

Dimensionnement

Support : Stockage inertiel d'énergie



Figure 1 – KERS pour véhicule automobile

Présentation

Pour ralentir un véhicule automobile, la solution classique consiste à dissiper l'énergie cinétique sous forme de chaleur. Cette dissipation résulte généralement des actions de frottement sec dans les disques de freins. Plutôt que de dissiper intégralement cette énergie, on souhaite en récupérer une partie dans l'objectif de la restituer, partiellement ou totalement, dans une phase d'accélération.

L'objectif de ce travail est de donner des pistes de dimensionnement d'un système mécanique de récupération d'énergie.

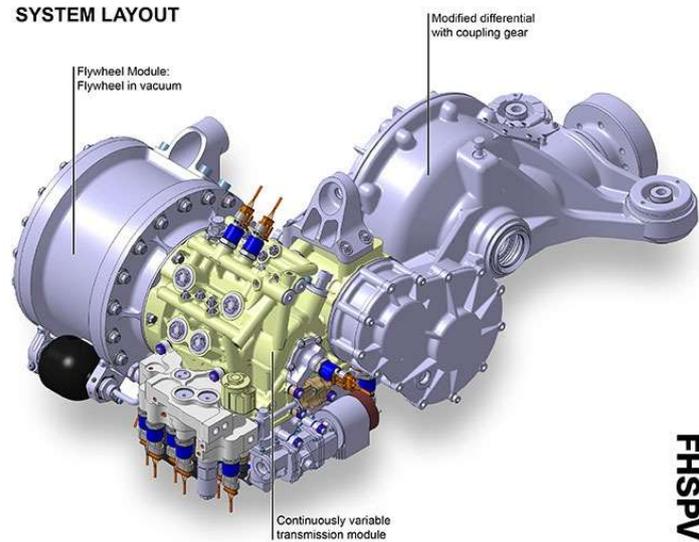


Figure 2 – Kinetic Energy Recovery System (Jaguar)

1 Cahier des charges et étude préliminaire

Question 1 • Déterminer l'énergie à dissiper pour freiner jusqu'à l'arrêt un véhicule de masse $M_v = 1t$ alors qu'il est à une vitesse de $V_v = 110km/h$. On supposera que 90% de l'énergie est dissipée dans le système de freinage, le reste l'étant par pertes de roulement et de frottement.

Il existe plusieurs Systèmes de Récupération d'Énergie Cinétique (SREC ou KERS en anglais). On peut citer deux grandes familles associées au type d'énergie stockée :

- le SREC mécanique : l'énergie cinétique du véhicule récupérée permet la mise en rotation d'un volant d'inertie ;
- le SREC électrique : l'énergie cinétique du véhicule récupérée est transformée en énergie électrique au moyen d'un alternateur, puis stockée dans une batterie ;

Le SREC mécanique possède un rendement assez élevé, de l'ordre de 80%, alors que le SREC électrique, du fait des multiples transformations d'énergie (mécanique - électrique - chimique, puis chimique - électrique - mécanique lors de la restitution) est de l'ordre de 35%. On propose donc ici de retenir la solution du SREC mécanique.

Question 2 • On suppose que le SREC à un rendement de 90% pour emmagasiner l'énergie. Donner la quantité d'énergie à stocker dans le système.

Question 3 • Les contraintes mécaniques permettant le dimensionnement du SREC sont multiples. Mais un élément limitant essentiel est la vitesse de rotation. Précisez quelles peuvent être les causes de dysfonctionnement liés à la vitesse.

On ne peut donc pas emmagasiner une énergie supérieure à une valeur maximale. Cela veut dire qu'il faut conserver un système de freinage classique en parallèle.

Pour des raisons de place disponible dans le véhicule on se limite à un système de 30cm de diamètre ($\pm 10\%$) et

de 20cm de long ($\pm 10\%$). Pour des raisons de consommation de carburant, on souhaite réaliser un système de moins de 100kg afin de ne pas trop augmenter la masse totale du véhicule.

Pour simplifier l'étude, on assimile le volant à un anneau circulaire de section carrée de rayon intérieur r_1 , rayon extérieur r_2 et d'épaisseur e . Cet anneau est supposé libre d'effort sur ces bords et soumis à un mouvement de rotation autour de son axe à une vitesse ω . On commencera le dimensionnement avec les valeurs suivantes : $r_1 = 10mm$, $r_2 = 150mm$, $e = 100mm$ et en considérant un disque en acier : $E = 210MPa$, $\nu = 0.3$ et $\rho = 7800kg/m^3$.

Question 4 • Déterminer les caractéristiques inertielles du volant.

Question 5 • Déterminer la vitesse de rotation d'un tel volant afin qu'il puisse stocker l'énergie voulue.

2 Dimensionnement Mécanique

On cherche dans un premier temps à quantifier les risques d'éclatement du volant. Pour cela on cherche à déterminer l'état de contrainte dans le disque en rotation. On ne s'intéresse pas à la liaison entre le volant et son axe.

Question 6 • Poser le problème d'élasticité correspondant au disque seul en rotation autour de son axe à une vitesse ω . Rappeler les différentes manières de résoudre un tel problème.

Question 7 • On fait une hypothèse de contraintes planes dans le plan perpendiculaire à l'axe du cylindre. Représenter la forme du tenseur des contraintes dans un système d'axe cylindrique. Quelles est la validité de cette hypothèse ?

Question 8 • On ne fait donc qu'une résolution du problème dans le plan (e_r, e_θ) . On suppose que le champ de déplacement plan est de la forme :

$$\underline{U}(r, \theta) = u(r)e_r$$

Justifier cette hypothèse.

Question 9 • Donner la forme du champ de déformation correspondant à cette hypothèse.

Question 10 • Exprimer la relation de comportement (contraintes fonction des déformations) pour cette situation. E et ν sont les caractéristiques élastiques du matériau.

Question 11 • Traduire l'équilibre en volume du volant sous forme de condition sur la composante de déplacement.

Question 12 • Intégrer pour déterminer la forme du champ de déplacement.

Question 13 • En appliquant les conditions aux limites sur les faces interne et externe de l'anneau, déterminer complètement la solution en déplacement.

Question 14 • En déduire la solution en contrainte. Tracer cette solution en fonction de r .

Question 15 • Les figures 3 et 4 présentent les résultats d'un calcul par éléments finis axi-symétrique sur un demi volant. Comparer.

Question 16 • Donner l'expression de la contrainte équivalente de von Mises et la tracer.

Question 17 • Quelle est la zone la plus chargée. On propose différents types matériaux utilisables dans le tableau 5. Un disque en acier est-il envisageable ?

3 Dimensionnement en Dynamique

On cherche maintenant une approximation de la fréquence fondamentale du système à l'aide de différents modèles dynamique.

Question 18 • Expliquer le besoin d'un dimensionnement en dynamique.

Question 19 • Rappeler pourquoi, en première approximation, l'obtention de la pulsation fondamentale est suffisante pour un dimensionnement en dynamique.

L'axe de la liaison pivot entre le volant et le boîtier est assimilé à un cylindre de diamètre égal à deux fois le rayon intérieur du volant $d = 2r_1$ et de longueur égale à l'entraxe entre les deux paliers a . Dans un premier temps, on propose d'utiliser un axe en acier avec $a = 150\text{mm}$.

On fait un premier modèle dynamique afin d'obtenir une approximation de la pulsation fondamentale du système. Dans ce modèle (voir figure 6), l'axe de la liaison pivot est supposé déformable et le volant est assimilé à une masse ponctuelle en son centre. Les paliers sont assimilés à des liaisons rotules.

Question 20 • Proposer une approximation de la pulsation fondamentale par équivalence avec un système à un degré de liberté.

Question 21 • Déterminer une nouvelle approximation de la pulsation à l'aide du second modèle, dans lequel la partie de l'axe située dans le volant est supposée indéformable.

Question 22 • Comparer les deux modèles.

Question 23 • Que pourrait représenter le troisième modèle ?

Question 24 • Comment améliorer la qualité des approximation ci-dessus. Proposer une amélioration pour le premier modèle.

4 Dimensionnement des liaisons

On cherche maintenant à dimensionnement la liaison pivot qu'on considère réalisée soit à l'aide de roulements à billes soit à l'aide de paliers lisse.

4.1 Détermination des efforts dans la liaison

Dans un premier temps on cherche à estimer les efforts dans la liaison pivot entre le volant et le boîtier dus aux effets d'inertie. Pour cela, on considère le véhicule dans une courbe de rayon $R = 30\text{m}$ roulant à une vitesse $V = 60\text{km/h}$. On propose le modèle de la figure 9 pour déterminer ces efforts.

Question 25 • En appliquant le théorème de la résultante dynamique, déterminer les effort dus à l'inertie dans la liaison pivot.

Question 26 • La liaison pivot étant composée de deux paliers de chaque coté du volant, en déduire les efforts dus à l'inertie dans ces paliers.

Question 27 • Déterminer le moment cinétique au centre de gravité du volant en faisant l'*approximation gyroscopique*.

Question 28 • En appliquant le théorème du moment dynamique, déterminer le moment dans la liaison pivot induit par la rotation du volant sur son axe (*couple gyroscopique*).

Question 29 • La liaison pivot étant réalisée par deux paliers distants d'un entraxe a . Déterminer les efforts correspondants dans les paliers.

Question 30 • Comparer les niveaux de ces efforts.

Dans la suite, on ne prend en compte que les efforts dus au couple gyroscopique.

4.2 Solution par éléments roulants

Pour un diamètre d'arbre fixé à la partie précédente, on souhaite étudier la possibilité d'utiliser un système de guidage par éléments roulants. On s'appuiera pour sur le tableau donné sur la figure 10.

Question 31 • Pour la solution retenue. Estimer le critère $N.D.$

Question 32 • Est-il envisageable de retenir la solution avec éléments roulants ?

4.3 Solution par paliers lisses

On applique la démarche de dimensionnement de paliers lisses proposée sur la figure 11.

Question 33 • Calculer la pression de contact due aux efforts gyroscopiques. Pour cela, on utilise la surface projetée égale au produit de la longueur du palier par le diamètre. Le critère en pression est-il respecté ?

Question 34 • Calculer la vitesse de glissement au contact. Le critère en vitesse maximale est-il respecté ?

Question 35 • Le critère $P.V$ est-il respecté ?

5 Autres solution

Question 36 • Proposer d'autres solutions de guidage pour satisfaire au cahier des charges.

Question 37 • Proposer des solutions pour limiter les pertes dans le système.

Opérateurs Différentiels en Coordonnées Cylindriques

$$\underline{\text{grad}} f = \frac{\partial f}{\partial r} \underline{e}_r + \frac{1}{r} \frac{\partial f}{\partial \theta} \underline{e}_\theta + \frac{\partial f}{\partial z} \underline{e}_z$$

$$\underline{\underline{\text{grad}}} U = \begin{pmatrix} \frac{\partial u_r}{\partial r} & \frac{1}{r} \left(\frac{\partial u_r}{\partial \theta} - u_\theta \right) & \frac{\partial u_r}{\partial z} \\ \frac{\partial u_\theta}{\partial r} & \frac{1}{r} \left(\frac{\partial u_\theta}{\partial \theta} + u_r \right) & \frac{\partial u_\theta}{\partial z} \\ \frac{\partial u_z}{\partial r} & \frac{1}{r} \frac{\partial u_z}{\partial \theta} & \frac{\partial u_z}{\partial z} \end{pmatrix}$$

$$\text{div } \underline{U} = \frac{\partial u_r}{\partial r} + \frac{u_r}{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial u_\theta}{\partial \theta} + \frac{\partial u_z}{\partial z}$$

$$\Delta f = \frac{\partial^2 f}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial f}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 f}{\partial \theta^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial z^2}$$

$$\underline{\text{rot}} U = \left(\frac{1}{r} \frac{\partial u_z}{\partial \theta} - \frac{\partial u_\theta}{\partial z} \right) \underline{e}_r + \left(\frac{\partial u_r}{\partial z} - \frac{\partial u_z}{\partial r} \right) \underline{e}_\theta + \left(\frac{\partial u_\theta}{\partial r} + \frac{u_\theta}{r} - \frac{1}{r} \frac{\partial u_r}{\partial \theta} \right) \underline{e}_z$$

$$\underline{\Delta} U = \left(\Delta u_r - \frac{2}{r^2} \frac{\partial u_\theta}{\partial \theta} - \frac{u_r}{r^2} \right) \underline{e}_r + \left(\Delta u_\theta + \frac{2}{r^2} \frac{\partial u_r}{\partial \theta} - \frac{u_\theta}{r^2} \right) \underline{e}_\theta + \Delta u_z \underline{e}_z$$

$$\underline{\text{div}} \underline{\underline{\sigma}} = \left(\frac{\partial \sigma_{rr}}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial \sigma_{r\theta}}{\partial \theta} + \frac{\partial \sigma_{rz}}{\partial z} + \frac{\sigma_{rr} - \sigma_{\theta\theta}}{r} \right) \underline{e}_r + \left(\frac{\partial \sigma_{\theta r}}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial \sigma_{\theta\theta}}{\partial \theta} + \frac{\partial \sigma_{\theta z}}{\partial z} + 2 \frac{\sigma_{r\theta}}{r} \right) \underline{e}_\theta + \left(\frac{\partial \sigma_{zr}}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial \sigma_{z\theta}}{\partial \theta} + \frac{\partial \sigma_{zz}}{\partial z} + \frac{\sigma_{zr}}{r} \right) \underline{e}_z$$

Dimensionnement par éléments finis

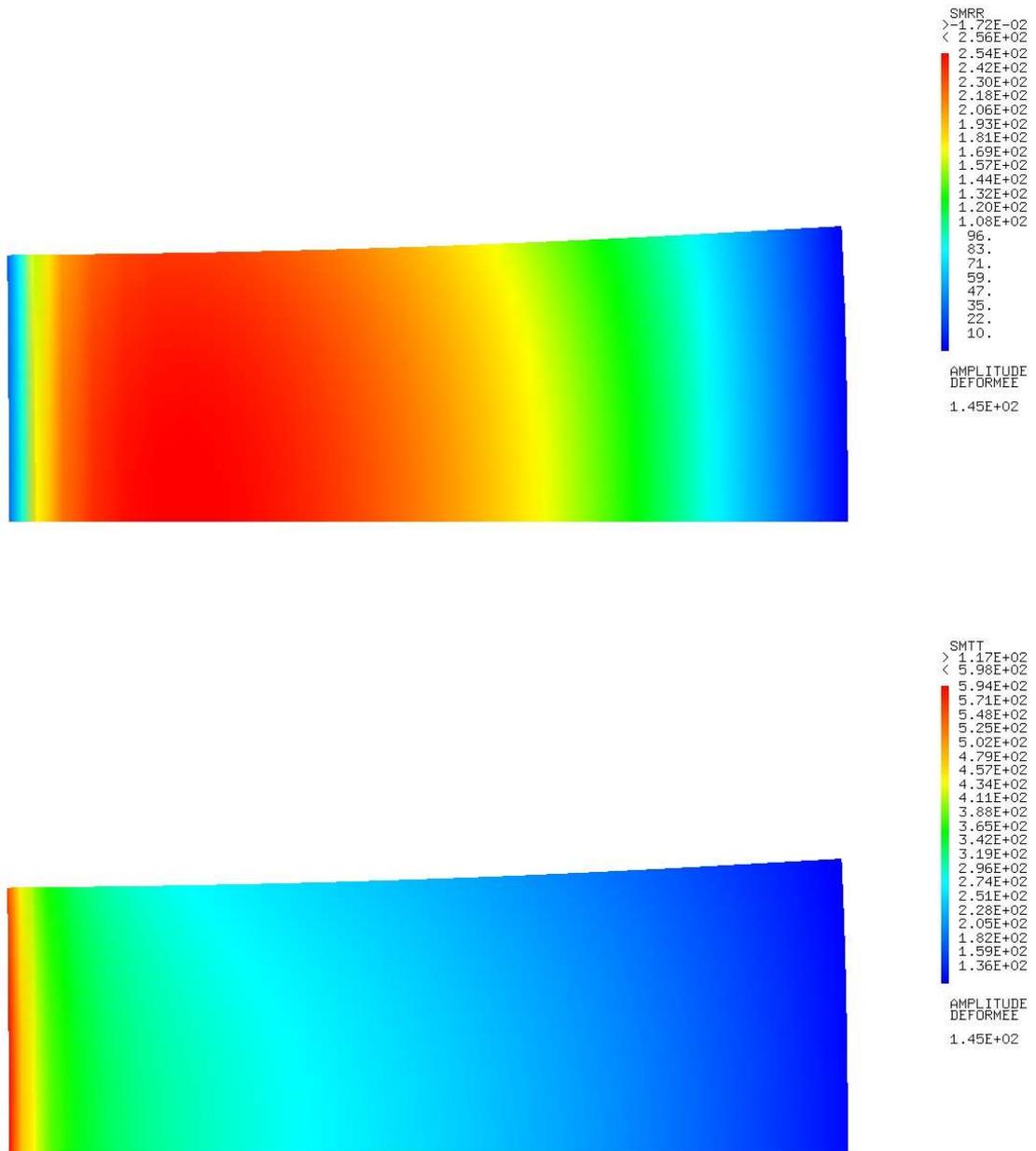


Figure 3 – Résultats éléments finis axi-symétrique : $\sigma_{rr}, \sigma_{\theta\theta}$
 $r_1 = 10mm, r_2 = 150mm, e = 100mm, \text{acier}, \omega = 19000tr/mn$

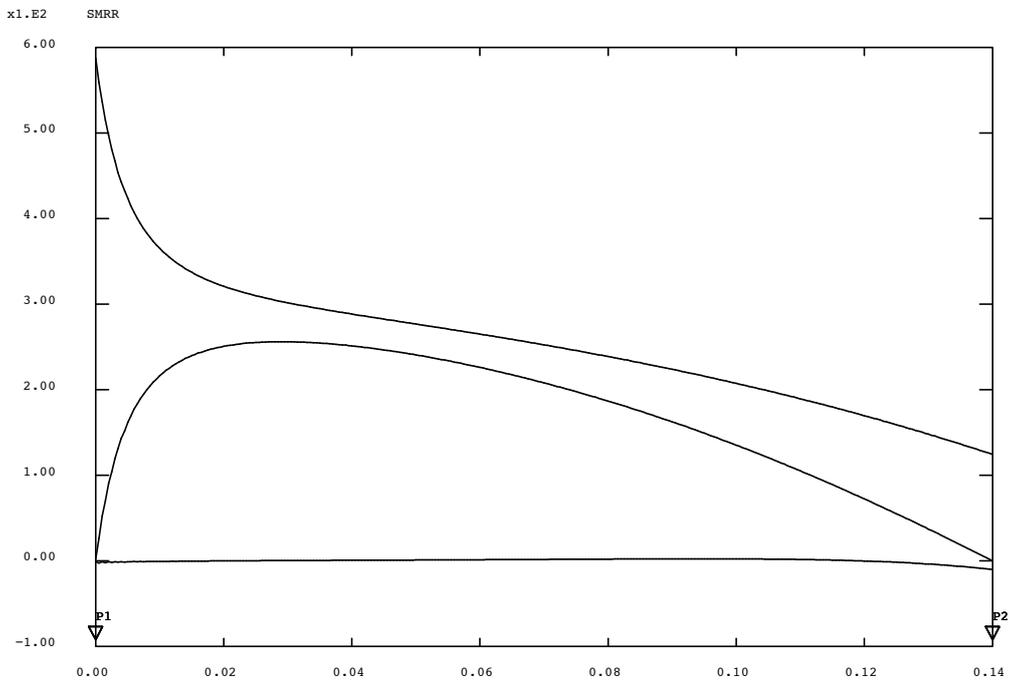
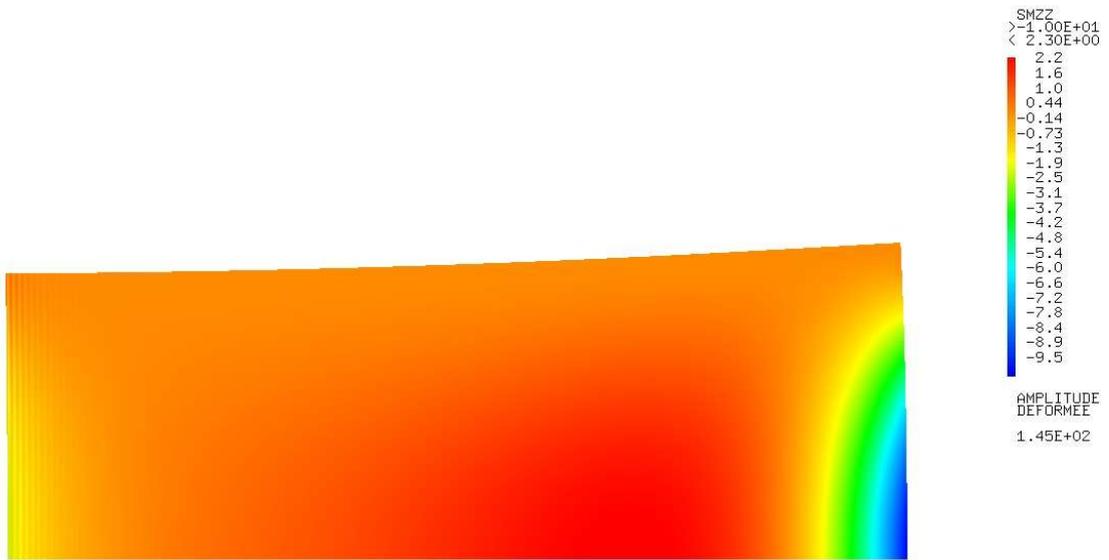


Figure 4 – Résultats éléments finis axi-symétrique : σ_{zz} et variations le long du rayon
 $r_1 = 10mm, r_2 = 150mm, e = 100mm, \text{acier}, \omega = 19000tr/mn$

Matériaux

Voir Techniques de l'ingénieur "Stockage inertielle de l'énergie" D4030 V2 - Tableau 3 - page 4 - <https://www.techniques-ingenieur.fr/base-documentaire/energies-th4/stockage-de-l-energie-42638210/stockage-inertiel-de-l-energie-d4030/>

Figure 5 – Matériaux isotropes utilisables pour un SREC (d'après T.I.)

Modèles dynamiques

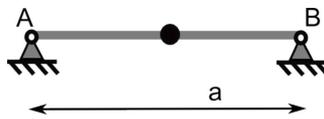


Figure 6 – Premier modèle dynamique

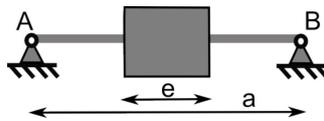


Figure 7 – Second modèle dynamique

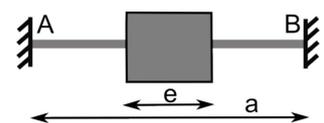


Figure 8 – Troisième modèle dynamique

Modélisation du véhicule en courbe

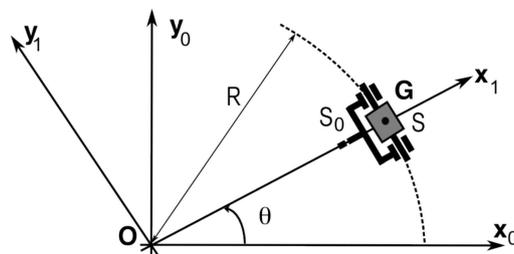


Figure 9 – Modèle de calcul des efforts d'inertie

Roulements à billes

Voir Techniques de l'ingénieur "Roulements et butées à billes et à rouleaux" Ref B5370 v1 - Tableau 1 - page 5 - <https://www.techniques-ingenieur.fr/base-documentaire/archives-th12/archives-fonctions-et-composants-mecaniques-tiaba/archive-1/roulements-et-butees-a-billes-et-a-rouleaux-b5370/>

Figure 10 – Choix de roulements à billes

Paliers lisses

Voir Techniques de l'ingénieur "Roulements et butées à billes et à rouleaux" Ref B5310 - Paragraphe capacités page 3 et Figure 1 page 4 - <https://www.techniques-ingenieur.fr/base-documentaire/mecanique-th7/guidage-mecanique-42183210/criteres-de-choix-d-un-palier-validation-b5310/>

Figure 11 – Dimensionnement de paliers lisses (d'après T.I.)