



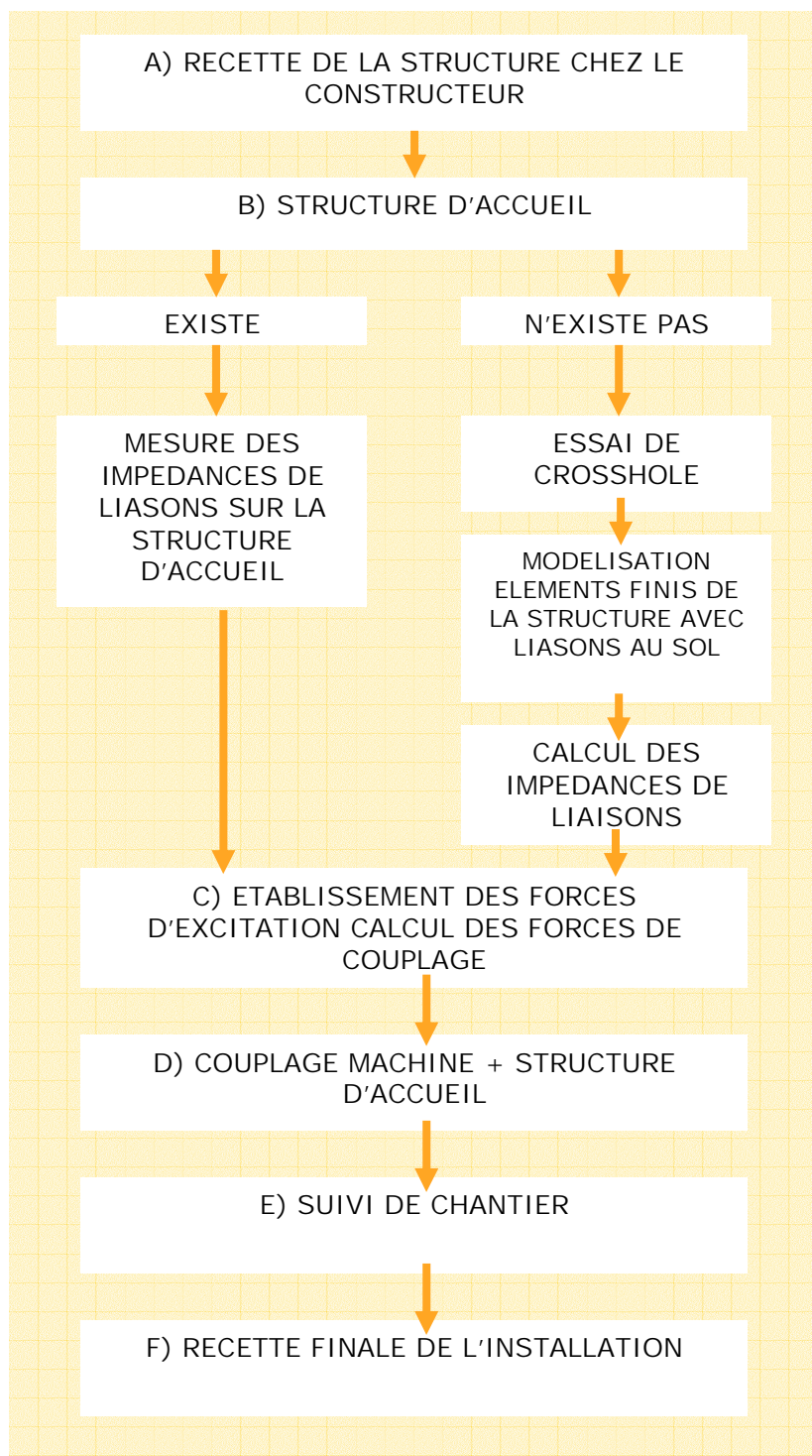
IMPLANTATION DE MACHINES



Objectifs :

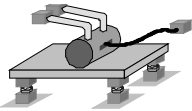
- *Un des objectifs principaux est d'essayer de prévoir le comportement dynamique d'une machine (recettée sur banc) sur la structure d'accueil (prise en compte du couplage machine et de son environnement)*
- *Si la structure d'accueil n'existe pas, dBVib est à même de modéliser les liaisons sol structure par des essais de Crooshole et de s'assurer en cours de réalisation que la structure d'accueil satisfait à la modélisation. Cela nous permet dans ce cas de garantir le résultat.*

Démarche méthodologique



A) RECETTE DE LA STRUCTURE CHEZ LE CONSTRUCTEUR

Contrôle des inertances des pattes de fixation afin de déterminer les forces de couplage



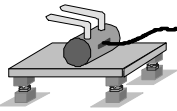
Pattes dynamiquement indéformables :

Inertance amount > 10*Inertance plot

2*suspension translation < Excitation machine

1.6*suspension rotation < Excitation machine

Contrôle des inertances en aval
de chaque liaison



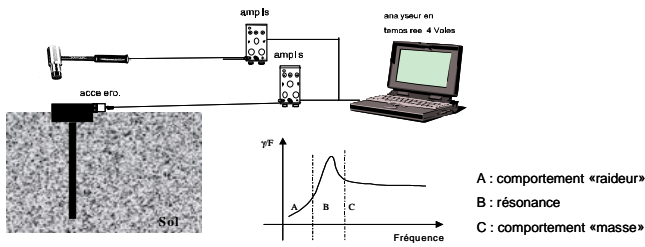
Fixation dynamiquement indéformables :

Inertance aval > 10*Inertance plot

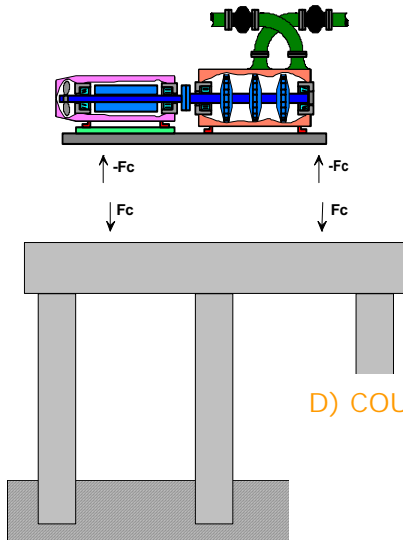
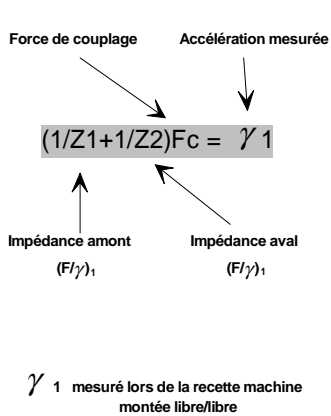
2*suspension translation < Excitation machine

1.6*suspension rotation < Exitation machine

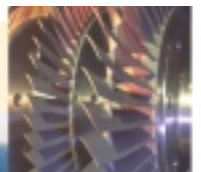
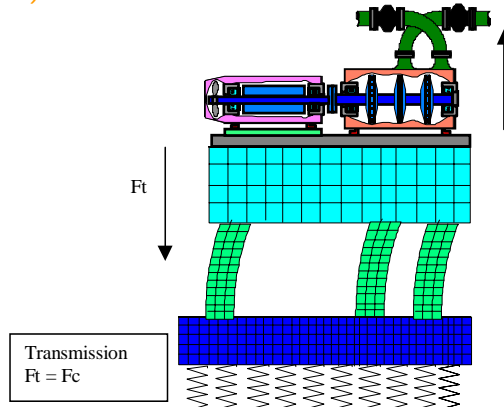
ESSAI DE CROSSHOLE



C) ETABLISSEMENT DES FORCES D'EXCITATION CALCUL DES FORCES DE COUPLAGE



D) COUPLAGE MACHINE + STRUCTURE D'ACCUEIL



L'expertise "dynamique"