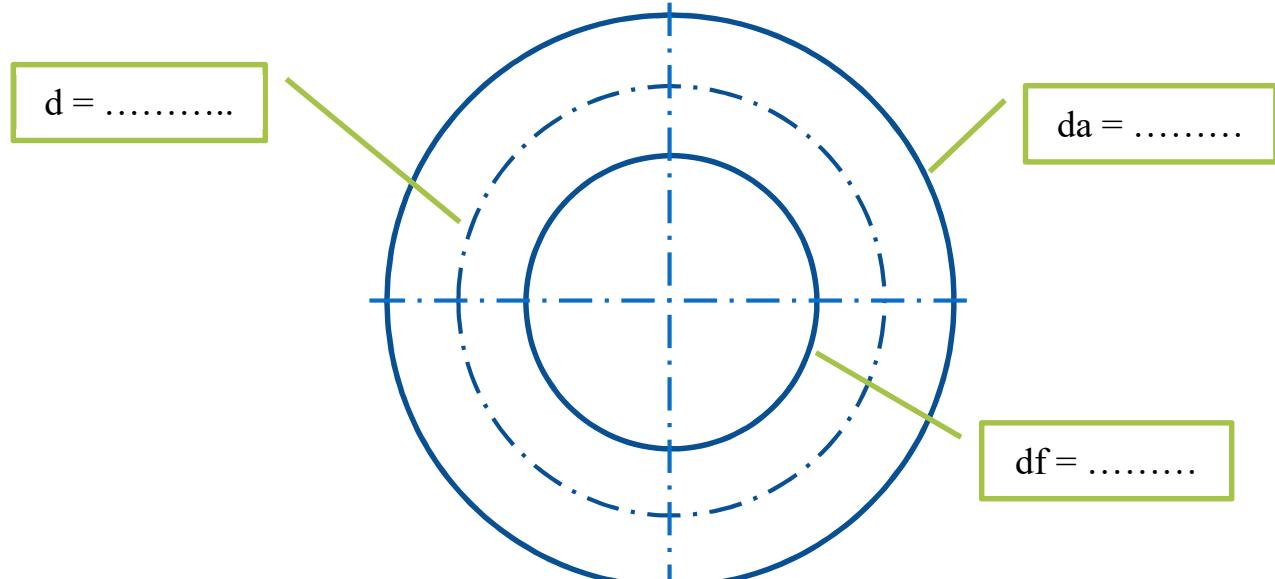
4) Rapport de Transmission

$$K = \frac{\omega_1}{\omega_2} = \frac{Z_2}{Z_1} = \frac{d_2}{d_1}$$

5) Caractéristiques :



Désignation	Formule	Désignation	Formule
Module	m Par un calcul de RDM	Saillie	$h_a = m$
Nombre de dents	Z	Creux	$h_f = 1,25m$
Diamètre primitif	$d = mZ$	Hauteur de dent	$h = 2,25m$
Diamètre de tête	$d_a = d + 2m$	Pas	$p = \pi m$
Diamètre de pied	$d_f = d - 2,5m$	Entraxe	$a = (d_1 + d_2)/2$



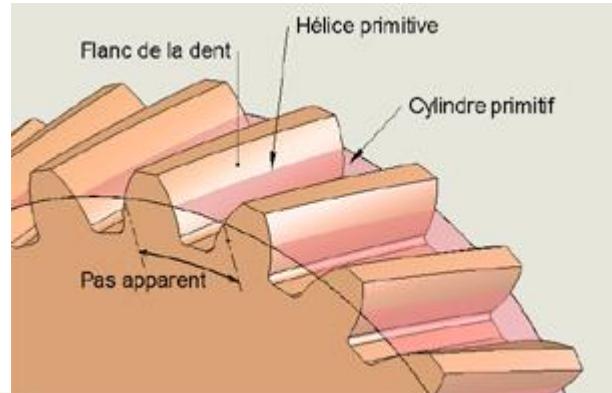
Transmettre l'énergie mécanique

VI Engrenages cylindriques à denture hélicoïdale

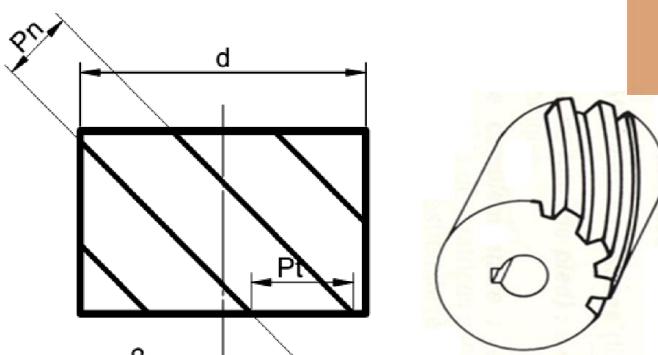
Fonctionnement plus silencieux que celui des engrenages à denture droite

1) Condition d'engrenement :

- Même module (m)
- Même angle d'hélice
- Hélices de sens opposés



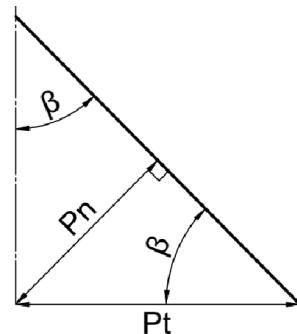
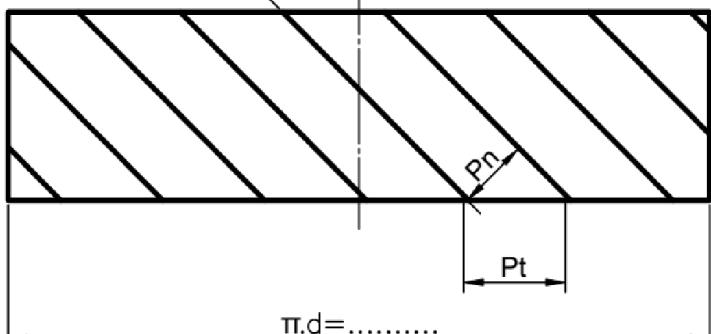
2) Caractéristiques :



$$P_n = P_t \cos\beta$$

$$m_n = m_t \cos\beta$$

$$d = m_t \cdot Z$$



Désignation	Formule	Désignation	Formule
Module réel	m_n Par un calcul de RDM	Hauteur de dent	$h = 2,25m_n$
Nombre de dents	Z	Diamètre primitif	$d = m_t Z$
Angle d'hélice	β Entre 20° et 30°	Diamètre de tête	$d_a = d + 2m_n$
Module apparent	$m_t = m_n / \cos \beta$	Diamètre de pied	$d_f = d - 2,5m_n$
Pas apparent	$p_t = p_n / \cos \beta$	Saillie	$h_a = m_n$
Pas réel	$p_n = \pi m_n$		

3) Inconvénients

La transmission provoque une poussée axiale des arbres.

Pour y remédier on utilise des roues à denture en chevron



Transmettre l'énergie mécanique

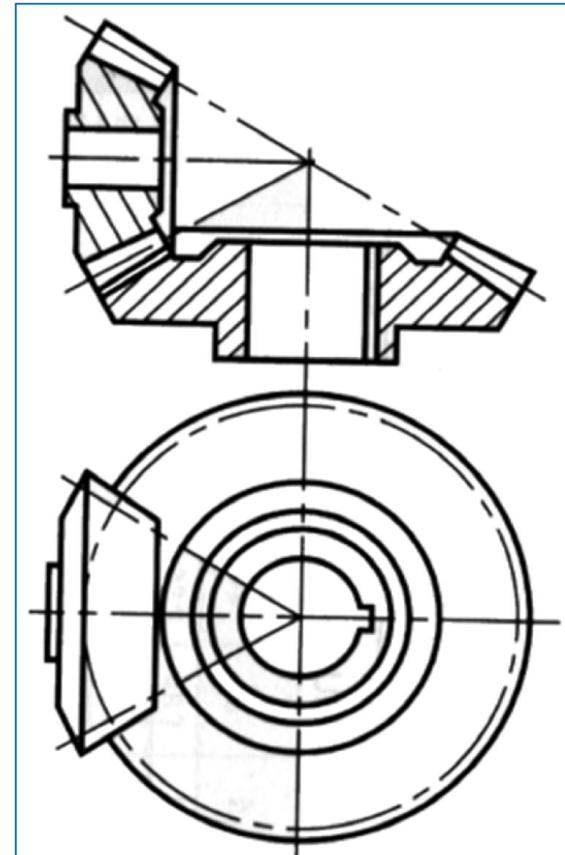
VII Engrenages coniques.

Transmettre le mouvement entre deux arbres concourants,

1) Condition d'engrènement:

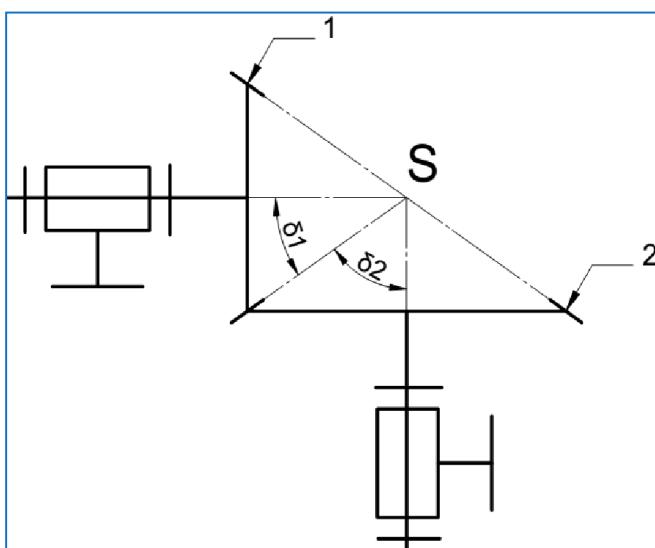
- Même module
- Les sommets des deux cônes soient confondus

2) Principe:



3) Représentation graphique:

4) Schéma Cinématique

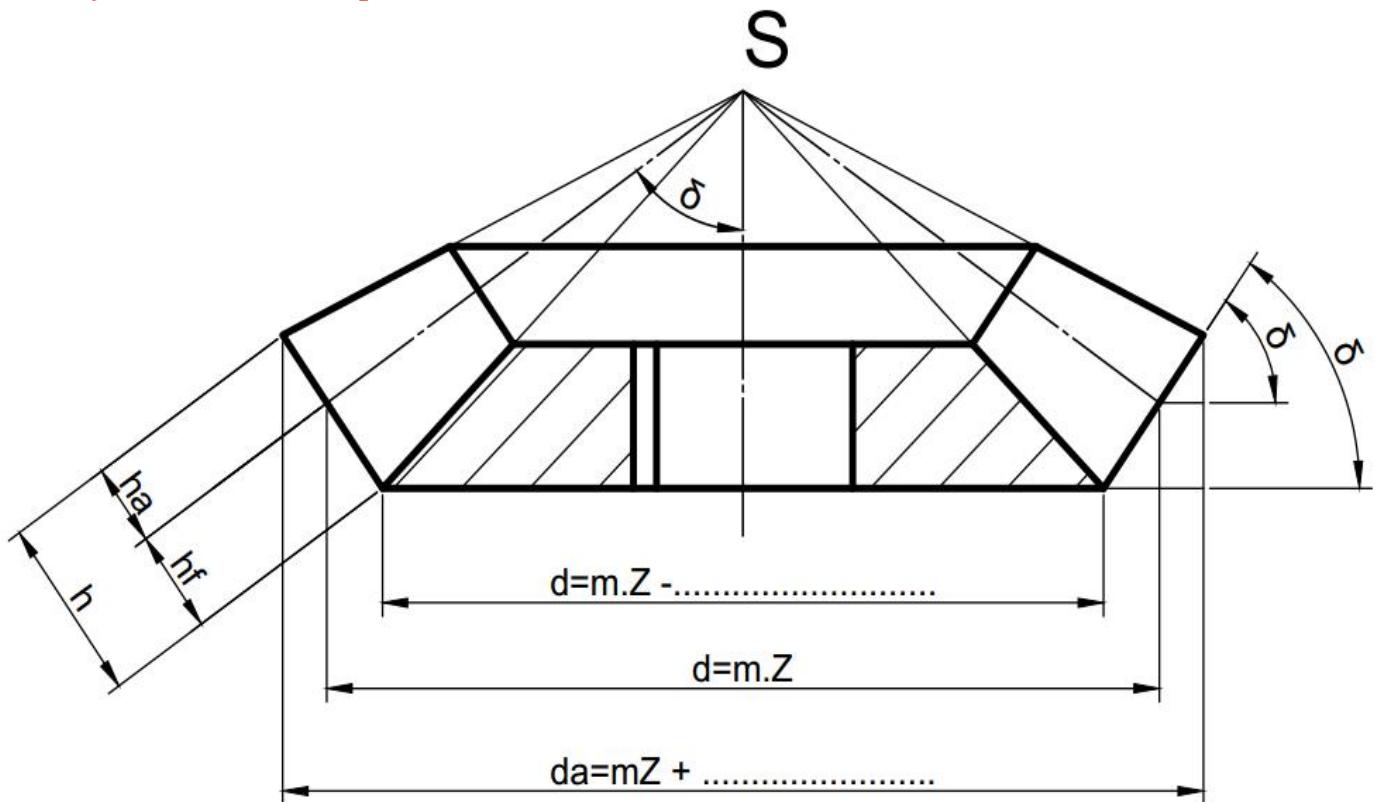


5) Rapport des vitesses

$$\frac{N2}{N1} = \frac{\omega 2}{\omega 1} = \frac{Z1}{Z2} = \frac{\sin \delta 1}{\sin \delta 2} = \tan \delta 1$$

(δ: Cône primitif)

6) Caractéristiques



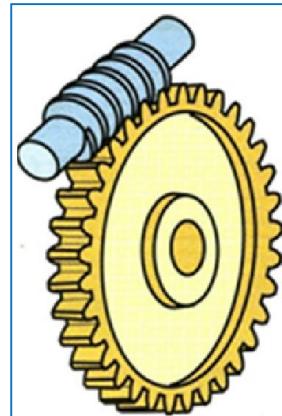
Désignation	Formule	Désignation	Formule
Module	m	Diamètre de tête	$d_{a1} = d_1 + 2m\cos\delta_1$
Nombre de dents	Z	Diamètre de pied	$d_{f1} = d_1 - 2,5m\cos\delta_1$
Angle primitif	$\tan\delta_1 = Z_1/Z_2$	Saillie	$h_a = m$
Diamètre primitif	$d_1 = mZ_1$ et $d_2 = mZ_2$	Creux	$h_f = 1,25m$

Transmettre l'énergie mécanique

VIII Engrenage gauche : le système roue-vis sans fin

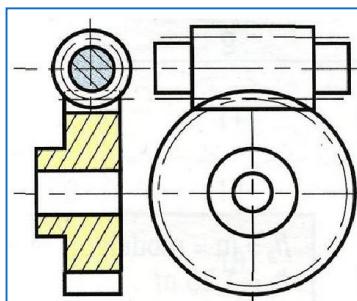
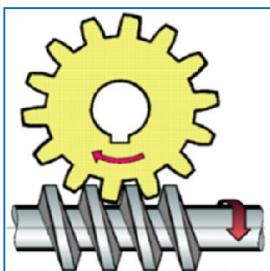
1) Condition d'engrènement :

- Même module axial.
- Même angle d'hélice.



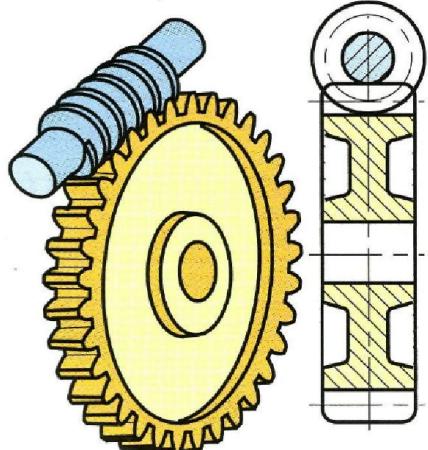
2) Principe:

Représentation normalisée

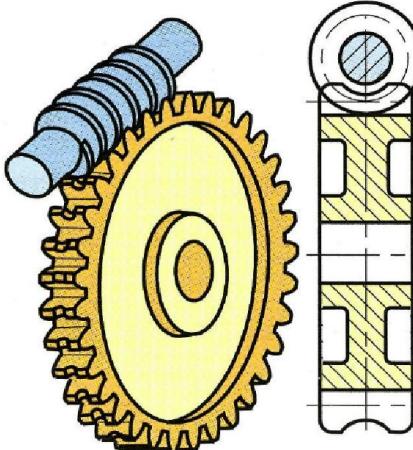


3) Famille de roue et vis sans fin :

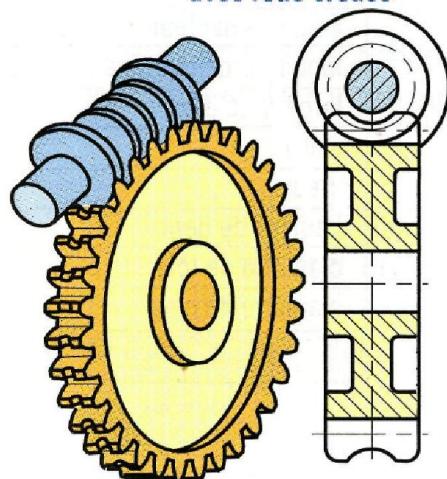
Vis sans fin avec roue cylindrique



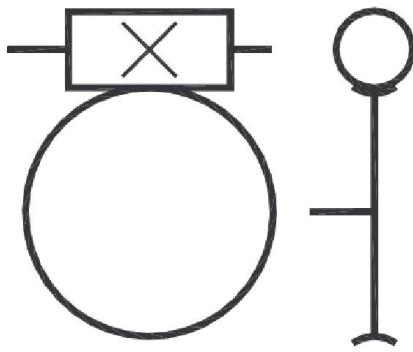
Vis sans fin tangente avec roue creuse



Vis globique avec roue creuse



4) Schéma Cinématique



Transmettre l'énergie mécanique

5) Rapport des vitesses

$$K = \frac{\omega r}{\omega v} = \frac{Zv}{Zr}$$

Zv : nombre de filet de la vis

Zr : nombre de dents de la roue

6) Avantage :

- Grand rapport de réduction (1/200°).
- Système presque toujours irréversibles d'où sécurité anti-retour.

7) Inconvénients

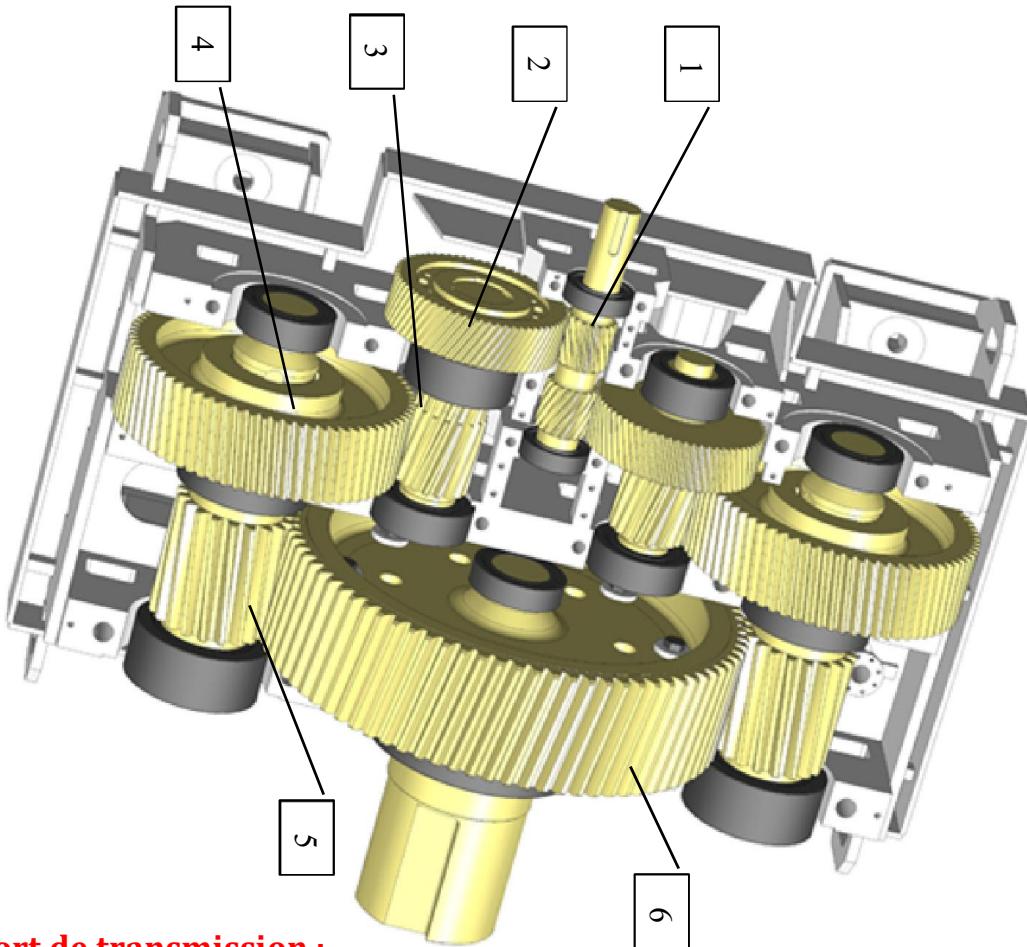
- Rendement faible (60%) (du fait du frottement)
- Effort axial important

Transmettre l'énergie mécanique

IX Train d'engrenage simple

1) Définition :

Un train simple est constitué d'une suite d'engrenages dont tous les axes de rotation sont fixes



2) Rapport de transmission :

$$K = \frac{N_s}{N_e} = \frac{\text{Produit des } Z \text{ menantes}}{\text{Produit des } Z \text{ Menées}}$$

$$K = \frac{N_6}{N_1} = \frac{Z_1 \cdot Z_3 \cdot Z_5}{Z_2 \cdot Z_4 \cdot Z_6}$$

3) Raison du train

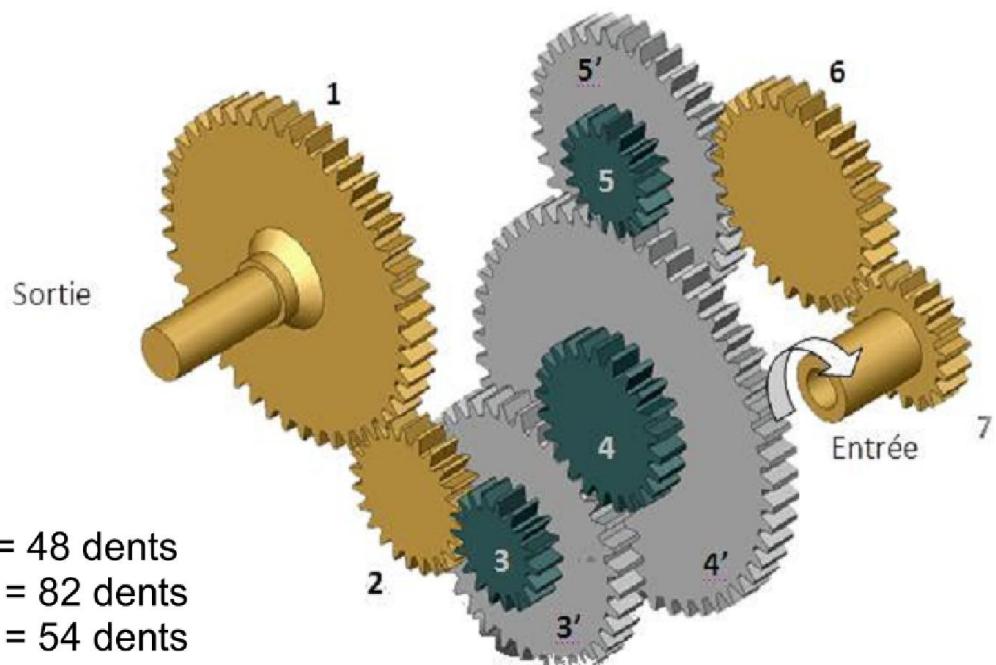
C'est le rapport de vitesse affecté du signe + ou -.

$$r = (-1)^n \frac{Z_1 \cdot Z_3 \cdot Z_5}{Z_2 \cdot Z_4 \cdot Z_6}$$

*n : nombre de contact extérieur, Soit 3 dans notre cas
 Si n est paire la sortie tourne dans le même sens que l'entrée
 Si n est impaire la sortie tourne dans le sens contraire que l'entrée*

Transmettre l'énergie mécanique

4) Applications :



$$z_1 = 65 \text{ dents}$$

$$z_2 = 32 \text{ dents}$$

$$z_3 = 24 \text{ dents} - z_{3'} = 48 \text{ dents}$$

$$z_4 = 38 \text{ dents} - z_{4'} = 82 \text{ dents}$$

$$z_5 = 26 \text{ dents} - z_{5'} = 54 \text{ dents}$$

$$z_6 = 42 \text{ dents}$$

$$z_7 = 30 \text{ dents}$$

- Donner l'expression du rapport de transmission du train d'engrenages.

$$K = \frac{N_1}{N_7} = \frac{\dots \dots \dots}{\dots \dots \dots}$$

- Calculer ce rapport de transmission :

.....
.....
.....

- En déduire le sens de rotation de l'arbre de sortie 1

.....
.....
.....