

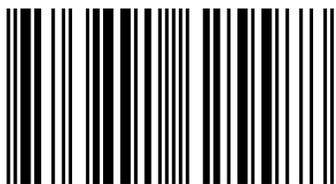
Etude du comportement dynamique des systèmes polyarticulés non parfaits

L'étude des mécanismes classiques émet souvent l'hypothèse des systèmes parfaits. Cependant, les contraintes de poids et des vitesses importantes par exemple, font en sorte que les éléments subissent des déformations non négligeables durant le fonctionnement du système. Le jeu dans les liaisons induit parfois des erreurs non négligeables. Pour toutes ces raisons l'étude des mécanismes réels est une nécessité et particulièrement l'aspect dynamique de ces imperfections. Dans ce travail on s'intéresse à l'étude dynamique d'un mécanisme bielle manivelle plan flexible avec jeu et avec frottement. L'objectif essentiel est de contribuer à mieux caractériser le comportement d'un mécanisme réel comportant des éléments élastiques et des liaisons imparfaites. Ceci constituera une aide importante, au niveau de l'analyse, la conception et la recherche des solutions de contrôle et de commande de plusieurs mécanismes industriels. C'est notamment le cas en robotique spatiale où la diminution du poids des appareils embarqués est impérative.



Imed KHEMILI

KHEMILI Imed, Docteur Ingénieur en Génie Mécanique, Enseignant chercheur au Laboratoire de Mécanique de Sousse, thème de recherche: étude du comportement dynamique des systèmes polyarticulés. Maître Assistant à l'ISSAT de Sousse, Tunisie. Actuellement directeur du département de Génie Mécanique et membre du conseil scientifique de l'ISSAT de Sousse



978-3-8416-2558-8



Imed KHEMILI

Etude du comportement dynamique des systèmes polyarticulés non parfaits

Application au mécanisme bielle manivelle

KHEMILI



presses
académiques
francophones