## Asm3 : essai méthodologique - jpg87

mis à jour le 2020.01.27 avec la version 0.10.2 (2019.07.03)

## 1- Créer le fichier d'assemblage

- Démarrer FreeCAD et se placer dans l'atelier Asm3.
- Enregistrer dès maintenant le fichier avec le nom souhaité (ici asm3\_essai\_methodo).
- Créer un nouveau document si nécessaire.
- Créer une **nouveau conteneur d'assemblage** et le renommer (par ex ici **Ass\_eol**).
- Vérifier l'activation du solveur automatique.

## 11- Importer l'objet « référence »

- Ouvrir le fichier contenant l'objet « référence » (ici ogive).
- Rendre actif le fichier de l'assemblage (asm3\_essai\_methodo).
  (Pour cela, cliquer sur son nom dans l'arborescence ou cliquer sur l'onglet correspondant en bas de l'écran).
- Tout en maintenant la touche Ctrl enfoncée, effectuer un glisserdéposer de l'objet à intégrer dans l'assemblage (Body\_ogive) sur le nom du conteneur d'assemblage (Ass\_eol).

Dans l'arborescence de l'assemblage, un nouvel objet est apparu dans la liste des pièces de l'assemblage (Parts) : **Body\_ogive**.

## 12- Immobiliser l'objet « référence »

 Combo View
 Image: Second sec

Il est indispensable qu'une pièce (ou sous-assemblage) soit immobilisée dans le système géométrique de référence afin que les autres objets viennent se positionner sur celle-ci et non l'inverse, au risque d'avoir un positionnement de l'ensemble très fantaisiste pour les éventuelles projections planes à venir.



• Il est fortement conseillé de renommer la contrainte.

## 2- Importer des composants dans un sous-assemblage

## 21- Importer les objets du sous-assemblage

Nous allons procéder ici de la même façon que précédemment pour rajouter les composants nécessaires (pièces, corps, ...).

- Ouvrir les fichiers contenant les objets constituant le sous-assemblage à construire (ici **masselotte** et **axe\_masselotte**).
- Rendre actif le fichier de l'assemblage (asm3\_essai\_methodo).
- Créer une nouveau conteneur pour le sous-assemblage et le renommer (sous-Ass\_masselotte).

Nous allons insérer chacun des objets :

- la pièce « référence » masselotte ;
- la pièce **axe\_masselotte** qui sera utilisée deux fois dans le sous-assemblage (deux instances de la même pièce).
- Tout en maintenant la touche Ctrl enfoncée, effectuer un glisser-déposer de l'objet à intégrer dans l'assemblage (Body\_masselotte) sur le nom du sous-assemblage (sous-Ass\_masselotte).



Dans l'arborescence du sous-assemblage, un nouvel objet est apparu : Body\_masselotte.

• Procéder de la même manière avec l'objet axe\_masselotte.

Vous devriez maintenant avoir dans l'arborescence un lien supplémentaire : Body\_axe\_masselotte.

• Cliquer sur le lien **Body\_axe\_masselotte** dans l'arborescence, puis rechercher la propriété **Element Count** et cliquer plusieurs fois en bout de ligne pour amener sa valeur à **2**.

Le lien Body\_axe\_masselotte peut maintenant être développé pour montrer les deux instances.



## 22- Immobiliser l'objet « référence » du sous-assemblage

 Sélectionner une face de l'objet Masselotte dans la fenêtre 3D, puis cliquer sur l'icône La contrainte apparaît alors dans l'arborescence du sous-assemblage et peut être renommée :



Il est possible de réordonner les objets dans l'arborescence avec 쨭 ou 🔯 .

## 3- Positionner (contraindre) les pièces du sous-assemblage

## 31- Prépositionner les objets si nécessaire

- Sélectionner un des objets axe\_masselotte dans l'arborescence, puis cliquer sur l'icône pouvez déplacer l'objet avec la souris en faisant des cliquer-déplacer sur les flèches ou les sphères du repère qui est apparu.
- Prépositionner chacun des objets axe\_masselotte comme ci-dessous :



## 32- Installer les contraintes de positionnement

Pour encastrer un des axes dans un des logements de la masselotte, nous allons utiliser la contrainte **Plans** *coïncidents* qui fait coïncider à la fois leurs normales et leurs centres (= liaison pivot, soit – 5 DOF).

 Sélectionner la circonférence de la base de la collerette sur un des objets axe\_masselotte dans la fenêtre 3D, puis en maintenant la touche Ctrl enfoncée, sélectionner la circonférence de l'entrée de l'alésage correspondant de la masselotte.





Enfin cliquer sur l'icône (plans coïncidents) puis sur l'icône pour résoudre les contraintes (à moins que vous n'ayez préalablement enfoncé le bouton de résolution automatique).

Voici le résultat :



- Renouveler l'opération avec le second objet axe\_masselotte.
- **Renommer** les contraintes.

#### Résultat :



Le sous-assemblage **sous-Ass\_masselotte** est maintenant prêt.

Nous pouvons rendre à nouveau visible l'assemblage global :

• Sélectionner l'assemblage **Ass\_eol** dans l'arborescence, puis actionner la barre **espace**.

## 4- Insérer les sous-assemblages dans l'assemblage principal

#### 41- Insérer le sous-assemblage « sous-Ass\_masselotte »

• Effectuer un glisser-déposer du composants **sous-Ass\_masselotte** sur le nom de l'assemblage général (**Ass\_eol**).

Dans l'arborescence de l'assemblage général, un nouvel objet est apparu : **sous-Ass\_masselotte**.

- Cliquer sur le lien **sous-Ass\_masselotte** dans l'arborescence (dans Ass\_eol > Parts). On remarque que la propriété **Element Count** n'est pas disponible ici. Il faut donc procéder autrement :
- Cliquer droit sur ce même lien sous-Ass\_masselotte dans l'arborescence, puis cliquer (gauche) sur Link actions > Make link.

Le lien **sous-Ass\_masselotte001** est apparu hors de Ass\_eol > Parts.

- Cliquer sur ce lien **sous-Ass\_masselotte001** et régler sa propriété **Element Count** à **2** pour obtenir 2 instances de celui-ci.
- Insérer le lien sous-Ass\_masselotte001 contenant maintenant les 2 nouvelles instances de sous-Ass\_masselotte dans l'assemblage général (Ass\_eol).

#### 42- Prépositionner les 3 instances de sous-Ass\_masselotte

• Sélectionner une des instances sous-Ass\_masselotte dans l'arborescence,

puis cliquer sur l'icône 🗳 et prépositionner successivement chacune de ces instances comme ci-contre :

## 43- Installer les contraintes de positionnement

 Sélectionner la circonférence de la base de la collerette sur une des instances sous-Ass\_masselotte dans la fenêtre 3D, puis en maintenant la touche Ctrl enfoncée, sélectionner la circonférence de l'entrée de l'alésage

correspondant de l'ogive, et enfin cliquer sur l'icône 💷 (plans coïncidents).

Après calcul de résolution des contraintes, vous obtiendrez ceci :

 Procéder de même avec les deux autres instances du sous-assemblage sous-Ass\_masselotte :







## 5- Importer le composant suivant

Nous allons procéder ici de la même façon que précédemment pour rajouter le(s) composant(s) nécessaire(s).

## 51- Importer le composant dans le conteneur de l'assemblage

- Ouvrir le fichier contenant le composant à rajouter (elast\_masselottes).
- Rendre actif le fichier de l'assemblage (asm3\_essai\_methodo).



## 52- Prépositionner l'objet à contraindre si nécessaire

• Sélectionner l'objet **Body\_elast\_masselottes** dans la fenêtre 3D, cliquer sur l'icône *t* réorienter l'objet.

## 53- Contraindre l'objet selon les besoins

 Pour chaque axe, sélectionner la circonférence de la base d'un des arrondis de l'objet Body\_elast\_masselottes dans la fenêtre 3D, puis en maintenant la touche Ctrl enfoncée, sélectionner la circonférence extérieure de la collerette de l'axes des masselottes correspondant, et enfin cliquer sur

l'icône 💷 (plans coïncidents).

Après calcul de résolution des contraintes, vous obtiendrez ceci :



## 6- Importer le composant suivant

Nous allons procéder encore de la même façon que précédemment pour rajouter le(s) composant(s) nécessaire(s).

## 61- Importer le composant dans le conteneur de l'assemblage

- Ouvrir le fichier contenant le composant à rajouter (**roue\_dentee\_ogive**).
- Rendre actif le fichier de l'assemblage (asm3\_essai\_methodo).
- Tout en maintenant la touche Ctrl enfoncée, effectuer un glisser-déposer de l'objet à intégrer dans l'assemblage (Body\_roue\_dentee\_ogive) sur le nom de l'assemblage (Ass\_eol).

Dans l'arborescence de l'assemblage, un nouvel objet est apparu dans la liste des pièces de l'assemblage (Parts) : **Body\_roue\_dentee\_ogive**.



## 62- Prépositionner l'objet à contraindre si nécessaire

Sélectionner l'objet Body\_elast\_masselottes dans la fenêtre 3D, cliquer sur l'icône at réorienter l'objet.

#### 63- Contraindre l'objet selon les besoins

 Sélectionner la circonférence de la base de l'épaulement de l'objet Body\_roue\_dentee\_ogive dans la fenêtre 3D, puis en maintenant la touche Ctrl enfoncée, sélectionner la circonférence d'entrée de l'alésage de l'ogive, et enfin cliquer

sur l'icône 💶 (plans coïncidents).

Après calcul de résolution des contraintes, vous obtiendrez ceci :



Il ne reste plus qu'à créer les liaisons entre les axes des masselottes et la roue dentée.

# 64- Installer les contraintes de positionnement entre les instances de sous-Ass\_masselotte et Body\_roue\_dentee\_ogive

 Sélectionner l'objet Body\_ogive dans l'arborescence, puis appuyer sur la touche Espace pour masquer cet objet.



#### 641- Prépositionner l'objet à contraindre si nécessaire

# Sélectionner l'objet Body\_roue\_dentee\_ogive dans la fenêtre

3D, cliquer sur l'icône te orienter l'objet de façon à amener les alvéoles de la roue dentée vers les axes :



#### 642- Installer les contraintes

- Sélectionner la surface cylindrique de l'axe d'un sous-Ass\_masselotte et une face plane du trou oblong correspondant sur la roue dentée, puis cliquer sur l'icône (distance point-plan : - 1 DOF).
- Régler la distance dans les propriétés de la contrainte correspondant au rayon de l'axe (1,5 mm ou -1,5 mm selon l'orientation des surfaces).



Le résultat après recalcul du système de contraintes :





**Remarque :** Il est normal qu'il n'y ait plus aucune mobilité car la pièce **elast\_masselottes** est en réalité un élastique qui limite l'effet centrifuge sur les masselottes, et bien sûr ici cet objet n'est pas déformable.

Voici l'assemblage terminé, avec une transparence de l'ogive :



## 7- Comment simuler la « déformation » de l'élastique

- Remplacer l'élastique par 3 « portions » d'élastique :
- Contraindre les 3 objets avec les axes des masselottes et entre eux :





Nous pouvons maintenant simuler la déformation de l'élastique et le déplacement des masselottes :



Voir la vidéo associée !