ROYAUME DU MAROC



مكتب التكويُن المهنيُ وإنعكاش الشكف ل

Office de la Formation Professionnelle et de la Promotion du Travail Direction Recherche et Ingénierie de la Formation

RESUME THEORIQUE & GUIDE DE TRAVAUX PRATIQUES

MODULE 06:

ELABORATION ET CONSTITUTION DU DOSSIER DE FABRICATION (Partie 1)

Secteur : FABRICATION MECANIQUE

Spécialité: techniciens specialises en

METHODES DE FABRICATION

MECANIQUE

Niveau : TECHNICIENS SPECIALISES

PORTAIL DE LA FORMATION PROFESSIONNELLE AU MAROC

Télécharger tous les modules de toutes les filières de l'OFPPT sur le site dédié à la formation professionnelle au Maroc : **www.marocetude.com**

Pour cela visiter notre site www.marocetude.com et choisissez la rubrique :

MODULES ISTA



Document élaboré par :

Nom et prénom
Octavian ALBU
Mohamed SERBOUT

CDC Génie Mécanique CDC Génie Mécanique

Révision linguistique

- -
- -
- _

Validation

- -
- -

MODULE 06: ELABORATION ET CONSTITUTION DES DOSSIERS DE FABRICATION

Code :Théorie :40 %Durée : 115 heuresTravaux pratiques :57 %Responsabilité : D'établissementEvaluation :3 %

1.1. OBJECTIF OPERATIONNEL DE PREMIER NIVEAU DE COMPORTEMENT

COMPETENCE

• Elaborer et constituer des dossiers de fabrication.

PRESENTATION

Ce module de compétence particulière est la principale tâche d'un Technicien des Méthodes et se dispense en deuxième année du programme de formation.

DESCRIPTION

L'objectif de ce module est de faire acquérir la compétence particulière relative à l'élaboration et rédaction des gammes de fabrication et la constitution des dossiers de fabrication à partir d'un cahier des charges et d'un plan d'ensemble ou de définition de la pièce. Il vise donc à rendre le stagiaire apte à analyser la fabrication des pièces mécaniques et d'établir les documents nécessaires à leur fabrication. La stagiaire apprendra à utiliser les documents relationnels des méthodes et apprendra à élaborer des processus de fabrication des pièces mécaniques comportant des traitements thermiques, des dentures, des cannelures, des précisions,... La relation entre la conception des pièces et leur faisabilité devra être un souci quotidien.

CONTEXTE D'ENSEIGNEMENT

- Les stagiaires auront à faire en groupe des exposés sur des thèmes techniques d'usinage (taillage de dentures, réalisation des cannelures, traitements thermiques et leurs place dans la gamme, rectification et superfinition...) englobant les équipements, les outils, les outillages, les capacités et les différents types de machines.
- Le travail en groupe et en sous-groupe sera favorisé par le formateur
- Mettre les stagiaires dans des situations réelles de production en provoquant des relations client- fournisseurs
- Des butées horaires seront appliquées pour le respect des délais et la notion des temps alloués.

CONDITIONS D' EVALUATION

- Travail individuel
- A partir:
 - De consignes et directives
 - D'un cahier des charges (dossier de définition et programme de production : qualité, délai et quantité)
 - D'un croquis à main levée
 - D'un parc- machines donné et connaissance des moyens disponibles
- A l'aide :
 - Des normes
 - Des documents relationnels des méthodes
 - Des dossiers machines
 - Des documentations techniques et catalogues (machines, outils et outillages)

1.2. OBJECTIFS ET ELEMENTS DE CONTENU

OBJECTIFS	ELEMENTS DE CONTENU
1. Analyser le cahier des charges	 Définition d'un cahier des charges (travaux demandés) Quantité (importance de la commande) Délais Qualité
2. Recueillir tous les renseignements pertinents au projet à développer	 Buts et objectifs à atteindre Ecoute active Prise de notes Classement des notes Structures des informations Dossier client Compléter les documents et confirmer les renseignements
3. Comprendre les exigences du client et analyser les données fournées	Besoins et demande du clientPertinence des données
A. Prendre connaissance des consignes et directives	Importance des consignes et directivesUtilisation bloc notes, agendasRigueur au travail
Connaître les différents procédés de fabrication	 Types de production : unitaire, petite, moyenne et grande série Influence de la série dans le choix des moyennes de production Procédés d'usinage : par enlèvement de copeaux, électro- érosion, Procédés de réalisation des bruts : fonderie, estampage,
5. Effectuer une étude comparative	 Notion de la série économique Notions de coûts et des temps de production Graphique de rentabilité
B. Etablir et comparer des modes opératoires mettant en œuvre des moyens différents	 Elaboration des modes opératoires pour des pièces de fonderie des grandes dimensions Techniques d'usinage des pièces de fonderie Techniques d'usinage des pièces des grandes dimensions Comparaison des modes opératoires

- 6. Connaître les techniques d'usinage des pièces longues et flexibles
- Capacité machine
- Cas des pièces longues en tournage : utilisation de lunette fixe ou à suivre
- Cas en fraisage : isostatisme, vérin réversible et irréversible
- C. Etablir des modes opératoires pour des pièces longues et flexibles en séries moyennes renouvelables
- Elaboration des gammes de fabrication pour des pièces unitaires, en petites séries ou moyennes séries renouvelable
- Elaboration des gammes d'usinage pour des pièces longues et flexibles
- 7. Maîtriser la cotation de fabrication et les transferts de cotes et la notion d'isostatisme
- Cotation des fabrication : cotes outil, cote machine et cote appareil
- Approfondissement de la notion d'isostatisme
- Transfert de cotes
- Transfert géométrique
- 8. Paramétrer le choix d'un brut pour une moyenne série renouvelable
- Choix d'un brut pour une pièce donnée
- Simulation d'usinage
- Détermination des cotes de brut
- D. Analyser la fabrication des pièces comportant tout type de denture et des traitements thermiques
- Position des traitements thermiques dans une gamme de fabrication
- Proposition des traitements (nature du traitement, température, bain,...) en fonction du cahier des charges
- Utilisation des digrammes et des courbes de traitements thermiques : TRC....
- Taillage de dentures droites : notions théoriques sur les engrenages, modes opératoires d'usinage,
- Procédés de fabrication des dentures droites : modules, outil-pignon....
- Rectification et finition des dentures : shaving (rasage), types de rectifieuses de dentures.
- Contrôle de dentures : pied au module, pièges,...
- E. Analyser la fabrication des arbres cannelés comportant des taillages de dentures diverses
- Procédés de fabrication des cannelures : usinage, roulage,...
- Finition des cannelures
- Procédés de fabrication des dentures coniques et sphéro-conique : outilcouteau....
- Rectification et finition des dentures

coniques

- 9. Programmer manuellement une machineoutil à commande numérique
- Référence au module 20
- Constituer le dossier de mise en fabrication d'une pièce à partir d'un cahier des charges
- Dossier complet de mise en fabrication
- Classement des dossiers
- Notions de technologie de groupe
- F. Analyser la fabrication des pièces de très grande précision
- Précaution à prendre en cas d'usinage des pièces de précision
- Rebut et qualité
- Interchangeabilité
- Appairage des pièces
- Finition de qualité

11. Classer en familles de pièces

- Rationalisation de la production
- Technologie du groupe
- Gamme mère
- 12. Effectuer des études de phases, chiffrer les temps et devis
- Référence au module 9
- G. Analyser la fabrication des pièces déformables en séries renouvelable
- Tensions et contraintes internes : notion de fibre
- Libération des contraintes
- Déformation lors de l'usinage et précaution à prendre
- 13. Conduire une recherche d'information sur des procédés non traditionnels
- Exposés sur des thèmes techniques : usinage de précision, usinage à grand vitesse, la qualité, ...
- 14. S'informer sur les techniques et les instruments de contrôle
- Montage de contrôle
- MTM
- ..
- 15. S'entraîner à la vision spatiale de paramètres variables
- Vision spatialePoints hors matière
- H. Elaborer la gamme de contrôle d'une pièce en production de série importante
- Gamme de contrôle
- 16. Analyser et critiquer le plan de la pièce
- Lecture de plans
- Critiques des dessins dans le ses de réduction des coûts de fabrication
- Demande de modification

SOMMAIRE

(APEF). GENERALITES	11
2 .1 .DEFINITIONS	11
2.1.1. Avant-projet d'étude de fabrication	
2.1.2. Méthodes de recherche d'un avant –projet d'étude de fabrication	
2.1.3. Cahier des charges de production : incidence sur le choix	
2.2. PRINCIPAUX TERMES UTILISES DANS UN APEF. OPERATIONS ELEMENTAIRES	
D'USINAGE	
2.2.1. Définitions et commentaires	13
2.2.2. Nature, rôle et caractéristiques générales des opérations élémentaires	1.4
d'usinage	
élémentaires	13
2.3. DEMARCHE DE RECHERCHE D'UN AVANT-PROJET ET CONSEILS EN VUE DE L'ELABORATION D'UN APEF	17
2.3.1. Démarche de recherche d'un avant-projet.	
2.3.2. Conseil en vue de l'élaboration d'un APEF	
2.4. METHODE GENERALE : EXEMPLE DE DEMARCHE	
METHODE GENERALE :EXEMPLE DE DEMARCHE (SUITE)	21
2.5. METHODE DE RECHERCHE D'UN APEF PAR « GROUPEMENT EN FAMILLES »	22
2.5.1. Présentation générale de la technologie de groupe (noté TG)	
2.5.2. Définition.	
2.5.3. Démarche de recherche d'une gamme spécifique en TG	
2.5.4. Exemple de système de classification des pièces	
2.6. EXEMPLE D'APPLICATION DE LA METHODE PAR « GROUPEMENT EN FAMILLES ». DEMARCHE	
2.7 FIGURED DADED ATION CTANDADD DE	
2.7. FICHIER D'OPERATION STANDARD DE TOURNAGE30	
TOURIVAGE	
2.8. SYMBOLISATION DES PRISES DES PIECES	
2.8.1. Notions d' isostatisme dans la liaison pièce/porte	
pièce	
2.8.2. Démarche de recherche d'une mise en position isostatique	
théorique37	
2.8.3.	20
Exemple	.38
2.9. LE CONTRAT DE	
PHASE40	
2.9.1. Renseignement figurant sur le contrat de phase	
2.9.2. Démarche d'élaboration d'un contrat de	
phase	
2.10. L'ETUDE DES TEMPS EN	
2.10. L ETUDE DES TEMPS EN FABRICATION	
2.10.1. Types de temps à prendre en	
compte	
2.10.2.	
Simogramme	42

CHAPITRE 2 : DISPERSIONS	
DIMENSIONNELLES	43
CHAPITRE 3 : COTATION DE	
FABRICATION	48
4.1.	
GENERALITES	48
4.2. LES DIFFERENTES COTES DE	
FABRICATION	48
4.2.1. Cotes dites « cotes-machines » : notées	
U _P 48	
4.2.2. Cotes appareillages : notées U _A	
CHAPITRE 4:	
SIMULATION	40
SINIULATION	49
CHAPITRE 5 : DETERMINATION DES COTES DE	
FABRICATION	
CHAPITRE 6: PSITIONNEMENT ET MONTAGE	
D'USINAGE 63	
CHAPITRE 7: EXEMPLES	61
EXEMPLE 1 Elaboration des modes opératoires por	ur des pièces de fonderie des grandes
dimensions	61
EXEMPLE 2 Etablir des modes opératoires pour	des pièces longues et flexibles en
séries moyennes renouvelables	
EXEMPLE 3	99
CHADITTE O. ADDI ICATIONIC	112
CHAPITRE 8: APPLICATIONS	112

CHAPITRE 1. ELABORATION D'UN AVANT- PROJET D'ETUDE DE FABRICATION (APEF). GENERALITES

1.1. DEFINITION

1.1.1. Avant-projet d'étude de fabrication

Dossier prévisionnel évolutif élaboré au bureau des méthodes consignant tout ou parties des informations suivantes:

- - phases, sous- phases, opérations classées dans l'ordre d'usinage,
- - croquis de phase où figurent:
- la mise en position de la pièce (symbolisation géométrique ou de préférence technologique),
- la cotation de fabrication,
- la visualisation des surfaces usinées
- - machines-outils utilisées,
- -outillages de coupe utilisés.

2.1.2. Méthodes de recherche d'un avant-projet d'étude de fabrication

Méthode générale : L'analyse est basée sur l'étude du cahier de charge, du dessin de définition du produit et sur une large expérience professionnelle acquisse en analyse de fabrication.

Données:

- -- dessin de définition du produit,
- -- cahier des charges (programme et moyens),
- -- expérience industrielle...

Principe:

Cette méthode consiste à appliquer des règles de décision permettant l'élaboration d'un avantprojet puis d'un projet d'étude de fabrication bâti sur une parfaite connaissance des moyens de fabrication et sur le savoir-faire du gammiste.

Méthode groupement en familles et gamme-type : L'analyse est basée sur la connaissance des gammes de fabrication stabilisée (gamme type) répondant à des problèmes semblables (familles fondamentales de pièces).

Données:

- -- dessin de définition du produit,
- --cahier des charges (programme et moyens),
- --système de codification morpho dimensionnel (OPITZ, OlR, TNO, COPIC BRISCH, CETIM-PMG...),
- -- banque de données de "gammes type".

Principe

Cette méthode consiste, dans un premier temps, à déterminer le code d'une nouvelle pièce à étudier puis à rechercher (manuellement ou informatiquement) la gamme type associée à ce code.

Dans un deuxième temps, le gammiste modifie cette gamme pour l'adapter aux spécificités de la pièce considérée.

2.1.3. Cahier des charges de production : incidence sur le choix

Programme de fabrication

Quantité de pièces (série) nombre de séries : Le cahier des charges fixe le nombre de pièces dans la série et le nombre de séries envisagées dans le temps (ex : 50 pièces/mois/3 ans). Ces données ont une influence directe sur le choix des moyens de fabrication (MO et outillages). Elles conditionnent l'investissement.

Délais : Les délais sont fixés de manière précise dans le cahier des charges. Ils ont également une incidence sur le choix des moyens de fabrication. L'augmentation de la cadence et/ou l'augmentation du nombre des postes et/ou l'augmentation des temps de production sont des moyens de réduire les délais.

Cadence : Elle résulte de la quantité de pièces à produire dans un temps donné (délais). Elle doit également prendre en compte les coûts de stockage et les taux horaires des moyens quelle induit.

Coût de production: C'est l'étude de marché du produit et l'état de la concurrence qui imposent les coûts de fabrication maximum. Les moyens de production des ateliers de soustraitance spécialisés et leur taux de charge peuvent permettre une réduction importante des coûts de production.

Moyens de production

Parc machines : Le parc MO peut être imposé (atelier intégré) et/ou à définir (acquisition de nouveaux moyens ou appel à la sous-traitance). Les machines sont identifiées par:

- -- les possibilités cinématiques,
- -- les capacités limites,
- -- les capabilités en termes de volumes usinables et de précisions possibles.

L'implantation des machines et leur taux global de charge dans l'atelier sont à prendre en compte dans la mise en oeuvre des moyens de production.

Equipements et appareillages : Les différents équipements et appareillages, en particulier les montages d'usinage, les modules de préhension, de manutention et de stockage sont choisis en fonction de la qualité des pièces à obtenir et en fonction du programme de fabrication imposé.

Outillages de coupe et de contrôle : Le choix des outillages de coupe est également lié à la qualité des pièces à obtenir. Il a une influence directe sur le temps d'usinage et sur les coûts d'usinage (optimisation des conditions de coupe).

Moyens humains : La qualification des opérateurs est étroitement liée à la complexité des machines et équipements. Le taux horaire des machines-outils prend en compte les moyens

12

humains. Le choix des moyens matériels est par conséquent lié à l'existence et à la disponibilité des moyens humains correspondants.

2.2. PRINCIPAUX TERMES UTILISEES DANS UN APEF. OPERATIONS ELEMENTAIRES D'USINAGE

2.2.1. Définitions et commentaires

Phase : Ensemble d'opérations (éventuellement groupées en sous-phases) réalisées sur un même poste de travail. On entend par poste de travail une machine équipée pour réaliser un ensemble d'opérations sur un lot de pièces.

Les phases sont généralement désignées à partir du type de machine- outil sur laquelle sont réalisées les différentes opérations.

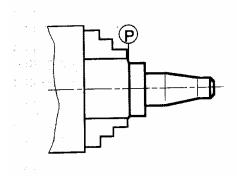
Exemple: phase 10 : TOURNAGE phase 20: PERÇAGE

Sous-phase : Ensemble d'opérations réalisées sans démontage de la: pièce.

Exemple:

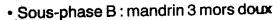
Sous- phase A: rélisation des surfaces en trait fort

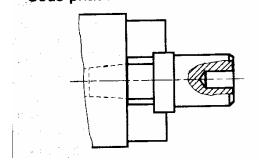
· Sous-phase A: mandrin 3 mors durs



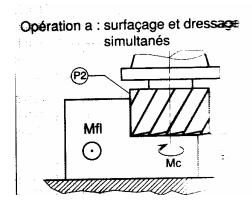
Puis retournement de la pièce :

Sous-phase B: réalisation des surfaces restantes





Opération : Réalisation d'une ou plusieurs surfaces élémentaires sans démontage de la pièce et en ne mettant en oeuvre qu'un seul mouvement relatif pièce/outil.



2.2.2. Nature, rôle et caractéristiques générales des opérations élémentaires d'usinage

Ebauche (E)

a)On élimine l'excédent de matière.

- Présence d'une couche superficielle brute comportant des défauts physiques et géométriques liés au procédé d'élaboration moulage, forgeage, laminage.
- Présence d'une surépaisseur d'usinage dont la valeur est fonction de la gamme d'usinage et des différentes contraintes technologiques du processus d'élaboration des bruts.
- b) Prépare la finition.
- Grâce à une meilleure tenue des outils (homogénéisation des caractéristiques du matériau).
- Grâce à une première correction des gros écarts de forme (régularité des surépaisseurs d'usinage) et de position.

Demi- finition F/2

- a) On corrige les défauts, résultant d'une "grosse" ébauche. En assurant une surépaisseur constante et faible pour la finition.
- b) On réalise une partie des spécifications liées à une surface en assurant la précision géométrique de position (cas d'un alésage).

Finition F

On termine toutes les spécifications imposées par le dessin de définition du produit et on permet d'obtenir, pour la surface usinée:

- -la forme,
- -la rugosité
- -la dimension

et dans certains cas l'orientation et la position.

2.2.3. Critères à prendre en compte pour déterminer le nombre d'opérations élémentaires.

a) Spécifications du dessin de définition du produit.

Plus la spécification est précise, plus le nombre d'opérations élémentaires augmente.

Caractéristiques	Interva	alle de tolé	rance	(Qualité	•	 	Rugosité	
Operations	íT ≥ 0,5	IT > 0,05 , et IT < 0,5	IT ≤ 0.05	12 13	8 9 10 † 1	6	Ra ≥6,3	Ra > 0,8 et Ra < 6,3	Ra ≤ 0,8
E F/2		E	E F/2		E	E F/2		E	E F/2
F	F	F	F	F	F	F	F	F	F

b) Brut

Plus le volume d'excédent de matière est important, plus les défauts de forme risquent d'être conséquents, ce qui entraîne une augmentation du nombre d'opérations élémentaires.

Note: Pour certains procédés d'élaboration du brut (laminage, moulage, forge) d'autres critères sont à prendre en compte:

- la présence d'une croûte superficielle plus dure (de 0,5 à 2 mm),
- les problèmes de déport (variation du copeau, travail au choc...),
- la présence de dépouilles (variation du copeau).

c) Caractéristiques intrinsèques

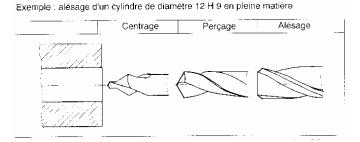
Plus la pièce est fragile et déformable, plus le nombre d'opérations élémentaires augmente pour minimiser les défauts.

Note : La déformation de la pièce peut être due:

- aux variations de l'intensité des forces de coupe,
- à l'intensité de la force de bridage,
- à la rigidité de la pièce,
- aux libérations des tensions internes dans le matériau.

d) Nature de l'outil

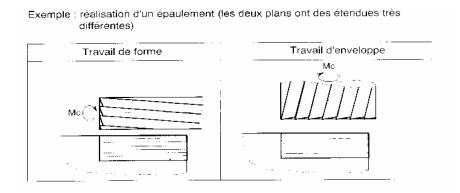
- -La nature et la forme de l'outil influencent le nombre d'opérations élémentaires.
- -Les outils de finition doivent attaquer ou déboucher sur des surfaces saines (donc écroûtées).



- La forme du foret aléseur (pas de coupe dans la partie centrale) oblige à réaliser une opération d'ébauche en perçage.
- Un chanfrein d'entrée sur une surface brute facilite la tenue de l'outil de finition en alésage.

e) Mode de génération

En travail de forme, il faut augmenter le nombre d'opérations élémentaires.



En travail de forme, la longueur de contact arête de coupe/pièce étant importante, il sera nécessaire de multiplier le nombre d'opérations d'ébauche afin de minimiser les problèmes de flexion d'outil, d'usure, d'échauffement et de vibrations.

2.3. DEMARCHE DE RECHERCHE D'UN AVANT-PROJET ET CONSEILS EN VUE DE L'ELABORATION D'UN APEF

2.3.1. Démarche de recherche d'un avant-projet

Données:

- - Dessin de définition du produit fini.
- - Dessin de définition du produit brut.
- - Cahier des charges:
- le programme de fabrication (série, cadence, délai...),
- le parc machines,
- l'outillage de coupe,
- les appareillages,
- les moyens humains.

Besoin : Document d'ordonnancement des phases, sous-phases, opérations (éventuellement).

Résulte : Analyse

- 1. Analyser le dessin de définition du produit à fabriquer
 - 1.1. Installer un repère orthonormé direct sur la pièce
 - 1.2. Repérer les surfaces brutes (qui resteront brutes): Bi
 - 1.3. Repérer les surfaces usinées; codage:



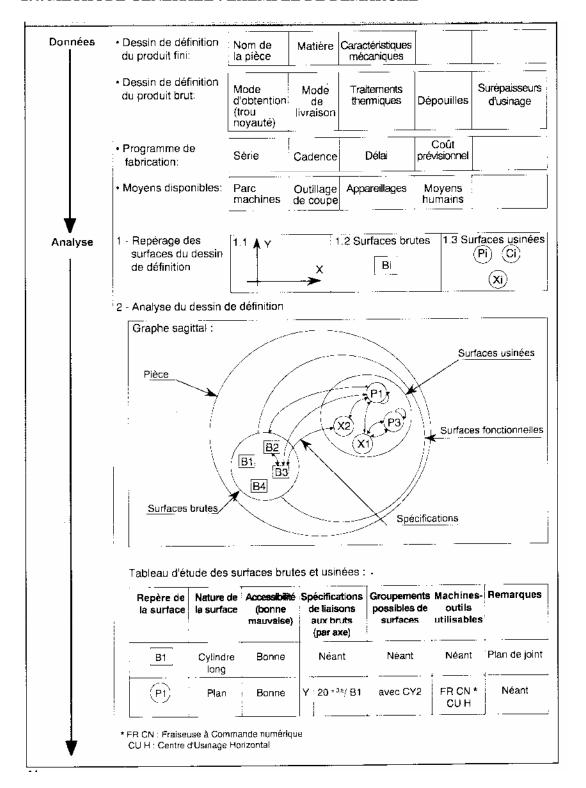
- 2. Réaliser le graphe sagittal et établir le tableau d'étude des surfaces brutes et usinées.
 - 2.1. Mettre en évidence les codes de liaisons aux bruts par axe (X, Y, Z).
 - 2.2. Mettre en évidence les spécifications délicates, à savoir:
 - 1T < 0.05; qualité < 7; Ra < 0, 8; \perp , //... < 0.05 %
 - 2.3. Définir les groupements de surfaces.
- 3. Ordonnancer les phases et sous-phases d'usinage à partir des conseils donnés.
 - 3.1. Déterminer les premières surfaces qui seront usinées (elles constitueront le premier référentiel de reprise).
 - 3.2; Déterminer la première mise en position permettant la réalisation des surfaces usinées déterminées en 3.1.
 - 3.3. Déterminer les phases et sous- phases suivantes à partir du: choix d'une machine-outil,
 - choix du référentiel de reprise à partir des surfaces usinées en phases antérieures.
- 4. Remplir le tableau d'analyse des différents APEF possibles.
 - 4.1. Indiquer la machine-outil utilisée et l'appareillage mis en oeuvre
 - 4.2. Donner le référentiel de mise en position
 - 4.3. Enumérer les surfaces usinées.
- 5. Choisir un APEF à partir d'une comparaison au niveau:
 - du nombre de phases et sous-phases,
 - -- de la complexité des moyens de reprise,
 - -- de la complexité des outillages de coupe,
 - -- des dispersions sur les cotes fabriquées.

2.3.2. Conseils en vue de l'élaboration d'un APEF

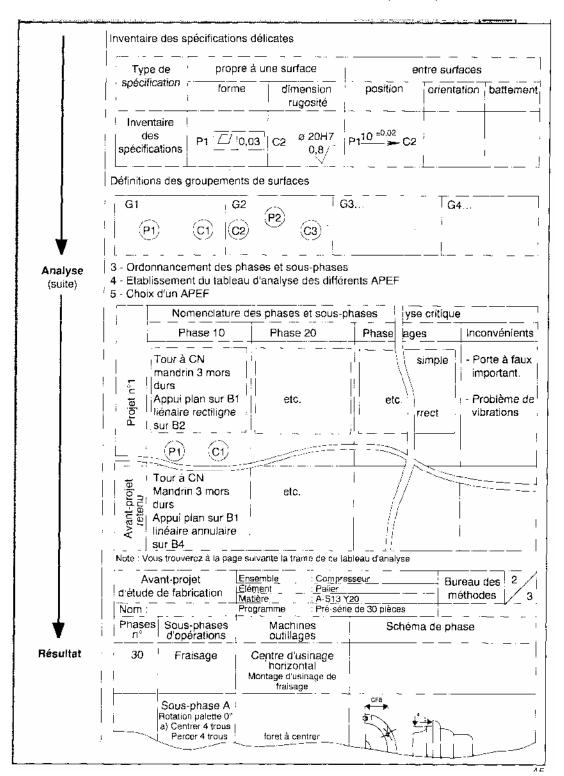
- a) Comment choisir la ou les premiers surfaces à usiner?
- La première surface usinée (ou groupement de surfaces) doit servir comme appui principal pour la suite des usinages.
- La première surface usinée (ou groupement de surfaces) doit présenter une bonne stabilité de reprise.
- La première surface usinée (ou groupement de surfaces) doit pouvoir recevoir un ablocage efficace.
- Dans le cas où le choix est possible entre un plan et un cylindre long, choisir plutôt le plan.
 - b) Comment choisir les surfaces de mise en position de la première phase?
- En première phase, la mise en position de la pièce doit si possible s'effectuer sur des surfaces brutes restant brutes après l'usinage complet de la pièce. Ces surfaces doivent être de bonne qualité. (Tenir compte des dépouilles, plan de joint, déport...)
- En première phase, la mise en position de la pièce doit permettre un balançage correct de la matière autour des usinages pour la phase suivante.
- En première phase, la mise en position de la pièce doit permettre de garantir une bonne stabilité sous les forces de coupe.

- c) Comment effectuer des groupements des surfaces ?
- Deux surfaces liées par une ou plusieurs spécifications délicates doivent être réalisées dans la même sous- phase.
- La tendance actuelle est d'usiner dans la même sous- phase (ou éventuellement la même phase) toutes les surfaces accessibles par l'outil en fonction du type de machine-outil.
- Certaines surfaces ne peuvent être réalisées séparément, elles sont groupées par obligations technologiques (rainure, lamage...).
 - d) Comment ordonner les phases?
- Dans le cas où deux surfaces (ou groupes de surfaces) appartenant à des phases différentes sont positionnées entre elles (spécifications de position, orientation...) et réalisables l'une par rapport à l'autre, il faut réaliser en premier la (ou le groupement) surface qui offre la meilleure stabilité de reprise et qui permet un ablocage correct.
- Eviter les reprises sur brut au delà de la phase 30.
- Il faut repousser le plus loin possible, dans la suite des phases, l'usinage des surfaces fragiles, précises et celles qui affaiblissent la pièce (filetage, rectification, rainurage...).
- e) Comment ordonner le nombre de phases sur les machines-outils à commande numérique ?
- Rechercher une prise de pièce "judicieuse" (stable et fiable) permettant la réalisation de la pièce en un minimum de phases (utilisation du plateau tournant: axe B et de la broche indexable : axe C).
- Réaliser l'usinage de plusieurs pièces du même lot dans des positions différentes sur le même montage.

2.4. METHODE GENERALE: EXEMPLE DE DEMARCHE



METHODE GENERALE: EXEMPLE DE DEMARCHE (SUITE)



2.5. METHODE DE RECHERCHE D'UN APEF PAR « GROUPEMENT EN FAMILLES »

2.5.1. Présentation générale de la technologie de groupe (notée TG)

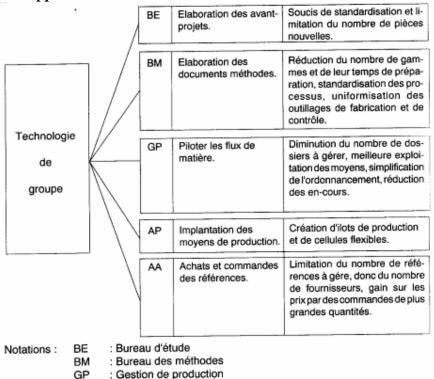
a) Définition:

Concept de regroupement qui permet d'identifier les similitudes entre des éléments et de les reclasser en familles, en vue d'optimiser les traitements ou les actions qui les concernent.

b) Principe:

La Technologie de Groupe consiste à grouper des pièces, des produits, des opérations, des procédés aux différents stades de leur élaboration, conception, production, industrialisation, montage, afin de profiter avantageusement de leurs similitudes pour les industrialiser économiquement.

c) Domaines d'application :



e) Objectif:

La TG permet d'atteindre les objectifs suivants: (la liste n'est pas exhaustive)

: Atelier de production : Achats - Approvisionnements

- réduire la diversité des pièces et le nombre des articles,
- réduire les coûts de création des nouvelles gammes,

GP AP

- réduire les temps de chiffrage des devis,
- réduire les en-cours,
- archiver le savoir du personnel (acquis technique important).

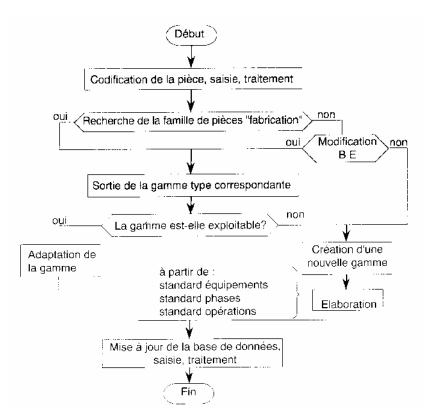
f) Outils:

- Classification et codification

C'est la difficulté majeure en ce qui concerne l'implantation de la T G dans l'entreprise. Il faut avant tout définir les critères de regroupements qui serviront à définir les familles de pièces, ceci à partir d'un échantillon de pièces représentatives de l'entreprise. Cette implantation doit impérativement commencer au B E puis passer au B M et ensuite à l'A P.

- Fiches techniques : Définition :
 - -- des fichiers de pièces
 - -- des familles de pièces
 - -- des dessins types de pièces
 - -- des familles de gammes
 - -- des gammes types
 - ---des familles d'opérations
 - -- des opérations types.

g) Exemple d'organisation de la Technologie de Groupe au Bureau Méthode



2.5.2. Définitions

a) Famille de pièces: Groupements de pièces présentant des analogies de fonction, de conception, de morphologie (forme, dimension, matière...), de mise en oeuvre.

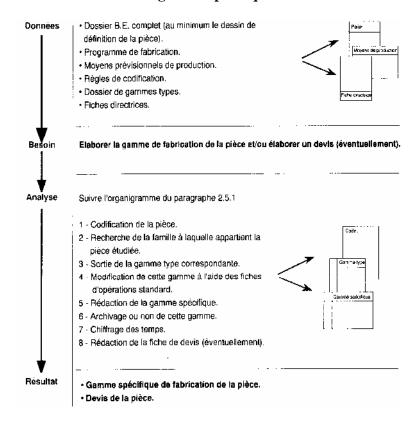
b) **Gamme-type** : Document regroupant l'ensemble ordonné de toutes les phases et l'ensemble de toutes les opérations permettant la réalisation de toutes les pièces de la famille considérée.

c) Gamme spécifique :

Document regroupant, pour une pièce de la famille considérée, les données suivantes:

- -- la suite ordonnée des phases,
- -- la suite ordonnée des différentes opérations de chaque phase.

2.5.3. Démarche de recherche d'une gamme spécifique en TG

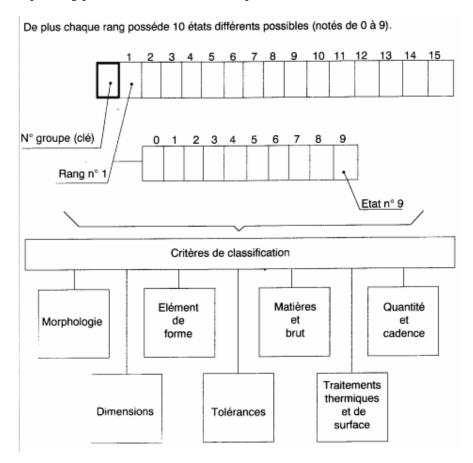


2.5.4. Exemple de système de classification des pièces :

- a) **Principe** : Ce système utilise une codification de base morpho- dimensionnelle pour classer les pièces fabriquées et les matières.
- **b) Structure** : Ce système est composé de 8 groupes de types de pièces (le groupe O est le groupe matière, les groupes 1 à 7 sont les groupes pièces).

N°	Groupes
0	Matières
1	Pièces élémentaires usinées de révolution
2	Pièces élémentaires usinées de non-révolution
3	Pièces élémentaires de construction soudée : produits plats
4	Pièces élémentaires de construction soudée : produits longs
5	Ensembles et sous-ensembles en construction soudée
6	Pièces standard de commerce
7	Moules, matières plastiques

Chaque groupe est composé d'au maximum 15 rangs représentant les différents critères de classification (cela veut dire que plusieurs rangs peuvent être affectés à un même critère). De plus chaque rang possède 10 états différents possibles (notés de O à 9).



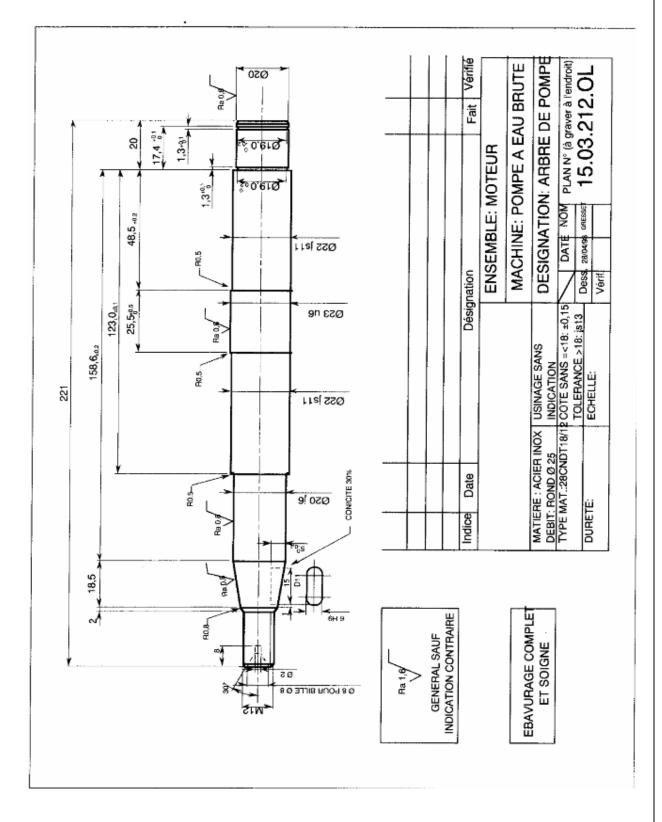
2.6. EXEMPLE D'APPLICATION DE LA METHODE PAR « GROUPEMENT EN FAMILLES ». DEMARCHE

• Données techniques et économiques de production:

Cet arbre est destiné à équiper des pompes à eau brute (eau de mer) pour le refroidissement de l'eau douce qui sert au refroidissement des moteurs diesels marins.

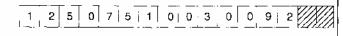
- Production annuelle: 35 pompes.
- Moyens de production:
- * centres de fraisage horizontaux (2 à 8 palettes, 25 à 120 outils),
- * centres de tournage (10 outils),
- * montages modulaires en fraisage.

Dessin de définition (page suivante) :



Analyse

1 - Codification de la pièce (CETIM - PMG)



- 2 Recherche de la famille : cette pièce appartient à la famille intitulé "arbre long plein".
- 3 Edition de la gamme type correspondante à cette famille.

	FAMILLE "ARBRE LONG PLEIN"	GAMME	AMME TYPE		
hase	Désignation/ Opération	Machine-outil	Observations		
10	SCIAGE	Scie circulaire	L = L pièce +		
	ØL	 	' 2mm !		
20	 DRESSAGE	i Tour d'opérations			
	Sous-phase A a. Dresser b. Charioter portée de mors c. Centrer d. Percer	! !	Une extrémité ' Un seul côté		
	Sous-phase B a. Dresser b. Centrer		Mise à longue		
30	c. Percer TOURNAGE 1er côté	! Tour à CN	Perçage avan taraudage		
	! a. Finition des surfaces non traitées et non rectifiées b. Demi-finition des surfaces traitées rectifiées	Tour à CN			
40	TOURNAGE 2e côté				
	a. Finition des surfaces non traitées et non rectifiées b. Demi-finition des surfaces traitées rectifiées				
50	USINAGES DES FORMES ADDITIONNELLES	<u>.</u>	Note :		
	a. Finition des formes additionnelles		 La gamme typi donne, dans le cas général, la 		
60 70 80	EBAVURAGE TTH et SABLAGE LAVAGE		suite logique des phases et des opérations qui		
100	REDRESSAGE RECTIFICATION DES CENTRES	Rectifieuse de centres	leur sont liées. Pour les cas		
110	RECTIFICATION	Rectifieuse cylindrique	particuliers, certaines phases		
 	A. Finition des surfaces rectifiées		et opérations peuvent être		
120	CONTRÔLE FINAL		supprimées.		



4 - Modification de la gamme type à l'aide des fiches d'opérations standard (voir paragraphe 2.7)



Gamme spécifique de l'arbre de pompe.

, - ·	GAMME SPECIFICUE	Ensemble : POMPE A EAU B Elément ARBRE DE POM Matière Z8CNDT 18/12	
Phase	Désignation/ Opération	Machine outil Observa	H ion:
10	SCIAGE	Scie circulaire L = L piè	
20	DRESSAGE	Tour d'opérations	
	Sous-phase A a. Dressage d'une extrémité b. Centrage c. Perçage d. Usinage d'une portée de mors	Un seul d	ôté
	Sous-phase B a. Dressage de l'autre extrémité b. Centrage c. Perçage	Mise à lo	ngue
30	TOURNAGE	Tour à CN Mors dou Contre-p	
	TOURNAGE du1er côté a. Ebauche ø 23 u 6, finition ø 22 b. Finition des gorges	PCLN Outil à ge	
40	TOURNAGE	Tour à CN	
	TOURNAGE du 2e côté a. Ebauche du cône, ø 20j6 b. Finition ø extérieur du M12, ø 22 c. Finition du filetage M 12	PCLN Outil à fil	eter
50	FRAISAGE	Fraiseuse verticale Diviseur Contre-p	
	a. Finition de la rainure 6H9	Fraise 2	
60	RECTIFICATION	Rectifieuse cylin- drique à plongée oblique	
	a. Finition du cône, ø 20j6	E plonges asings	
70	RECTIFICATION .	Rectifieuse cylin- drique	
	a. Finition Ø 20j6, Ø 23u6		
80	CONTROLE FINAL	Banc de contrôle inductif	

2.7. FICHIER D' OPERATION STANDARD DE TOURNAGE

	IE N° 1 DRESSAGE	O'UNE FACE		<u></u>		
	P E			Surépaiss	eur d'usinage sur face	
		1	ø,	΄ j ø Extérieυ	ır	
		<u></u>		g Intérieur		
	·	d 2 ,	C Longueur plèce			
		1	P	Longueur	de sortie des mors (porte à faux	
		, j	HIL	 Intervalle 	de tolérance sur L	
			¦ a	 Qualité		
	-		Ra	Etat de su	urface (rugosité)	
	Cas n° 1		Cas n° 2		Cas n°3	
CROQUES	A PTEN DU PCLN	:	PCLN		PCLN₂ ☐ PCLN₁	
CO	IT L > 0,15 ou O ≥ 9 Ra > 6,3	Q ≥ 9	1T L ≥ 0,15 pu Q ≥ 9 3,2 ≤ Ra < 6,3		T L < 0,15 ou Q < 9 Ra < 3,2	
b.	Finition directe si	- Ebauche	e et finition		Ebauche et finition	
in.	P/ø1 < 1,5	e avec un	seul outil		avec deux outils	
OUT LS	PCLN ou PTFN	PCLN			PCLN si dressage seul ou voir fiche n°3 de copiage si association avec chariotage	
OPERAT-ONS	Dressage	Dressaç	ge en deux pa	sses	Ebauche en N passes Finition = voir fiche n°3 de copiage.	

FICHE N° 2

- 82 - 82

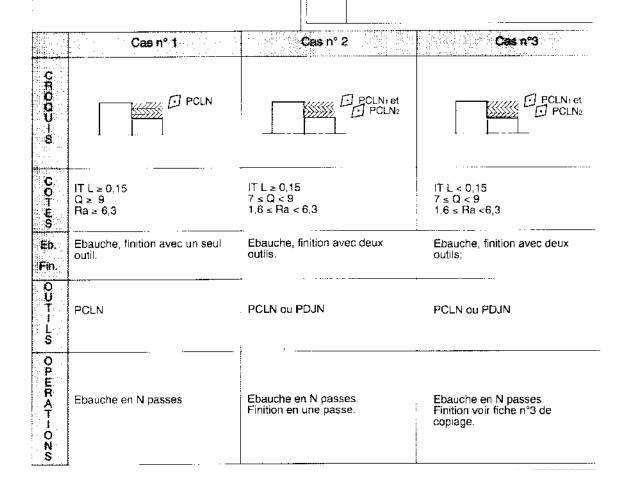
- CHARIOTAGE

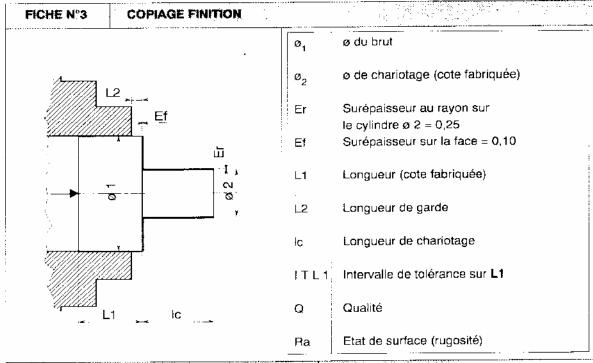
ø,

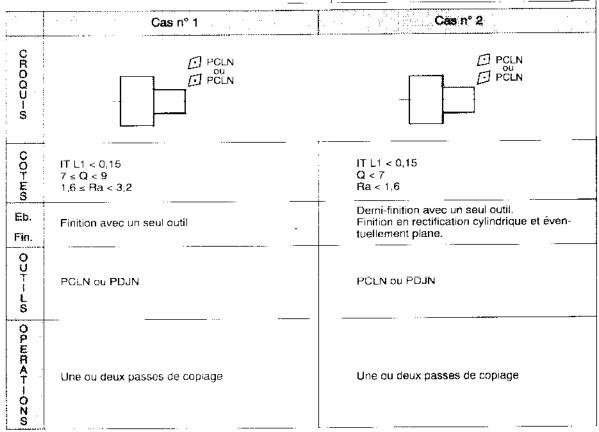
 \emptyset_2 Ø de chariotage

ø du brut

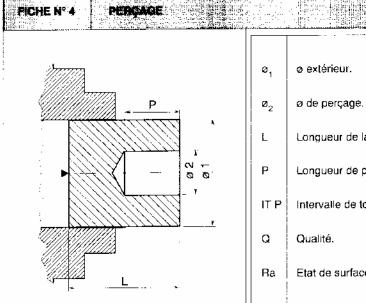
- L Longueur (cote fabriquée)
- IT L Intervalle de tolérance sur L
- Q Qualité
- Ra Etat de surface (rugosité)





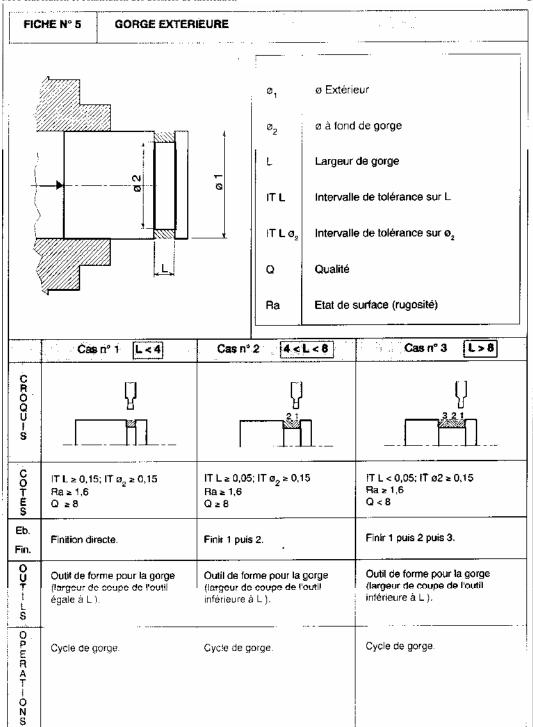


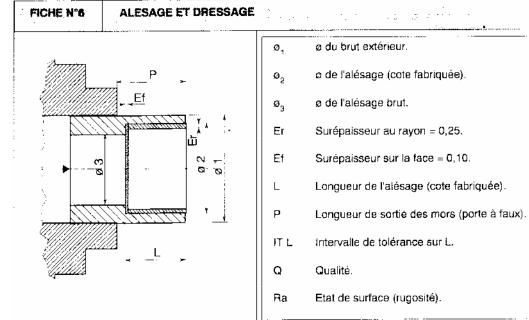
FICHE Nº 4

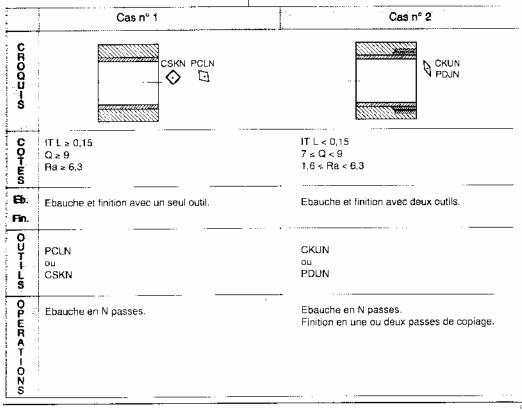


- - Longueur de la pièce.
- Longueur de perçage.
 - Intervalle de tolérance sur P.
 - Etat de surface (rugosité).

		l	
	Cap n° 1 Le P	GMB n° 2 (Lx P)	
CR007-W			ou
C C T E	Q≥ 8 Ra≥ 1,6	ITP ≥ 0,15 Q ≥ 8 Ra ≥ 1,6	Si Q < 8 (et/ou) Ra < 1,6
Bo.	Centrage. Finition directe par perçage.	Centrage. Finition directe par perçage.	Voir fiche nº 6 d'alésage.
	Foret à centrer ou pointeur Foret hélicoïdai.	Foret à centrer ou pointeur Foret hélicoïdal.	
C P E B A T I C N S	G81 (cycle de perçage). Si P > 3.ø2, utiliser G83 (cycle de perçage avec débourrage).	G81 (cycle de perçage). Si P > 3.ø2, utiliser G83 (cycle de perçage avec débourrage).	







2.8. SYMBOLISATION DES PRISES DES PIECES

2.8.1. Notion d'isostatisme dans la liaison pièce/ porte- pièce

Dans le cadre de la recherche d'une liaison pièce/ porte- pièce, il est nécessaire de savoir choisir convenablement le type d'appui de la pièce.

Cette étude comporte deux étapes, l'une théorique concernant la disposition et le nombre d'appuis nécessaires à prévoir, l'autre pratique concernant le choix du matériel pour réaliser la porte-pièce.

Certaines cotes fabriquées dépendent de l'appui de la pièce. Dans ce cas, il est important de bien maîtriser cette liaison afin de minimiser les dispersions de reprise.

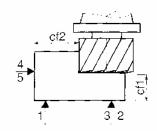
a) Isostatisme:

- Mise en position isostatique = Mise en position unique Chacune des mobilités de la liaison pièce/ porte- pièce est associé à une seule surface de la pièce.
- Mise en position isostatique = Mise en position identique La pièce occupe la même position si on la replace dans les mêmes conditions de la liaison pièce/porte- pièce.

Cette notion de "fidélité de mise en position" est importante en fabrication sérielle.

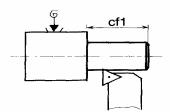
b) Appui direct:

La surface de la pièce qui est en appui avec le porte- pièce est la référence de la cote fabriquée à réaliser suivant la mobilité concernée.



c) Appui indirect:

La surface de la pièce qui est en appui avec le porte- pièce n'est pas la référence de la cote fabriquée à réaliser suivant la mobilité concernée.

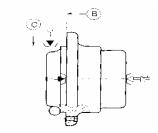


d) Référentiel pièce :

Ensemble des surfaces de la pièce qui sont en appui avec le porte pièce.

Dans notre exemple, il s'agit des surfaces :

C = centrage court fixe



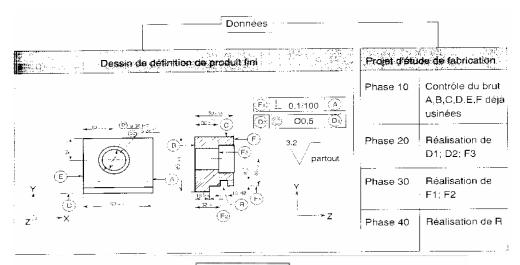
2.8.2. Démarche de recherche d'une mise en position isostatique théorique :

- a) Données:
- -Dessin de définition de produit fini (avec repère direct O, x, y, z).
- Projet d'étude de fabrication retenu.
- b) **Besoin** : Mettre en place une solution d'appui de la pièce par phase ou sous-phase.
- c) Analyse

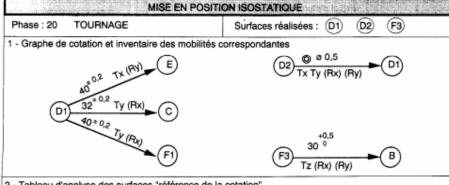
Pour la phase ou sous-phase considérée:

- 1 Tracer le graphe de cotation relatif à la réalisation des surfaces usinées et faire l'inventaire des mobilités correspondantes à chaque spécification.
- 2 Remplir le tableau d'analyse des surfaces "référence de la cotation".
- 3 Classer les spécifications en prenant comme critère de classement la précision des spécifications à travers la valeur limite des mobilités associées.
- 4 Prendre en compte d'autres critères de classement, à savoir:
- - référentiel direct,
- -étendue des surfaces,
- - accessibilité,
- - possibilités de serrage,
- - position des appuis par rapport à la direction des efforts de coupe.
- 5 Choisir le référentiel de mise en position de la pièce (référentiel pièce: Rp).
- d) **Résultat :** Mise en place du référentiel de mise en position sur le croquis de phase ou de sous-phase.

2.8.3. Exemple







2 - Tableau d'ani	alyse des surfaces Tele	erence de la cotation		
Surfaces analysées	La surface est elle disponible ?	Type de surface	Nombre de normales maximum admissibles	Mobilités maîtrisées
E	oui	Plan	3	Tx (Ry) (Rz)
©	oui	Plan	3	Ty (Rx) (Rz)
(F1)	non			><
0)	non			><
B	oui	Plan	3	Tz (Rx) (Ry)

3 - Analyse des spécifications (critères précision/mobilités)

- (E) $40^{\pm0.2}$ Ry = 0° avec $\tan\alpha = \frac{0.4}{30} = 1.33\%$
- © $32^{\pm0.2}$ Rx = 0° = avec tan β = $\frac{0.4}{30}$ = 1,33%
- B $30^{\circ,5}$ Fix = 0° ** avec $tan\lambda = \frac{30}{40} = 1,25\%$ Fig = 0° ** avec $tan\delta = \frac{0,5}{40} = 1,25\%$

Le classement est donc B puis C ou E.

- 4 Autres critères de décision
- Référentiel direct : appui sur
 B pour respecter 30
 appui sur
 pour respecter 32
 appui sur
 pour respecter 40
 appui sur
 pour respecter 40
- Stabilité d'appui :
 B a une étendue supérieure à celle

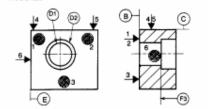
 de C et E
- $\hbox{ \bullet Opposition aux efforts de coupe : $$B$ puls $$C$ et $$E$} \\ \hbox{ Le classement est donc }$$B$ puls $$C$ ou $$E$}.$

5 - Choix définitif (référentiel pièce)

Appui plan sur B
Linéaire rectiligne sur C
Ponctuel sur E

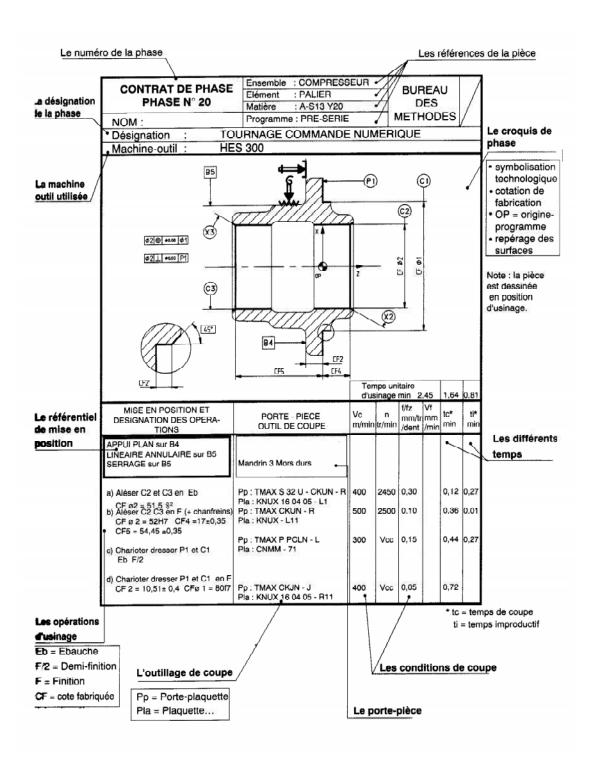
Note : Les surfaces © et E jouent le même rôle, elles peuvent donc s'intervertir au niveau du choix adopté.

6 - Résultat

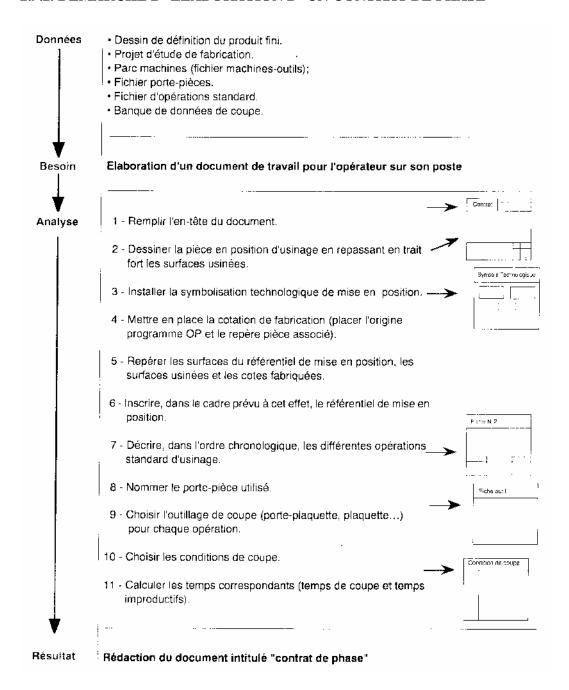


2.9. LE CONTRAT DE PHASE

2.9.1. Renseignements figurant sur le contrat de phase



2.9.2. DEMARCHE D' ELABORATION D' UN CONTRAT DE PHASE



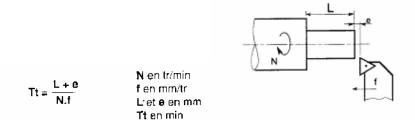
2.10. L' ETUDE DES TEMPS EN FABRICATION

2.10.1. Types de temps à prendre en compte

a) Temps technologique (ou temps de coupe) Tt :

Durée pendant laquelle l'outil coupe la matière.

Note : on comptabilise généralement dans ce temps la durée d'approche (distance e) de l'outil vers la pièce à usiner.



b) Temps de préparation : Ts

- Temps nécessaire à la préparation d'un poste de travail en vue de la production d'une série d'articles.
- -Il concerne l'installation d'un outillage, son réglage, le nettoyage...

Note: le poste de travail ne produit pas, mais il est occupé.

c) Temps techno-manuel: Ttm

Temps correspondant à des actions combinées de l'opérateur et de la machine. (Exemple : Perçage sur une perceuse sensitive)

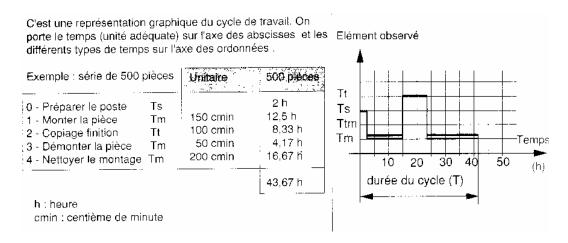
d) Temps manuel:Tm

Temps correspondant à un travail intellectuel ou physique que l'opérateur effectue systématiquement pour chaque pièce de la série. (Exemple : Monter une pièce. Démonter une pièce...)

e) Temps masqué :Tz

Correspond à un temps manuel effectué pendant que la machine travaille seule. **Note**: il n'intervient pas dans le temps total du cycle. (Exemple : Contrôler une pièce pendant l'usinage d'une autre pièce.)

2.10.2. Simogramme



CHAPITRE 3. DISPERSIONS DIMENSIONNELLES

Dispersions dimensionnelles

Lors de l'usinage en série de la longueur L d'une pièce, on constate, pour un réglage donné, une variation dimensionnelle des pièces successivement usinées.*

Si l'on représente graphiquement les différentes longueurs $L_1,\ L_2,\dots$ L_n des pièces dans l'ordre de leur usinage, on remarque que la variation des longueurs est sensiblement dans une zone ABCD. Cette zone est appelée « zone de dispersion des dimensions ».

Étude des dispersions

L'étude est relative à une durée de vie pratique d'un outil ou à une production entre deux réglages.

¹ Dispersion globale D_t

La dispersion globale est la somme de deux dispersions :

- la dispersion systématique D_s,
- la dispersion aléatoire D_a.

$$D_t = D_s + D_a$$
.

REMARQUES:

- La dispersion globale D₁ n'a de signification que pour un nombre de pièces donné.
- Shewhart et Deming ont prouvé qu'une condition de compétitivité est de choisir le procédé dont la dispersion est la plus faible possible.

Dispersion systématique Ds

Cette dispersion est essentiellement due à l'usure de l'outil entre la première et la dernière pièce produite.

Elle a pour effet d'engendrer une dérive de la valeur moyenne des dimensions qui peut être estimée par une régression linéaire.

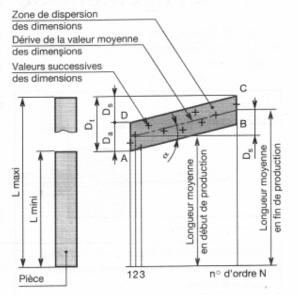
$$D_s = a.N.$$

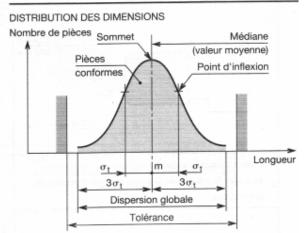
 $a = \tan \alpha = \text{coefficient directeur de la droite de dérive de la valeur moyenne des dimensions.}$

N = nombre de pièces.

- On suppose que les déformations thermiques de l'ensemble machine-pièce-outil sont stabilisées.
- " Prononcer « sigma indice t ».
- *** Sous réserve que m soit centré au milieu de l'IT.

DISPERSIONS DIMENSIONNELLES





Intervalle	Po	ourcentage de dimensions conformes					
±1σ _t	68,27 %						
± 1,96 σ _t	95 %	Exemple d'application :					
±20t	95,44 %	Si l'intervalle choisi est égal à ± 3,09 σ					
±30t	99,73 %	pourcentage de pièces conformes est égal i 99,8 %, soit un rebut de 2 pour mille***. σ _t = écart type des valeurs des dimensions. L _i = valeur individuelle des dimensions. m = valeur moyenne des dimensions. N = nombre de pièces.					
± 3,09 σ _t	99,8 %						
±4 0t	99,99 %						
$\sigma_t = \sqrt{\frac{2}{3}}$	E (L _i - m) ²						

Dispersion aléatoire Da

Cette dispersion englobe des phénomènes relativement nombreux, notamment :

- les écarts de mises en position successives des pièces dans leur montage,
- les déformations de la pièce dues au dispositif de maintien,
- le manque de rigidité du montage,
- la fidélité des butées en fin de course,
- les déformations de la pièce lors de son usinage, en fonction de la variation des efforts de coupe (par exemple du fait des variations de la surépaisseur d'une pièce à l'autre).

L'expérience montre que la dispersion aléatoire a une loi de distribution qui suit une loi normale

Estimation de la dispersion aléatoire Da

L'écart type de la dispersion aléatoire est :

$$\mathbf{S_a} = \sqrt{\frac{\Sigma[\mathbf{y_i} - (\mathbf{ax_i} + \mathbf{b})]^2}{(\mathbf{n} - \mathbf{2})}} \qquad \mathbf{a} = \frac{\mathbf{n} \cdot \Sigma \mathbf{xy} - \Sigma \mathbf{x} \cdot \Sigma \mathbf{y}}{\mathbf{n} \cdot \Sigma \mathbf{x}^2 - (\Sigma \mathbf{x})^2}$$
$$\mathbf{b} = \frac{\Sigma \mathbf{y} - \mathbf{a} \cdot \Sigma \mathbf{x}}{\mathbf{n}}$$

xi, yi = coordonnées d'un point i d'une pièce de rang i.

a = coefficient directeur de la droite de régression.

b = ordonnée à l'origine.

n = nombre de pièces de l'échantillon.

REMARQUE:

La formule ci-contre de S_a est facile à comprendre mais est peu aisée à appliquer sans l'utilisation d'un tableur. On peut lui substituer la formule ci-dessous qui peut être appliquée à l'aide d'une calculatrice capable d'effectuer des calculs de régression.

$$S_a = \sqrt{\left(\frac{n-1}{n-2}\right)} \times S_y^2 \left(1 - r^2\right)$$

$$S^* = \sqrt{\frac{\sum (x_i - \overline{x})^2}{(n-1)}}$$

r = coefficient de corrélation linéaire.
 Voir l'application numérique page suivante.

On choisit fréquemment D_a = ± 3,09 S_a.

REPRÉSENTATION GRAPHIQUE DES DISPERSIONS Dimensions A Y Tolérance supérieure T_s Dimensions Da/2 Position limite supérieure des valeurs moyennes Dimension moyenne en fin de production Droite de régression 30, (y = ax + b)en début de production Dimension moyenne õ m $i(x_i, y_i)$ ۵ Q 30, (ax) + Dimension moyenne 1 2 3 N nº d'ordre Nombre de pièces Tolérance inférieure Ti Position idéale de la cote de réglage minimale C_r min

VALEURS DES DISPERSIONS

Les valeurs des dispersions globales au niveau du référentiel Δl' et de la surface usinée Al sont généralement obtenues à partir des dispersions relevées lors de fabrications semblables sur les mêmes machines et consignées dans les dossiers-machines et les dossiers de fabrications.

Toutefois, à titre de première estimation, on peut utiliser les valeurs données dans ce tableau.

DISPERSIONS GLOBALES AU NIVEAU DU RÉFÉRENTIEL AI'

Mise en position de surfaces planes									
Surface de la pièce en contact	Mode d'obtention de la surface en	Δ	$\Delta I' = \Delta R_{p,lm} + \Delta I'$						
avec le référentiel machine	contact avec le référentiel machine	ΔR _{p/m}	Δf	71.					
	Moulée au sable			0,4					
Brute	Moulée en coquille			0,2					
	Sciée			0,1 à 0,4					
Usinée	Tournage-Fraisage			0,02 à 0,1					

ΔR_{p/m} = Dispersion de repérage de la pièce par rapport à la machine (fonction de la qualité du montage).

- Serrage d'appui modéré : ΔR_{p/m} ≈ 0.
- Sans serrage d'appui (mise en contact à la main) : $\Delta R_{o/m} \approx 0.05$.

Δf' = Dispersion due au défaut de forme.

DISPERSIONS GLOBALES AU NIVEAU DE LA SURFACE USINÉE AL

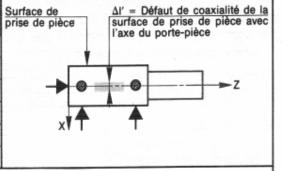
Toma da butina	Opération	$\Delta I = \Delta$	$P_{o/m} + \Delta I + \Delta s$					
Type de butées	d'usinage	∆P _{o/m}	41	Δs	71			
Fixe	Ébauche	0,04 à 0,08						
11	Finition	0,02 à 0,04						
Débrayable	Ébauche	0, 1 à 0, 2						
mécanique	Finition	0,05 à 0, 1						
Débrayable	Ébauche	0,05 à 0, 1						
électrique	Finition	0,01 à 0,02						

ΔP_{o/m} = Dispersion due à la remise en position de l'outil. Δf = Dispersion due aux défauts de forme de la surface usinée.

- Surface obtenue par travail de forme, Δf doit être mesurée
- Surface obtenue par travail d'enveloppe, Δf ≤ 0,01 (fonction de la précision du guidage des chariots et de la raideur de l'outil), peut être négligé dans certains cas.
- Δs = Dispersion systématique due à l'usure de l'outil; elle varie en fonction de nombreux paramètres (voir chapitres 7 et 8) et doit être mesurée après essais. Si on ne peut effectuer les essais, une évaluation de la dispersion \(\Delta \) est possible en fonction de I'IT de la cote Cf.
- Si la série est petite et concerne un travail de finition, Δs est relativement faible et il peut souvent être négligé.

Mise	en position de surfa	ces cylino	triques			
0.44.1	Pode alles	Δ	/m + Δf			
Surface de la pièce	Porte-pièce	ΔR _{p/m}	38	Δf		
Étirée ou usinée	Mandrin 3 mors durs			0,1 à 0,2		
caree ou usmee	Mandrin 3 mors doux			0,02 à 0,04		
	Centreur cylindrique			suivant jeu		
112.1	Centreur conique			0,02		
Usinėe	Rondelles Ringspann			0,01 à 0,02		
	Expansible			0,001 à 0,03		

machine (fonction de la qualité de la prise de pièce; par exemple, pièce rectifiée en pince ΔR_{p/m} négligeable).



- ΔR_{p/m} = Dispersion de repérage de la pièce par rapport à la Δf' = Dispersion due aux défauts de forme (circularité, cyclindricité) de la surface en contact avec le porte-pièce.
 - Si la surface est obtenue par étirage ou usinée en travail d'enveloppe, $\Delta f' \leq 0.02$.

Application numérique

Soit une fabrication en série de pièces sur lesquelles on usine un diamètre (fig. 1). Le procédé de réalisation est stabilisé. Un échantillon de 50 pièces est prélevé en cours de fabrication. Le prélèvement est effectué au cours d'une période de production stabilisée, sans aléa ni arrêt.

Le contrôle des pièces s'effectue sur un montage avec un comparateur étalonné à 39,850. Les valeurs y du diamètre sont égales à la valeur lue plus la valeur de référence :

$$0,008 + 39,850 = 39,858.$$

Voir le tableau ci-contre : x est le numéro d'ordre du prélèvement et y la valeur lue en µm.

1° Analyse de la régression des valeurs y en fonction du n° d'ordre x

y = ax + b; y = Bx + A (avec une calculatrice type Casio):

- Réglage estimé en début de production C_r = T_i + b = 39,85 + 0,0105 = 39,8605 mm.
- Dérive unitaire par pièce produite = a = 0,464 µm.
- Dérive totale pour 50 pièces a x 50 = 0,464 x 50 = 23,2 µm = 0,0232 mm.

2º Calcul de la dispersion aléatoire D.

$$S_a = \sqrt{49/48(7,7202358)^2(1 - 0,876326^2)} = 3,7575 \,\mu\text{m}.$$

$$D_a = 6,18 \, S_a = 6,18 \times 3,7575 = 23,22 \,\mu\text{m} = 0,023 \,\text{mm}.$$

3° Nombre de pièces N entre deux réglages***

Sous réserve d'une évolution linéaire des valeurs (à vérifier), on peut estimer le nombre de pièces que l'on pourrait produire entre deux réglages (avec C_{pk min}**** = 1,33).

■ Moyenne en début de production :

$$T_i + 4S_a = 39.85 + 4 \times 0.00376 = 39.865.$$

Moyenne en fin de production :

$$T_s - 4S_a = 40 - 4 \times 0,00376 = 39,985.$$

Nombre de pièces N entre deux réglages :

 $N = D_s/a = (39,985 - 39,865)/0,00046 = 260$ pièces.

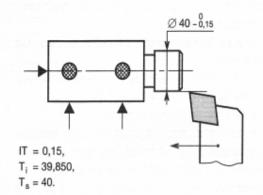
Sy : Estimation de l'écart type de la population avec σ_{n-1},

" ÿ : Moyenne des valeurs y,

**** Le calcul de N est théorique, pour l'exemple traité, la Inéerité au-delà de 50 pièces doit être vérifié expérimentalement. Par ailleurs dans le concept SPC la dispersion D_a est une cause assignable qu'il faut s'efforcer de réduire et si possible d'éliminer.

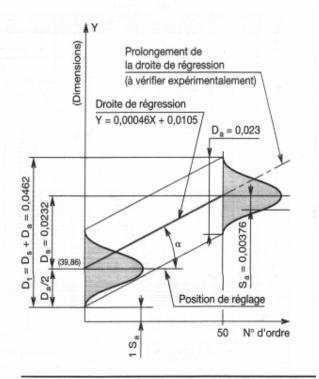
*** C_{pk} : Indice de capabilité du procédé

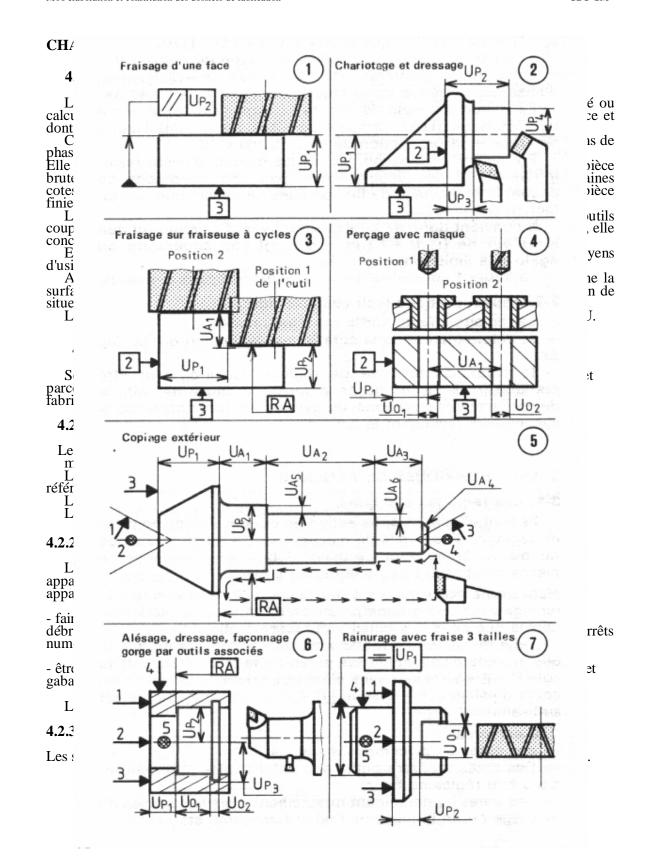
USINAGE D'UN DIAMÈTRE



X	у	X	y	X	У	X	у	X	y
1	8	11	20	21	18	31	23	41	26
2	13	12	13	22	16	32	25	42	32
3	20	13	15	23	20	33	19	43	31
4	6	14	18	24	23	34	30	44	24
5	12	15	19	25	21	35	22	45	36
6	18	16	19	26	25	36	25	46	32
7	15	17	20	27	22	37	29	47	28
8	8	18	22	28	19	38	25	48	33
9	- 11	19	25	29	23	39	37	49	39
10	15	20	22	30	29	40	28	50	36

REPRÉSENTATION GRAPHIQUE DES DISPERSIONS POUR 50 PIÈCES





CHAPITRE 5 : SIMULATION Simulation $\Delta 1$

Elle s'applique essentiellement à la vérification d'un avantprojet d'étude de fabrication et au calcul des cotes fabriquées en tenant compte des différentes dispersions Δl_i (lire delta l indice i) qui vont intervenir au cours des mises en positions et de l'usinage des pièces.

Pour chaque phase les dispersions Δl_i représentent, dans un repère fixe lié à la machine, l'ensemble des positions occupées par chaque surface i de toutes les pièces de la série.

Exemple

Soit une série de pièce à fabriquer suivant figure 1. Les cotes fabriquées « potentielles » suivant l'axe \overline{OZ} sont Cf_{1-2} , Cf_{2-3} et Cf_{1-3} . Le choix des cotes fabriquées sera fonction de la cotation bureau d'étude et de l'avant-projet.

Notion de dispersion

■ Dispersion globale au niveau du référentiel ∆l'*

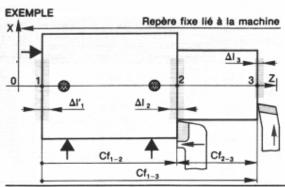
Elle inclut la dispersion due au défaut de forme de la surface liée au référentiel $\Delta f'$ et la dispersion de repérage de la pièce par rapport à la machine $\Delta R_{p/m}$:

$$\Delta l' = \Delta f' + \Delta R_{p/m}$$

■ Dispersion globale au niveau de la surface usinée

Elle inclut la dispersion due au défaut de forme de la surface usinée $\Delta_{\rm ft}$ la dispersion due à l'usure de l'outil Δs^{**} et la dispersion de remise en position de l'outil par rapport à la machine $\Delta P_{o/m}$:

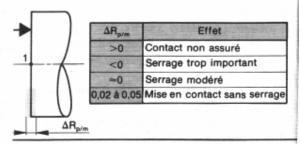
$$\Delta I = \Delta f + \Delta s + \Delta P_{o/m}$$



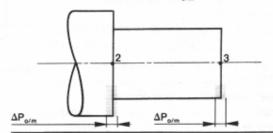
DISPERSIONS DUES AUX DÉFAUTS DE FORME
Référentiel Δf' Surfacés produites Δf

Δf≈0
(travail d'enveloppe)

DISPERSION DE REPÉRAGE DE LA PIÈCE PAR RAPPORT À LA MACHINE $\Delta R_{p/m}$



DISPERSION DE REMISE EN POSITION DE L'OUTIL PAR RAPPORT À LA MACHINE $\Delta P_{o/m}$



Écart sur la cote tabriquée ΔCf

- Soit $Cf_{1,2}$ la cote fabriquée entre les surfaces 1 et 2, on a : $\overline{Cf}_{1,2} = \overline{02} \overline{01}$.
- Soit ΔCf₁₋₂ l'écart sur la cote fabriquée Cf₁₋₂, le calcul d'erreur donne : ΔCf₁₋₂ = Δ02 + Δ01.

Soit: $\Delta 02 = \Delta I_2$ et $\Delta 01 = \Delta I_3$; en ordonnant:

$$\Delta Cf_{1-2} = \Delta I'_1 + \Delta I_2$$

L'écart ΔCf_{1-2} sur la cote fabriquée Cf_{1-2} est égal à la somme de la dispersion globale liée au référentiel $\Delta l'_1$ et de la dispersion globale liée à la surface usinée Δl_2 .

Calcul des dispersions globales $\Delta l'$ et Δl

Soit les cotes fabriquées Cf₁₋₃ et Cf₃₋₂ obtenues dans une seule phase et en deux opérations distinctes. Le calcul des dispersions globales Δl'₁, Δl₂ et Δl₃ nécessite trois équations, ce qui implique de prendre en compte la cote fabriquée Cf₁₋₂ (résultante) non incluse dans l'avant-projet d'étude de fabrication.

Soit ΔCf_{1-2} , ΔCf_{3-2} et ΔCf_{1-3} les écarts des cotes fabriquées, mesurés après usinage d'une série de pièces :

$$\Delta Cf_{1-2} = \Delta l'_1 + \Delta l_2$$

$$\Delta Cf_{3-2} = \Delta I_3 + \Delta I_2$$

$$\Delta Cf_{1,3} = \Delta l'_1 + \Delta l_3$$

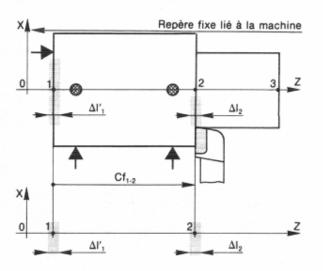
La résolution du système d'équations donne :

$$\Delta l'_{1} = \frac{1}{2} \left(\Delta C f_{1-2} - \Delta C f_{3-2} + \Delta C f_{1-3} \right)$$

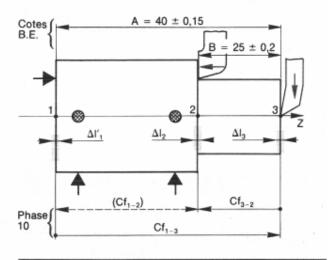
$$\Delta I_2 = \frac{1}{2} \left(\Delta C f_{1-2} + \Delta C f_{3-2} - \Delta C f_{1-3} \right)$$

$$\Delta I_3 = \frac{1}{2} \left(-\Delta C f_{1-2} + \Delta C f_{3-2} + \Delta C f_{1-3} \right).$$

ÉCART SUR LA COTE FABRIQUÉE ΔCf



CALCUL DES DISPERSIONS GLOBALES



APPLICATION NUMÉRIQUE

$$\Delta Cf_{1-2} = 0.12$$

$$\Delta Cf_{3-2}\,=\,0,13$$

$$\Delta Cf_{1-3} = 0.09$$

Écarts relevés entre la première et la dernière pièce d'une série réalisée avec une machine donnée, un outillage spécifique et pour un réglage d'outil.

$$\Delta I'_1 = \frac{1}{2} (0.12 - 0.13 + 0.09) = 0.04$$

$$\Delta I_2 = \frac{1}{2} (0.12 + 0.13 - 0.09) = 0.08$$

$$\Delta I_3 = \frac{1}{2}(-0.12 + 0.13 + 0.09) = 0.05$$

Processus d'usinage et tolérance de la cote B. E.

Le respect de la tolérance de la cote bureau d'études (IT cote B.E.) dépend du processus d'usinage.

La tolérance de la cote B.E. doit être supérieure ou égale à la somme des dispersions ΔI_i intervenant lors du processus d'usinage.

IT cote B.E.
$$\geq \Sigma \Delta I_{i}$$
.

■ EXEMPLE 1:

La cote B issue de la cote fabriquée Cf₂₋₃ est obtenue en deux opérations distinctes au cours d'une même phase.

IFB
$$\geq \Delta I_2 + \Delta I_3$$
 soit $0.3 \geq \Delta I_2 + \Delta I_3$. (1)

À la suite d'essais et mesures, on obtient :

$$\Delta l_2 = 0.08$$
 et $\Delta l_3 = 0.05$.

La relation (1) est vérifiée : 0,3 ≥ 0,13.

EXEMPLE 2 :

La cote B issue des cotes fabriquées Cf₁₋₂ et Cf₁₋₃ est abtenue en deux opérations distinctes au cours de deux phases différentes 10 et 20.

$$\mathbb{ITB} \ge \underbrace{\Delta l'_1 + \Delta l_2}_{\text{Phase } 10} + \underbrace{\Delta l'_1 + \Delta l_3}_{\text{Phase } 20}.$$
 (2)

A la suite d'essais et mesures, on obtient :

$$M_1 = 0.04$$
; $\Delta I_2 = 0.08$; $\Delta I_1 = 0.04$; $\Delta I_3 = 0.05$.

la relation (2) est vérifiée : 0,3 ≥ 0,21.

EXEMPLE 3 :

La cote B issue de la cote fabriquée Cf₂₋₃ est obtenue en une seule opération au cours d'une même phase.

$$\text{III B} \ge \Delta l_{2-3}^*$$
. (3)

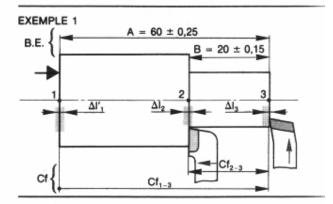
la suite d'essais et mesures, on obtient ΔI₂₋₃ = 0,04.

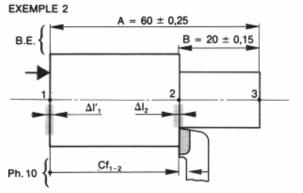
La relation (3) est vérifiée : 0,3 ≥ 0,04.

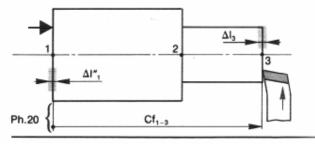
REMARQUE:

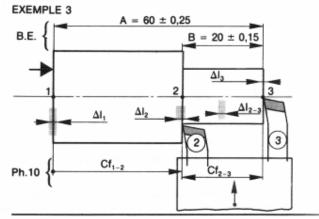
Pour les exemples ci-dessus, on a supposé une usure des autils négligeables ($\Delta s = 0$).

La dispersion Δi₂₋₃ est égale à l'erreur de position relative des outils 2 et 3. La dispersion
 position de l'outil 2 par rapport au référentiel n'intervient pas.









Méthodologie

Vérification d'un avant-projet

- 1º Tracer le croquis de la pièce en coupe.
- 2º Placer les cotes données par le bureau d'études (cotes B.E.).
- 3º Dessiner les surépaisseurs d'usinage en commençant par la dernière phase.
- 4º Placer les conditions du bureau des méthodes (conditions B.M., par exemple copeau minimum).
- 5º Placer les cotes de fabrication (avant-projet d'étude de fabrication). Le point indique le référentiel, la flèche indique la surface usinée*.
- 6º Repérer chaque surface à l'aide de chiffres (1, 2, 3...).
- 7° Tracer le graphe de localisation des dispersions. Ce graphe donne l'ensemble des ΔI_i propre à chaque Cf. Tracer une ligne par phase. Vérifier que chaque ligne verticale comporte au moins un ΔI_i .
- 8º Rechercher les valeurs des dispersions globalisées.

 $\Delta I' = \Delta R_{p/m} + \Delta f'$; $\Delta I = \Delta P_{o/m} + \Delta f + \Delta s$

dans les dossiers machines et les dossiers de fabrications contenant des opérations similaires effectuées sur les mêmes machines Les disper-

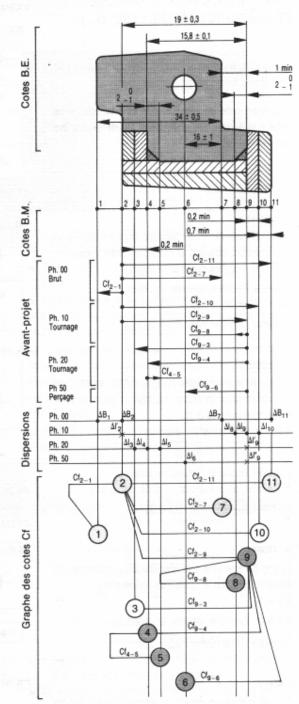
sions concernant le référentiel sont repérées par une croix.

Les dispersions des surfaces brutes sont repérées ΔB_n, n étant le numéro de la ligne verticale.

- 9° Tracer le graphe des cotes Cf
- 10° Rechercher l'ensemble de Δl_i propre à chaque cote B.E. (Δ cote B.E. résultante $\geq \Sigma$ Δl_i des Cf composantes) en utilisant le graphe des cotes Cf.
- 11° Remplir le tableau de répartition des dispersions et vérifier la faisabilité de l'avant-projet d'étude de fabrication (ITB.E. $\geq \Sigma \Delta I_i$).

Calcul des cotes Cf

- 1º Optimiser les dispersions Δl, du tableau de répartition qui deviennent les Δl, optimisées.
- 2º Tracer le graphe des cotes B.E.
- 3º Calculer les copeaux moyens.
- 4º Calculer les cotes B.E. moyennes.
- 5° Calculer les cotes Cf moyennes en utilisant le graphe des cotes B.E.
- 6º Calculer les tolérances des cotes Cf.



Vérification d'un avantprojet de fabrication

L'exemple traité concerne la fourchette d'embrayage dont le dessin de définition et la gamme sont donnés pages 41 et 56. La vérification est effectuée suivant l'axe Z (voir fig. page précédente) et suit la méthode donnée au § 60.71.

Valeurs des Δl;

Ces valeurs sont prises dans les dossiers-machines ou les dossiers de fabrications contenant les relevés faits lors d'opérations similaires sur les mêmes machines*.

 $\Delta B_2 = \Delta B_1 = \Delta B_7 = \Delta B_{11} = 0.5$ (IT/2 cote de brut).

M₂ = 0,5 (reprise sur surface brute de fonderie).

M₁₀ = 0,2 (usinage ébauche d'une surface plane).

1 = 0,05 (usinage finition d'une surface plane).

M_a = 0.1 (usinage finition d'un chanfrein).

als = 0,1 (usinage inition d dir chamen

M₉ = 0,03 (reprise sur surface usinée).

3 = 0,2 (usinage ébauche d'une surface plane).

34 = 0,05 (usinage finition d'une surface plane).

M = 0.1 (usinage finition d'un chanfrein).

Mg = 0.03 (reprise sur surface usinée).

■ = 0,07 (usinage en montage de perçage).

Faisabilité de l'avant-projet de fabrication

L'avant-projet de fabrication sera vérifié si : IT cote B.E. $\geq \Sigma \Delta l_i$ des Cf composantes.

Cote 19 ± 0,3 comprise entre les lignes 2 et 9

 $0.6 \ge (\Delta I_2' + \Delta I_9)$ Directe avec Cf_{2-9} . $0.6 \ge 0.5 + 0.05 = 0.55$.

■ Cote 15,8 ± 0,1 comprise entre les lignes 4 et 9

 $0.2 \ge (\underline{\Delta l'_9 + \Delta l_4})$ Directe avec Cf₄₋₉. $0.2 \ge 0.03 + 0.05 = 0.08$.

■ Cote 2_0 comprise entre les lignes 8 et 9

 $1 \ge (\underline{\Delta I_9 + \Delta I_8})$ Directe avec Cf_{9-8} . $1 \ge 0.05 + 0.1 = 0.15$.

* À défaut, voir tableau § 13.5.

■ Cote 2 _ 1 comprise entre les lignes 4 et 5

 $1 \ge (\underline{\Delta I_4 + \Delta I_5})$ Directe avec Cf₄₋₅. $1 \ge 0.05 + 0.1 = 0.15$.

■ Cote 1 min comprise entre les lignes 7 et 9

$$\begin{split} \text{Cf}_{2\text{-}7} \, + \, \text{Cf}_{2\text{-}9}. \\ \text{IT} & \geq (\underbrace{\Delta B_2 \, + \, \Delta B_7}_{\text{Phase } 00}) \, + \, (\underbrace{\Delta I'_2 \, + \, \Delta I_9}_{\text{Phase } 10}), \\ \text{IT} & \geq 0.5 \, + \, 0.5 \, + \, 0.5 \, + \, 0.05 \, = \, 1.55. \end{split}$$

■ Cote 34 ± 0,5 comprise entre les lignes 1 et 7

$$Cf_{2-1} + Cf_{2-7}$$
.
 $1 \ge (\underline{\Delta B_1 + \Delta B_7})$.
 $1 \ge 0.5 + 0.5 = 1$.

■ Cote 16 ± 1 comprise entre les lignes 6 et 7

$$\begin{split} & \text{Cf}_{2\text{-}7} + \text{Cf}_{2\text{-}9} + \text{Cf}_{9\text{-}6}, \\ & 2 \geq (\underbrace{\Delta B_2 + \Delta B_7}_{\text{Phase } 00}) + (\underbrace{\Delta I'_2 + \Delta I_9}_{\text{Phase } 10}) + (\underbrace{\Delta I''_9 + \Delta I_6}_{\text{Phase } 50}), \\ & 2 \geq 0.5 + 0.5 + 0.5 + 0.05 + 0.03 + 0.07 = 1.65. \end{split}$$

■ Copeau 0.2 min compris entre les lignes 9 et 10

 $Cf_{2-9} + Cf_{2-10}$. IT copeau $\geq (\Delta I_{10} + \Delta I_{9})$. IT copeau $\geq 0.2 + 0.05 = 0.25$.

■ Copeau 0,7 min compris entre les lignes 10 et 11

$$\begin{split} & \text{Cf}_{2-11} \, + \, \text{Cf}_{2-10}. \\ & \text{IT copeau} \, \geqslant \, (\underbrace{\Delta B_2 \, + \, \Delta B_{11}}_{\text{Phase 00}}) \, + \, \underbrace{(\Delta I'_2 \, + \, \Delta I_{10})}_{\text{Phase 10}}. \\ & \text{IT copeau} \, \geqslant \, 0.5 \, + \, 0.5 \, + \, 0.5 \, + \, 0.2 \, = \, 1.7. \end{split}$$

■ Copeau 0,2 min compris entre les lignes 3 et 4

 $Cf_{g.3} + Cf_{g.4}$. IT copeau $\ge (\Delta I_3 + \Delta I_4)$. Phase 20 IT copeau $\ge 0.2 + 0.05 = 0.25$.

Toutes les inéquations sont vérifiés, l'avant-projet est faisable.

Calcul des cotes Cf

L'avant-projet ayant été vérifié et retenu, il devient projet et il est nécessaire de calculer les cotes Cf pour les installer sur les contrats de phase. On utilise la méthode donnée au § 60.72.

Optimisation aes aispersions.

La condition de faisabilité de la gamme est :

IT cote B.E. $\geq \Sigma \Delta I_i$.

Si IT cote B.E. $> \Sigma \Delta I_{\rm in}$ il est possible par une méthode d'approches successives d'optimiser les valeurs $\Delta I_{\rm i}$ afin de distribuer au mieux, du point de vue économique, les tolérances des cotes fabriquées entre les différents $\Delta I_{\rm i}$ tout en respectant IT cote B.E. $\geq \Sigma \Delta I_{\rm i}$.

EXEMPLE :

La cote B.E. 19 \pm 0,3 comprise entre les lignes 2 et 9 a un IT de 0.6.

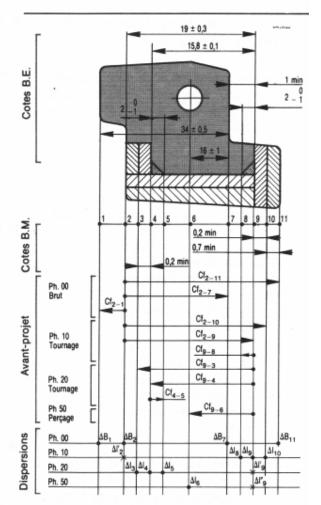
 $\Sigma \Delta l_i = 0.55$ (voir § 59.82).

Reliquat : IT cote B.E. $-\Sigma\Delta I_i = 0.05$.

 Δl_9 optimisé = Δl_9 + reliquat

= 0.05 + 0.05 = 0.1.

L'utilisation de ce reliquat est intéressante car elle permet, en particulier, d'augmenter la tolérance sur la cote de réglage.



Cotes	B.E. et B	M.							<u> </u>	di							ΣΔΙ,	Reliquat	Faisa
Cotes	Lignes	IT	ΔB ₁	ΔB ₂	ΔΒ ₇	ΔB ₁₁	۵۱′2	M ₁₀	Δlg	Δi ₈	Δl _g	Δl ₃	ΔΙ4	ΔI_{5}	Δig	Δlg		IT B.E ZAI,	li bilité
19 ± 0,3	2-9	0,6					0,5		0,05								0,55	0,05	oui
15,8 ± 0,1	4-9	0,2									0,03		0,05				0,08	0,12	oui
2.0	8-9	1							0,05	0,1						- 1	0,15	0,85	oui
2.0	4-5	1											0,05	0,1			0,15	0,85	oui
1 min	7-9	_		0,5	0,5		0,5		0,05					-	1		1,55	-	-
34 ± 0,5	1-7	1	0,5		0,5												1.	0	oui
16 ± 1	6-7	2		0,5	0,5		0,5		0,05						0,03	0,07	1,65	0,35	oui
0,2 min	9-10	_					-	0,2	0,05								0,25	-	-
0,7 min .	10-11	-		0,5		0,5	0,5	0,2									1,7	-	-
0,2 min	3-4											0,2	0,05				0,25	-	-
	4/							0,2	0,05	0,1		0,2	0,05	0,1		0,07			
Spanner Lid Hollpoiner	reliquat							0,1	0,05	0,6		0,1	0,1	0,6		0,3			
	optimisés		0,5	0,5	0,5	0,5	0,5	0,3	0,1	0,7	0,03	0,3	0,15	0,7	0,03	0,37			

Calcul des copeaux moyens

Copeau moy = 1/2 (copeau min + copeau max) Copeau max = copeau min + $\Sigma \Delta I_i$ opt.

Copeau moy (9-10) = 1/2 [0,2 + (0,2 + 0,4)] = 0,4. Copeau moy (10-11) = 1/2 [0,7 + (0,7 + 1,8)] = 1,6. Copeau moy (3-4) = 1/2 [0,2 + (0,2 + 0,45)] = 0,425.

Calcul des cotes moyennes bureau d'études

Cotes B.E. moyennes issues de cotes unilimites

Cote B.E. moy (7-9) = 1/2 [cote min + (cote min +
$$\Sigma\Delta I_i$$
 opt)]
= 1/2 [1 + (1 + 1.6)] = 1.8.

Cotes B.E. moyennes issues de cotes bilimites

Calcul des cotes Cf moyennes

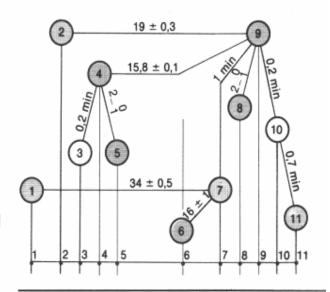
valeur moyenne d'une cote fabriquée Cf située entre lignes données est égale à la somme des cotes moyennes B.E. et des conditions des méthodes situées entre ces deux lignes.

$$\frac{\text{Cf moy}}{\text{Resultante}} = \underbrace{\sum \text{ cotes moy B.E.} + \text{ conditions moy B.M.}}_{\text{Composantes}}$$

cote Cf₂₋₁₁ est comprise entre les lignes 2 et 11, le graphe scotes B.E. et B.M. indique :

 $moy = C B.E._{9-8} moy = 1,5.$

GRAPHE DES COTES B.E.



$$Cf_{9-3}$$
 moy = C B.E.₉₋₄ moy + C B.E.₄₋₃ moy
= $15.8 + 0.425 = 16.225$.
 Cf_{9-4} moy = C B.E.₉₋₄ moy = 15.8 .
 Cf_{4-5} moy = C B.E.₄₋₅ moy = 1.5 .
 Cf_{9-6} moy = C B.E.₉₋₇ moy + C B.E.₇₋₆ moy
= $1.8 + 16 = 17.8$.

13 ■ 95 Calcul des tolérances des Cf IT Cf = Δl_i opt + Δl_i opt.

$$\begin{split} &\text{IT Cf}_{2\text{-}11} = \Delta B_2 \quad \text{opt} + \Delta B_{11} \quad \text{opt} = 0,5 \ + 0,5 \ = \pm 0,5. \\ &\text{IT Cf}_{2\text{-}7} = \Delta B_2 \quad \text{opt} + \Delta B_7 \quad \text{opt} = 0,5 \ + 0,5 \ = \pm 0,5. \\ &\text{IT Cf}_{2\text{-}1} = \Delta B_2 \quad \text{opt} + \Delta B_1 \quad \text{opt} = 0,5 \ + 0,5 \ = \pm 0,5. \\ &\text{IT Cf}_{2\text{-}10} = \Delta I_2' \quad \text{opt} + \Delta I_{10} \quad \text{opt} = 0,5 \ + 0,3 \ = \pm 0,4. \\ &\text{IT Cf}_{2\text{-}9} = \Delta I_2 \quad \text{opt} + \Delta I_9 \quad \text{opt} = 0,5 \ + 0,1 \ = \pm 0,3. \\ &\text{IT Cf}_{9\text{-}8} = \Delta I_9 \quad \text{opt} + \Delta I_8 \quad \text{opt} = 0,1 \ + 0,7 \ = \pm 0,4. \\ &\text{IT Cf}_{9\text{-}3} = \Delta I_9' \quad \text{opt} + \Delta I_3 \quad \text{opt} = 0,03 \ + 0,3 \ = \pm 0,165. \\ &\text{IT Cf}_{9\text{-}4} = \Delta I_9' \quad \text{opt} + \Delta I_4 \quad \text{opt} = 0,03 \ + 0,15 \ = \pm 0,09. \\ &\text{IT Cf}_{4\text{-}5} = \Delta I_4 \quad \text{opt} + \Delta I_5 \quad \text{opt} = 0,15 \ + 0,7 \ = \pm 0,425. \\ &\text{IT Cf}_{9\text{-}6} = \Delta I_9'' \quad \text{opt} + \Delta I_6 \quad \text{opt} = 0,03 \ + 0,37 \ = \pm 0,2. \\ \end{split}$$

13 ■ 96 Valeurs des cotes Cf

$$\begin{array}{llll} Cf_{2-11} = 21 & \pm 0.5\,; & Cf_{8-9} = 1.5 & \pm 0.4\,; \\ Cf_{2-7} = 17.2 \pm 0.5\,; & Cf_{9-3} = 16.225 \pm 0.165\,; \\ Cf_{2-1} = 16.8 \pm 0.5\,; & Cf_{9-4} = 15.8 & \pm 0.09\,; \\ Cf_{2-10} = 19.4 \pm 0.4\,; & Cf_{4-5} = 1.5 & \pm 0.425\,; \\ Cf_{2-9} = 19 & \pm 0.3\,; & Cf_{9-6} = 17.8 & \pm 0.2. \end{array}$$

CHAPITRE 6 : DETERMINATION DES COTES DE FABRICATION

Exemple 1

Fraisage des faces F1 et F2, sur fraiseuse verticale de production. Les cotes de fabrication à déterminer sont U1 et U2.

IT/U1=0,3-0,2=**0,1**

IT acceptable pour le moyen d'usinage choisi. Le transfert est possible.U1= $60_{+0,1}^{+0,2}$

IT/U2=0,1-0,4=-0,3

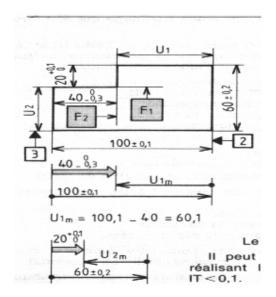
Le transfert est impossible .Il peut être rendu possible en réalisant la cote de 60 avec un IT<0,1.

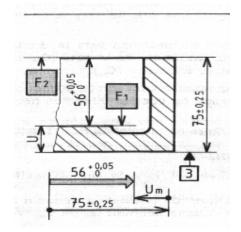
Décision méthode : réaliser la cote 60 avec un IT =0,05 d'où la cote méthode : $60_0^{+0,05}$

U_{2m}=60,05-20,1=**39,95**

et IT/U2=0,1-0,05=**0,05**

d'où U2=40- 0.05





Exemple 2

Fraisage de la face F1, sur fraiseuse verticale La cote de fabrication à déterminer est U. IT/U=0,05-0,5=-0,45

Le transfert est impossible .Il peut être rendu possible en réalisant la cote de 75 avec un IT<0,1. **Décision méthode** : réaliser la cote 75 avec un IT

=0,020 d'où la cote méthode : $75_0^{+0.025}$

U_m=75,025-56,05=**18,975**

Et IT/U=0,05-0,025=**0,025** d'ou**19** _{-0,025} ⁰

Les surfaces F1 et F2 peuvent aussi être réalises dans la même phase, avec une mise en position unique.

La cote 56 ₀^{+0,05} est alors réalisé **directement** par une **cote- outil** (deux fraises sur une même arbre) ou par **cote- appareillage** (avec butées réglées), la face F2 devenant référentiel auxiliaire de réglage)

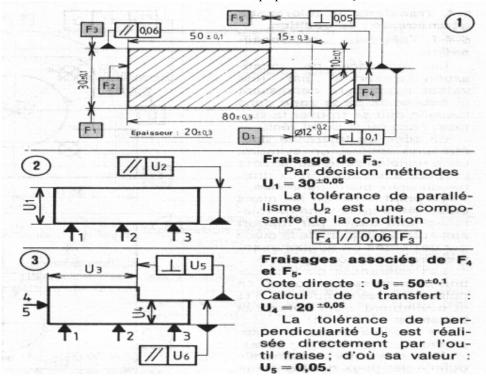
La cotation de fabrication (cas des tolérances géométriques)

Les tolérances d'orientation, de position et de battement interviennent toujours entre deux éléments géométriques et peuvent, comme les cotes, être obtenues directement ou par transfert.

Exemple 3

(Transfert des tolérances géométriques d'orientation)

La figure 3 montre la réalisation directe d'une tolérance de perpendicularité U₅.



La tolérance de parallélisme U6 est la seconde composante de la condition $\boxed{\mathsf{F}_4\ //\ 0.06\ \mathsf{F}_3}$. La relation en angles absolus s'écrit :

 $\boxed{0^{\circ}}(\mathsf{F}_4 \| \mathsf{F}_3) = \boxed{0^{\circ}}(\mathsf{F}_3 \| \mathsf{F}_1) + \boxed{0^{\circ}}(\mathsf{F}_4 \| \mathsf{F}_1)$ (analogie avec la relation des cotes).

La relation des tolérances (pour 100 mm) s'écrit :

C (pour 100 mm) = U_2 (pour 100 mm) + U_6 (pour 100 mm) (analogie avec la relation des IT).

En admettant U_2 (pour 100) = U_6 (pour 100) (difficultés de réalisations identiques) il vient : 1×0.06

U₂ (pour 100) = U₆ (pour 100) =
$$\frac{1}{2} \times \frac{0.06}{30} \times 100 =$$
0.1

U₂ (pour 80) =
$$\frac{0.1 \times 80}{100}$$
 = 0.08 et U₆ (pour 30) = $\frac{0.1 \times 30}{100}$ = 0.03

Exemple 4

Transferts des tolérances géométriques d'orientation.

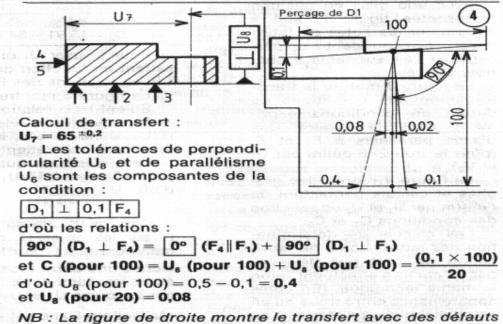
Les tolérances de parallélismes perpendicularités et inclinaisons s'expriment par un angle absolu (encadré) complété d'une distance maximale entre deux plans (ou deux lignes) ou d'un diamètre de cylindre, délimitant les orientations extrêmes admissibles de la surface considérée.

Une tolérance d'orientation entre deux éléments géométriques usinés est transférée lorsqu'elle est obtenue par la combinaison d'autres tolérances d'orientation rattachées à un ou plusieurs éléments différents. Comme pour les cotes, la tolérance géométrique du dessin constitue la condition et les autres tolérances les composantes. Les mêmes règles de calcul s'appliquent mais le modèle vectoriel ne convient plus.

Il est préférable d'effectuer les calculs angulaires avec les angles absolus et d'écrire la relation des tolérances (analogue à celle des IT) avec des valeurs ramenées à une longueur de 100 mm.

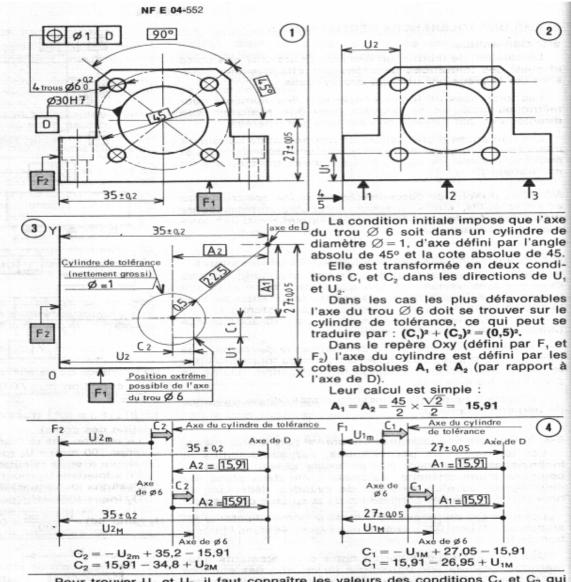
Le dessin de la pièce apparaît en figure 1. Les figures 2,3 et 4 montrent les usinages des surfaces F3, F4, F5 et D1 avec les mises en position et les cotes et tolérances géométriques de fabrication à déterminer.

L'obtention des cotes linéaires n'est pas détaillée et seuls les calculs de U2, U5, U6, et U8 sont développés.



angulaires volontairement exagérés.

Exemple 5 Tolérance de localisation



Pour trouver U1 et U2, il faut connaître les valeurs des conditions C1 et C2 qui varient en fonction de la position de l'axe du trou \emptyset 6 sur le cylindre \emptyset 1. Les relations des IT donnent : $2C_2 = IT/U_2 + 0.4 + 0$ et $2C_1 = IT/U_1 + 0.1 + 0$. La figure 3 montre que : $(C_1)^2 + (C_2)^2 = (0.5)^2$.

Soient trois relations et quatre inconnues : C1, C2, IT/U1 et IT/U2.

Une quatrième relation peut être établie en imposant une liaison entre IT/U1 et IT/U2. Dans ce cas, les difficultés de réalisation de U1 et U2 étant sensiblement identiques, on retient IT/U1 = UT/U2.

Le système de quatre équations à quatre inconnues se résoud facilement et a pour résultats : $IT/U_1 = IT/U_2 = 0,44$ $C_1 = 0,27$ $C_2 = 0,42$ d'où $U_{2m} = 18,87$ soit $U_2 = 19^{+0,3}_{-0,1}$ $U_{1m} = 10,87$ $U_{1m} = 11,31$ soit $U_1 = 11^{+0,3}_{-0,1}$

Cette méthode de détermination des conditions C_1 et C_2 permet de choisir les IT sur les cotes U_1 et U_2 en fonction des difficultés de réalisation et indépendamment des IT sur les cotes intervenant dans les différentes chaînes.

Nota: Une autre technique couramment utilisée consiste à choisir C₁ et C₂ comme étant les demi-côtés du carré inscrit dans le cercle de tolérance. Les IT trouvés sur les cotes U1 et U2 peuvent être nettement différents et poser des problèmes de

réalisation. Dans cet exemple on aurait : $C_1 = C_2 = 0.5 \times \frac{\sqrt{2}}{2} = 0.35$ d'où IT/U₁ = 0.6 et $IT/U_2 = 0,3$.

Exemple 6

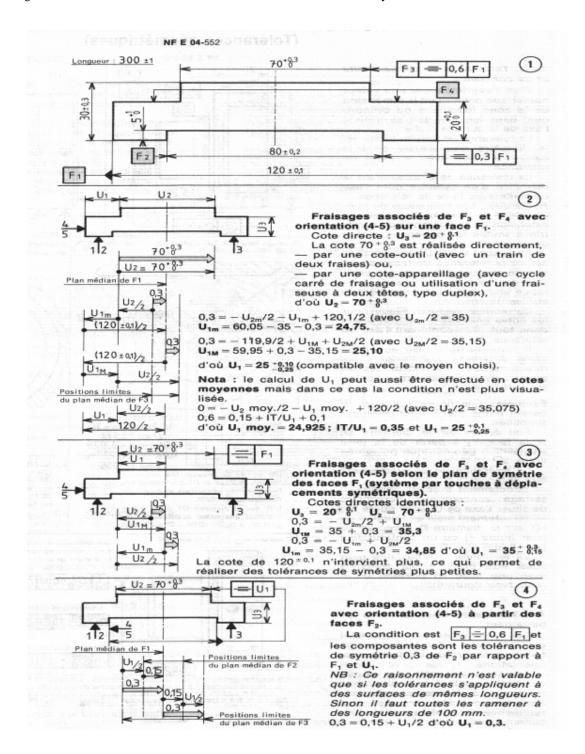
Tolérance de symétrie

Figure 1. Soit à réaliser les surfaces F3 et F4 (associées par fraisage) en respectant les cotes et tolérances géométriques du dessin.

Figure 2. montre la chaîne de cotes correspondant à une orientation (4-5) sur une des faces F1.

Figure 3. montre la chaîne de cotes correspondant à une orientation (4-5) selon le plan de symétrie une de F1.

Figure 4.montre un transfert faisant intervenir deux autres tolérances de symétrie.

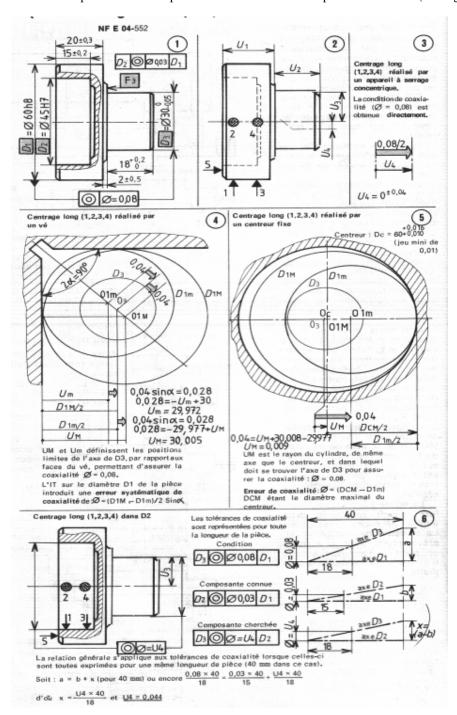


Exemple 7

Tolérance de concentricité et coaxialité.

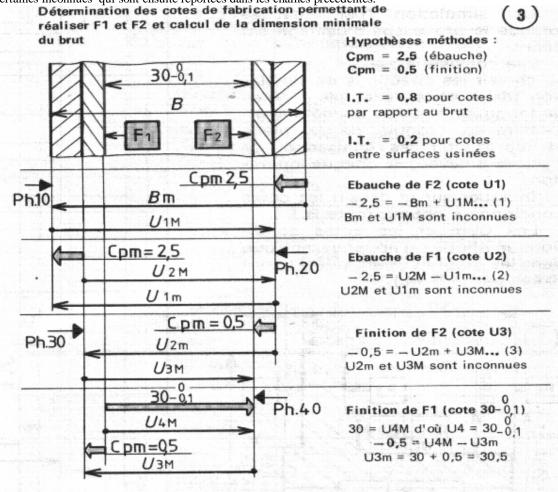
Soit à réaliser le diamètre D3 et la face F3 de la pièce Fig.1 à partir de la mise en position géométrique présentée figure 2.

- la tolérance de coaxialité peut être obtenue -directement avec un appareil à serrage concentrique permettant de situer l'axe D1 (voir fig.3)
- directement mais au fonction de l'IT sur le diamètre D1, avec un vé (voir fig.4) ou un centreur fixe (voir fig.5).
- la tolérance de coaxialité peut être obtenue par transfert avec une mise en position différente (voir fig.5).



DETERMINATION DES COTES DE FABRICATION Le cumul des chaînes de cotes Graphes cumulés

Le tracé d'une chaîne de cotes correspondant à une condition se traduit par deux relations (IT et valeur) qui permet de déterminer deux inconnues (valeur de U et son IT). Lors de la détermination des cotes intermédiaires de fabrication (ébauche et semi-finition) il est fréquent que plus d'une cote inconnue apparaissent dans les relations qui ne peuvent donc pas être résolues à l'instant où elles se pressentent dans le processus (voir fig. 3). Il faut alors tracer les graphes correspondant aux opérations d'usinage ultérieures pour trouver les valeurs de certaines inconnues qui sont ensuite reportées dans les chaînes précédentes.



Calcul de U1, U2, U3 et Bm.

$$U_{3M} = U_{3m} + 0.2 = 30.5 + 0.2 = 30.7$$
 d'où $U_3 = 30.5 + 0.2$

(3)
$$\rightarrow U_{2m} = U_{3M} + 0.5 = 30.7 + 0.5 = 31.2 \text{ d'où } U_2 = 31.2 + 0.2$$

(2)
$$\rightarrow U_{1m} = U_{2M} + 2.5 = 31.4 + 2.5 = 33.9 \text{ d'où } U_1 = 33.9 + 0.8$$

(1)
$$\rightarrow$$
 Bm = U_{1M} + 2,5 = 34,7 + 2,5 = 37,2 d'où B = 37,2 $^{+}$ $^{\times}$ 0

L'IT(x) de la cote du brut dépend de son procédé d'élaboration.

CHAPITRE 7: POSITIONNEMENT ET MONTAGE D'USINAGE

Les dimensions des éléments d'usinage et leurs tolérances géométriques sont définies par rapport à des surfaces de référence qu'il faut matérialiser dans le montage de la pièce à usiner sur la machine- outil. On s'appuie autant que possible sur le principe de l'isostatisme pour positionner la pièce de façon univoque dans un référentiel absolu lié à la machine- outil ou, éventuellement, au montage d'usinage. Ce principe consiste à éliminer les 6 degrés de liberté d'une pièce solide dans l'espace généralement en appuyant la pièce sur 6 points répartis judicieusement dans l'espace. La figure 1 montre l'application du principe de l'isostatisme dans le cas de pièces prismatiques. Naturellement, dans la réalité, les supports de pièces ne sont généralement pas ponctuels et l'on se contente de surfaces de petites dimensions finies qui s'approchent du cas idéal des 6 points.

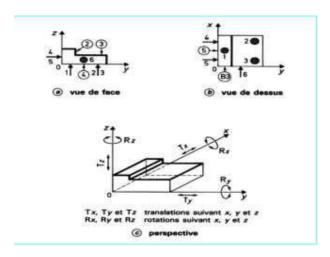


Figure 1 — Principe de la mise en position isostatique

On réduit ainsi notablement les erreurs de fabrication des pièces qui résultent des erreurs de positionnement dont l'influence peut être déterminante. Un exemple de montage d'usinage industriel qui obéit au principe de l'isostatisme est donné par la figure 2.

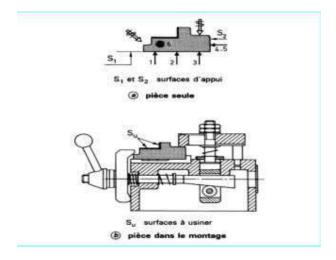


Figure 2 — Exemple de montage isostatique industriel

Le choix des surfaces d'appui (surfaces de départ pour le premier positionnement et surfaces de référence en cours d'usinage) se fait suivant des critères de précision et de faisabilité, en particulier:

59

- les surfaces d'appui doivent être aussi étendues que possible et doivent être pleines, sans trous ni rainures;
- les surfaces de référence pour des usinages précis doivent être les surfaces de départ de manière à ne pas cumuler les erreurs par transfert de cotes;
- l'utilisation d'un alésage comme surface de référence est moins précise du fait de l'accumulation d'erreurs venant de la tolérance sur le diamètre de l'alésage, du jeu entre l'alésage et la butée de centrage et d'erreurs de position de la butée
- la stabilité du montage sous l'effet des forces de coupe et d'inertie doit être vérifiée
- une bonne accessibilité à la machine-outil pour positionner la pièce sur le montage est très importante
- un dispositif de montage économique, si possible standard, est préférable à l'utilisation de montages particuliers.

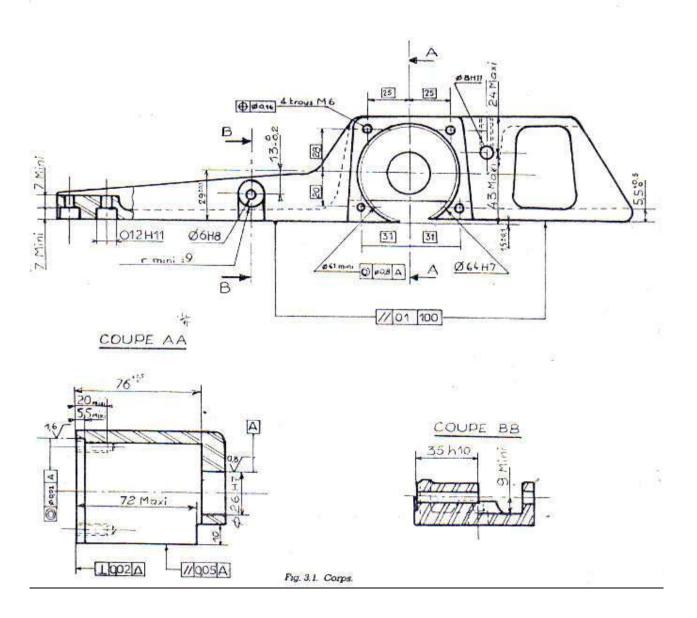
La représentation des **appuis et maintiens en position des pièces** a fait l'objet d'une normalisation (NE E 04-013) qui schématise la mise en position des pièces sur leurs montages et définit aussi les moyens courants de bridage.

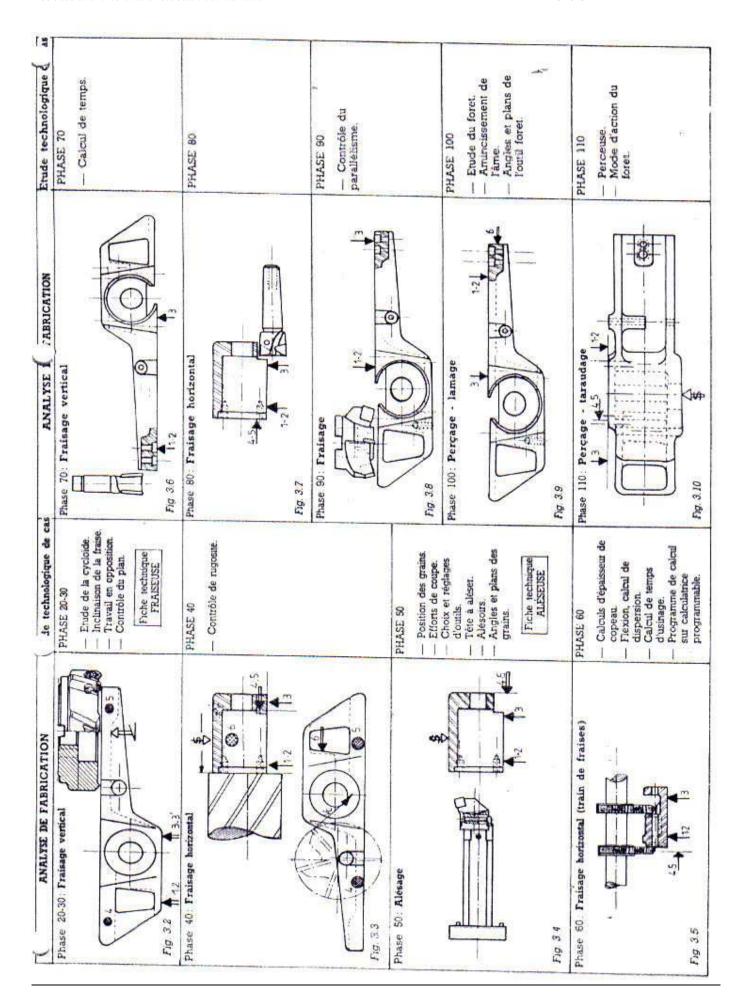
60

<u>CHAPITRE 7 EXEMPLE 1</u> Elaboration des modes opératoires pour des pièces de fonderie des grandes dimensions

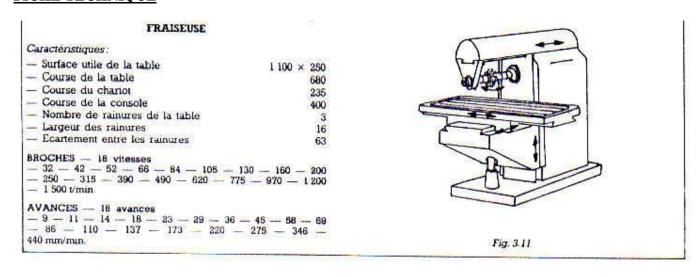
La famille prismatique « corps »

- · Réalisation d'un plan horizontal PHASES 20 et 30.
- Realisation d'un plan vertical PHASE 40.
- Cylindre intérieur. Outil grain (plan, angle, réglage) PHASE 50.
- Les plans parallèles (épaisseur du copeau, flexion) PHASE 60.
- Calculs de temps et usinage PHASE 70.
- Contrôle de parallélisme PHASE 90.
- Les trous cylindriques PHASES 100 et 101.

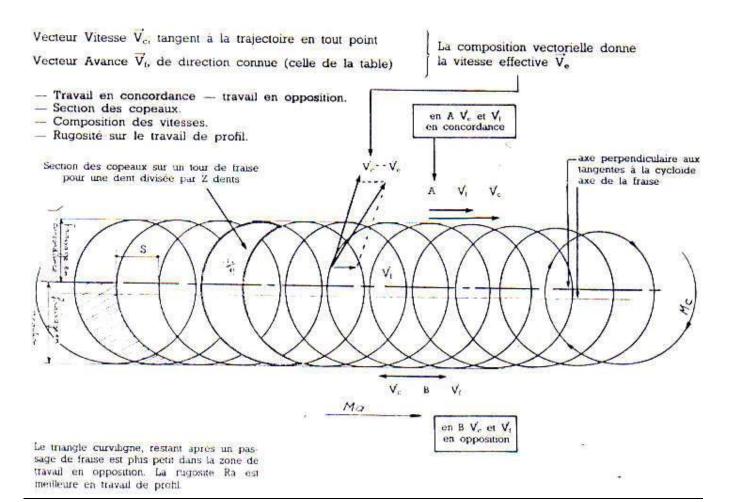




FICHE TECHNIQUE



PHASE 20-30 ÉTUDE DE LA CYCLOÏDE



C		

L_aisage en opposition

Dans la matière le mouvement de rotation de la fraise (V_c) est en opposition avec le mouvement d'avance (V_t) .

A l'attaque de la matière l'épaisseur du copeau est nulle, la dent glisse, écrouit la surface et ne coupe que lorsque cette épaisseur est égale au copeau taillé minimum. L'usure de la fraise est importante et le rendement peu élevé.

Les efforts de coupe tendent, à soulever la pièce. Par contre si la surface à usiner est brute les dents n'attaquent pas sur la croûte (voir F₁ sur la figure 3.15).

Fraisage en avalant ou en concordance

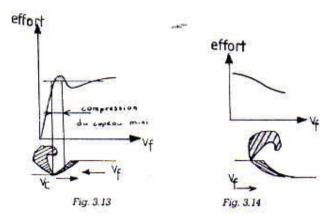
Dans la matière le mouvement de rotation de la fraise (V_c) est dans le même sens que le mouvement d'avance (V_l) .

que dent attaque la matière non écrouie par l'épaisseur maximale du copeau. Ce mode de travail a un très bon rendement et il est particulièrement recommandé pour l'usinage de certains aciers inoxydables très sensibles à l'écrouissage.

Les efforts de coupe tendent à appliquer la pièce sur les appuis (voir \overline{F}_2 sur la figure 3.15).

Par contre le fraisage en avalant nécessite des machines disposant d'un système de commande du mouvement d'avance sans jeu:

- soit un système vis-écrou à rattrapage de jeu;
- soit une commande hydraulique ou roulement hélicoidal.



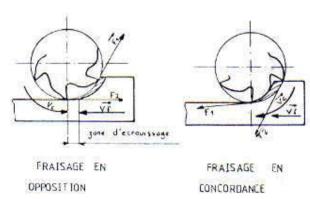


Fig. 3.15

Inclinaison de la fraise

Avantage: gain de temps et aspect de surface. Inconvenients:

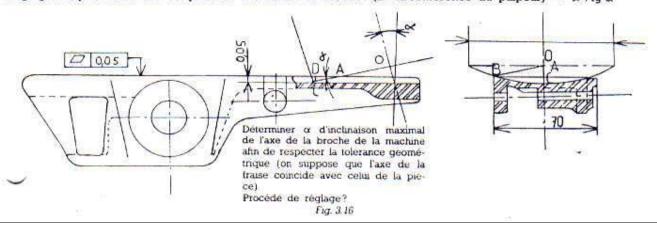
- défaut géométrique;
- usure prématurée à cause du copeau mini (dents frottant sur le retour de la cycloïde).

connaît OB = 50 et AB =
$$\frac{70}{2}$$
 = 35

On calcule:
$$OA \rightarrow OA = \sqrt{OB^2 - AB^2} = 35,70$$

 $AC = 50 - 35,70 \Rightarrow 14,3$
 $\sin \alpha = \frac{DC}{AC} = \frac{0,05}{14,3} = 0,0034965 \rightarrow \alpha = 0^{\circ}0'12''$

Réglage: déplacement du comparateur monté sur la broche: (∅ circonférence du palpeur) → ∅, tg α



■ Géométrie des outils — Taille hélicoidale

La le est droite, hélicoidale à gauche ou à droite; angle d'hélice 10 à 45°.

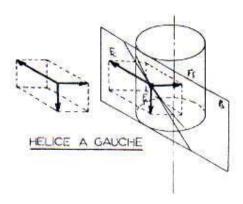


Fig. 3.17

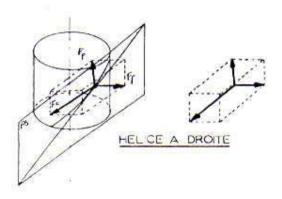
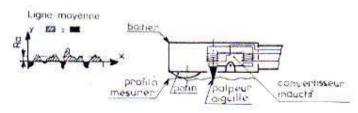


Fig. 3.18

y reel = y mesure \times cos α

Rugosité - Moyens de contrôle du critère statistique de profil Ra



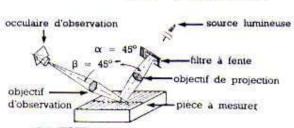
Convertisseur inductif.

Il transforme la composante y de deplacement du palpeur en tension proportionnelle.

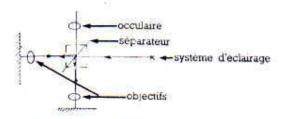


Convertisseur pièzo-électrique. Il transforme la composante y de vitesse de déplacement en tension proportionnelle.

Fig. 3.19

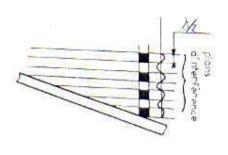


Le microscope à coupe optique



Le microscope interférentiel

Fig. 3.20



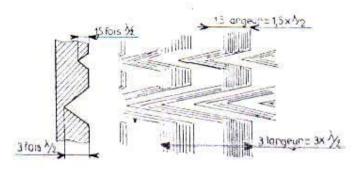


Fig. 3.21. Microscope interférentiel.