

Echappement à ancre suisse à repos équidistants

Impulsion d'entrée - Perturbation d'amplitude

Calibre 11 1/2" - seconde au centre - automatique - balancier à vis

➡ Référence : E:\Résonateur (TA)\Echappement\EASRE - D_entrée - transmission.mcd(R)

➡ Référence : E:\Résonateur (TA)\Echappement\EASRE - I_entrée - transmission roue - ancre.mcd(R)

➡ Référence : E:\Résonateur (TA)\Echappement\EASRE - I_entrée - transmission ancre - balancier.mcd(R)

$$T_0 = 0.4 \text{ s} \quad f = 2.5 \text{ s}^{-1} \quad \omega_0 := 2 \cdot \pi \cdot f \quad J_b = 20 \text{ mg} \cdot \text{cm}^2 \quad \theta_0 = 270 \text{ deg} \quad \psi := 0 \quad ms := 10^{-3} \cdot \text{s}$$

Couple à la roue d'échappement

$$C_B = 10.019 \text{ N} \cdot \text{mm} \quad \rho_0 = 4.38 \times 10^3 \quad C_r := \frac{C_B}{\rho_0} \quad C_r = 2.287 \times 10^{-3} \text{ N} \cdot \text{mm} \quad \varepsilon_c := 0.65$$

Positions du balancier lors des fonctions d'impulsion

Au début de l'impulsion quasi-statique $x := -10 \cdot \text{deg} \quad \theta_{fde} := \theta_\psi(\varepsilon, x) \quad \theta_{fde} = -13.479 \text{ deg}$

En fin d'impulsion sur le plan d'impulsion de la palette $x := 10 \cdot \text{deg} \quad \theta_{fip} := \theta_\psi(\varepsilon + \Delta\psi_{ep}, x) \quad \theta_{fip} = 9.543 \text{ deg}$

En fin d'impulsion $x := \theta_{fip} \quad \theta_{fie} := \theta_\psi(\varepsilon + \Delta\psi_{ie}, x) \quad \theta_{fie} = 21.788 \text{ deg}$

Perturbation d'amplitude provoquée par l'impulsion d'entrée

Perturbation d'amplitude due aux percussions sur le plan d'impulsion de la palette d'entrée

$$\begin{aligned} n_c &:= 5 & j &:= 0..n_c - 1 & t_{ci} &:= (0.29834 \quad 0.2992 \quad 0.29976 \quad 0.30014 \quad 0.30041) \cdot \text{s} & t_{ci} &:= t_{ci}^T \\ \tau_{ci_j} &:= (t_{ci_j} - t_{ci_0}) & \tau_{ci}^T &:= (0 \quad 0.86 \quad 1.42 \quad 1.8 \quad 2.07) \text{ ms} \\ \theta_{ci} &:= (-7.922 \quad -4.293 \quad -1.917 \quad -0.326 \quad 0.847) \cdot \text{deg} & \theta_{ci} &:= \theta_{ci}^T \\ \omega b_{ci} &:= (73.448 \quad 73.735 \quad 73.911 \quad 74.02 \quad 74.092) \cdot \text{s}^{-1} & \omega b_{ci} &:= \omega b_{ci}^T \\ \omega b'_{ci} &:= (73.718 \quad 73.907 \quad 74.021 \quad 74.094 \quad 74.149) \cdot \text{s}^{-1} & \omega b'_{ci} &:= \omega b'_{ci}^T \end{aligned}$$

$$\Delta E_{ci_j} := \frac{1}{2} \cdot J_b \cdot \left[(\omega b'_{ci_j})^2 - (\omega b_{ci_j})^2 \right] \quad \Delta E_{ci}^T = (39.735 \quad 25.394 \quad 16.273 \quad 10.96 \quad 8.45) \cdot 10^{-9} \cdot \text{joule}$$

$$\Delta \theta_{ci}(n_c) := \sum_{j=0}^{n_c-1} \frac{\Delta E_{ci_j}}{J_b \cdot \omega_0^2 \cdot \theta_0} \quad \Delta \theta_{ci}(n_c) := \sum_{j=0}^{n_c-1} \frac{(\omega b'_{ci_j})^2 - (\omega b_{ci_j})^2}{2 \cdot \omega_0^2 \cdot \theta_0}$$

$$\Delta \theta_{ci}(3) = 2.006 \text{ deg}$$

$$\Delta \theta_{ci}(n_c) = 2.484 \text{ deg}$$

Perturbation d'amplitude due au glissement à la fin de l'impulsion d'entrée

Rapports de transmission

$$\psi_\theta(\theta) := \arctan\left(\frac{\rho_3 \cdot \sin(\theta)}{b - \rho_3 \cdot \cos(\theta)}\right) - \beta_0$$

$$\Lambda_{iep}(\theta) := \kappa'_{ie}(\psi_\theta(\theta)) \cdot \kappa'_{iep}(\psi_\theta(\theta)) \cdot (\theta_{fde} \leq \theta < \theta_{fip})$$

$$\Lambda_{ied}(\theta) := \kappa'_{ie}(\psi_\theta(\theta)) \cdot \kappa'_{ied}(\psi_\theta(\theta)) \cdot (\theta_{fip} \leq \theta \leq \theta_{fie})$$

$$\Lambda_{ie}(\theta) := \Lambda_{iep}(\theta) + \Lambda_{ied}(\theta)$$

Début et fin du glissement

$$\begin{aligned}\theta_{gie} &:= \max(\theta_{ci}) & \theta_{gie} &= 0.847 \text{ deg} & \theta_{fie} &= 21.788 \text{ deg} \\ t_{gie} &:= \max(t_{ci}) & t_{gie} &= 0.30041 \text{ s} & t_{fie} &:= 0.30531 \cdot s \\ \varphi_{gie} &:= \omega_0 \cdot t_{gie} & \varphi_{gie} &= 270.369 \text{ deg} & \varphi_{fie} &:= \omega_0 \cdot t_{fie} & \varphi_{fie} &= 274.779 \text{ deg}\end{aligned}$$

$$\Delta\theta_{gi} := \frac{-C_r}{J_b \cdot \omega_0^2} \cdot \int_{\varphi_{gie}}^{\varphi_{fie}} A_{ie}(\theta_0 \cdot \cos(\varphi)) \cdot \sin(\varphi) d\varphi \quad \Delta\theta_{gi} = 3.864 \text{ deg}$$

Perturbation d'amplitude totale

$$\Delta\theta_{t_ie} := \Delta\theta_{ci}(n_c) + \Delta\theta_{gi} \quad \Delta\theta_{t_ie} = 6.348 \text{ deg}$$

Calculs approximatifs de la perturbation d'amplitude

Rapports moyens de transmission

$$\begin{aligned}\psi_{fip} &:= \varepsilon + \Delta\psi_{ep} & \psi_{fie} &:= \varepsilon + \Delta\psi_{ie} \\ K_{rap} &:= 0.5 \cdot (K_{iep}(\varepsilon) + K_{iep}(\psi_{fip})) & K_{rap} &= 1.082 & K'_{rap} &:= 0.5 \cdot (K'_{iep}(\varepsilon) + K'_{iep}(\psi_{fip})) & K'_{rap} &= 0.769 \\ K_{rad} &:= 0.5 \cdot (K_{ied}(\psi_{fip}) + K_{ied}(\psi_{fie})) & K_{rad} &= 1.305 & K'_{rad} &:= 0.5 \cdot (K'_{ied}(\psi_{fip}) + K'_{ied}(\psi_{fie})) & K'_{rad} &= 0.86 \\ \kappa_{abp} &:= \frac{1}{\Delta\psi_{ep}} \cdot \int_{\varepsilon}^{\psi_{fip}} \kappa_{ie}(x) dx & \kappa_{abp} &= 0.261 & \kappa'_{abp} &:= \frac{1}{\Delta\psi_{ep}} \cdot \int_{\varepsilon}^{\psi_{fip}} \kappa'_{ie}(x) dx & \kappa'_{abp} &= 0.246 \\ \kappa_{abd} &:= \frac{1}{\Delta\psi_{ed}} \cdot \int_{\psi_{fip}}^{\psi_{fie}} \kappa_{ie}(x) dx & \kappa_{abd} &= 0.245 & \kappa'_{abd} &:= \frac{1}{\Delta\psi_{ed}} \cdot \int_{\psi_{fip}}^{\psi_{fie}} \kappa'_{ie}(x) dx & \kappa'_{abd} &= 0.243\end{aligned}$$

Calcul approximatif de la perturbation d'amplitude due aux chocs

Nombre de chocs considéré

$$n_c := 50$$

Début et fin de l'impulsion palette

$$\theta_1 := \theta_{fde} \quad \theta_1 = -13.479 \text{ deg} \quad \theta_2 := \theta_{fip} \quad \theta_2 = 9.543 \text{ deg}$$

Vitesses moyennes approximatives du balancier et de l'ancre pendant l'impulsion palette

$$\begin{aligned}\theta_m &:= \frac{\theta_1 + \theta_2}{2} & \varphi(\theta_0) &:= \pi + \arccos\left(\frac{-\theta_m}{\theta_0}\right) & \omega_b(\theta_0) &:= -\omega_0 \cdot \theta_0 \cdot \sin(\varphi(\theta_0)) & \omega_b(\theta_0) &= 74.02 \text{ s}^{-1} \\ \omega_a(\theta_0) &:= \kappa_{abp} \cdot \omega_b(\theta_0) & \omega_a(\theta_0) &= 19.295 \text{ s}^{-1}\end{aligned}$$

Vitesse de la roue à la fin du dégagement

$$\omega_{rde}(\theta_0) := K_{de}(\varepsilon) \cdot \omega_a(\theta_0) \quad \omega_{rde}(\theta_0) = -2.985 \text{ s}^{-1}$$

Durée entre la fin du dégagement et le premier choc sur le plan d'impulsion de la palette

$$\begin{aligned}J_R &:= J_{rouage} & C_r &= 2.287 \times 10^{-3} \text{ N} \cdot \text{mm} & acc_r &:= C_r \cdot J_R^{-1} & acc_r &= 3.801 \times 10^4 \text{ s}^{-2} \\ \Delta t_0(\theta_0, C_r) &:= 2 \cdot C_r^{-1} \cdot J_R \cdot (K_{rap} \cdot \omega_a(\theta_0) - \omega_{rde}(\theta_0)) & \Delta t_0(\theta_0, C_r) &= 1.256 \text{ ms} & \tau_{ci_0} &:= \Delta t_0(\theta_0, C_r)\end{aligned}$$

Vitesses de la roue juste avant le premier choc

$$\omega_{cdp}(\theta_0) := 2 \cdot K_{rap} \cdot \omega_a(\theta_0) - \omega_{rde}(\theta_0) \quad \omega_{cdp}(\theta_0) = 44.736 \text{ s}^{-1} \quad \omega_{r_0} := \omega_{cdp}(\theta_0)$$

Vitesses de la roue juste avant et juste après les chocs successifs

$$\begin{aligned}\Omega r(\theta_0, n) &:= \begin{cases} \varepsilon_c \cdot (\Omega r(\theta_0, n-1) - K_{rap} \cdot \omega_a(\theta_0) \cdot s) + K_{rap} \cdot \omega_a(\theta_0) \cdot s & \text{if } n > 0 \\ \omega_{cdp}(\theta_0) \cdot s & \text{otherwise} \end{cases} & \omega r(\theta_0, j) &:= \Omega r(\theta_0, j) \cdot s^{-1} \\ \omega r'_j &:= \omega r(\theta_0, j) \\ \omega r'(\theta_0, j) &:= \omega r(\theta_0, j) - (1 + \varepsilon_c) \cdot (\omega r(\theta_0, j) - K_{rap} \cdot \omega_a(\theta_0)) & \omega r'_j &:= \omega r'(\theta_0, j)\end{aligned}$$

$$\omega_r^T = (44.736 \quad 36.385 \quad 30.957 \quad 27.428 \quad 25.135) \text{ s}^{-1}$$

$$\omega_r'^T = (5.366 \quad 10.795 \quad 14.323 \quad 16.616 \quad 18.107) \text{ s}^{-1}$$

Intervalles de temps entre les chocs

$$\Delta\tau_c(\theta_0, C_r, \omega_r) := -2 \cdot C_r^{-1} \cdot J_R \cdot (K_{rap} \cdot \omega_a(\theta_0) - \omega_r)$$

$$\Delta\tau_{ci_j} := \Delta\tau_c(\theta_0, C_r, \omega_{r_j})$$

$$\Delta\tau_{ci}^T = (1.256 \quad 0.816 \quad 0.53 \quad 0.345 \quad 0.224) \text{ ms}$$

Instants des chocs à partir de la fin du dégagement

$$\Delta t_{ci}(\theta_0, C_r, j) := \frac{-2 \cdot J_R}{C_r} \cdot (K_{rap} \cdot \omega_a(\theta_0) - \omega_{cdp}(\theta_0)) \cdot \frac{\varepsilon_c \cdot (1 - \varepsilon_c^j)}{1 - \varepsilon_c} + \Delta t_0(\theta_0, C_r) \quad \Delta t_{ci}(\theta_0, C_r, nc) = 3.587 \text{ ms}$$

$$\tau_{ci_j} := \Delta t_{ci}(\theta_0, C_r, j)$$

$$\tau_{ci}^T = (1.256 \quad 2.072 \quad 2.602 \quad 2.947 \quad 3.171) \text{ ms}$$

Positions de la roue, de l'ancre et du balancier au moment des chocs

$$\alpha_{ci}(\theta_0, C_r, j) := -\alpha_0 + K_{rap} \cdot \omega_a(\theta_0) \cdot \Delta t_{ci}(\theta_0, C_r, j) \quad \alpha_{fde} := -\alpha_0$$

$$\alpha_{ci_j} := \alpha_{ci}(\theta_0, C_r, j)$$

$$\alpha_{ci}^T = (-28.498 \quad -27.522 \quad -26.888 \quad -26.475 \quad -26.207) \text{ deg}$$

$$\Delta\alpha_{ci}(\theta_0, C_r, j) := \alpha_{ci}(\theta_0, C_r, j) + \alpha_0$$

$$\Delta\alpha_{ci}(\theta_0, C_r, 0) = 1.502 \text{ deg}$$

$$\Delta\alpha_{ci}(\theta_0, C_r, nc) = 4.291 \text{ deg}$$

$$\psi_{ci}(\theta_0, C_r, j) := \varepsilon + \omega_a(\theta_0) \cdot \Delta t_{ci}(\theta_0, C_r, j)$$

$$\psi_{fde} := \varepsilon$$

$$\psi_{ci}(\theta_0, C_r, 0) - \varepsilon = 1.388 \text{ deg}$$

$$\psi_{ci_j} := \psi_{ci}(\theta_0, C_r, j)$$

$$\psi_{ci}^T = (3.888 \quad 4.79 \quad 5.377 \quad 5.758 \quad 6.006) \text{ deg}$$

$$\theta_{ci}(\theta_0, C_r, j) := \theta_{ie}(\psi_{ci}(\theta_0, C_r, j))$$

$$\theta_{fde} = -13.479 \text{ deg}$$

$$\theta_{ci}(\theta_0, C_r, 0) - \theta_{fde} = 5.438 \text{ deg}$$

$$\theta_{ci_j} := \theta_{ci}(\theta_0, C_r, j)$$

$$\theta_{ci}^T = (-8.041 \quad -4.586 \quad -2.359 \quad -0.916 \quad 0.022) \text{ deg}$$

Fin théorique des percussions

$$\Delta t_{asympt}(\theta_0, C_r) := \frac{-2 \cdot J_R}{C_r} \cdot (K_{rap} \cdot \omega_a(\theta_0) - \omega_{cdp}(\theta_0)) \cdot \frac{\varepsilon_c}{1 - \varepsilon_c} + \Delta t_0(\theta_0, C_r) \quad \Delta t_{asympt}(\theta_0, C_r) = 3.587 \text{ ms}$$

$$\Delta\alpha_{asympt}(\theta_0, C_r) := K_{rap} \cdot \omega_a(\theta_0) \cdot \Delta t_{asympt}(\theta_0, C_r)$$

$$\Delta\alpha_{asympt}(\theta_0, C_r) = 4.291 \text{ deg}$$

$$\Delta\alpha_p = 6.5 \text{ deg}$$

$$\Delta\psi_{asympt}(\theta_0, C_r) := \omega_a(\theta_0) \cdot \Delta t_{asympt}(\theta_0, C_r)$$

$$\Delta\psi_{asympt}(\theta_0, C_r) = 3.966 \text{ deg}$$

$$\Delta\psi_{ep} = 6 \text{ deg}$$

Energie transmise au balancier à chaque percussion

$$\Delta E_{ci}(\theta_0, j) := \frac{-1}{2} \cdot J_R \cdot (\omega_r'(\theta_0, j)^2 - \omega_r(\theta_0, j)^2) \quad \Delta E_{ci_j} := \Delta E_{ci}(\theta_0, j)$$

$$\Delta E_c^T = (59.357 \quad 36.331 \quad 22.664 \quad 14.33 \quad 9.145) 10^{-9} \cdot \text{joule}$$

Perturbation d'amplitude

$$\Delta\theta_{aci}(\theta_0, C_r, n_c) := \frac{1}{J_b \cdot \omega_0^2 \cdot \theta_0} \cdot \sum_{j=0}^{n_c-1} [\Delta E_{ci}(\theta_0, j) \cdot (\Delta\alpha_{ci}(\theta_0, C_r, n_c) \leq \Delta\alpha_p)] \quad \Delta\alpha_{ci}(\theta_0, C_r, nc) \leq \Delta\alpha_p = 1$$

$$\Delta\theta_{aci}(\theta_0, C_r, n_c) = 3.494 \text{ deg}$$

$$\Delta\theta_{aci}(\theta_0, C_r, nc) = 3.904 \text{ deg}$$

**Calcul approximatif de la perturbation d'amplitude due au glissement
entre la fin des percussions et la fin de l'impulsion**

Début du glissement $\Delta\alpha_{ci}(\theta_0, C_r, nc) = 4.291 \text{ deg}$ $\psi_{ci}(\theta_0, C_r, nc) = 6.466 \text{ deg}$
 $\theta_{ci}(\theta_0, C_r, nc) = 1.763 \text{ deg}$

Fin de l'impulsion palette $\Delta\alpha_p = 6.5 \text{ deg}$ $\psi_2 := \varepsilon + \Delta\psi_{ep}$ $\theta_2 := \theta_{fi p}$ $\theta_2 = 9.543 \text{ deg}$

Fin de l'impulsion $\Delta\alpha_p + \Delta\alpha_d = 10.5 \text{ deg}$ $\psi_3 := \varepsilon + \Delta\psi_{ie}$ $\theta_3 := \theta_{fi e}$ $\theta_3 = 21.788 \text{ deg}$

$$\varphi_3(\theta_0) := \pi + \arccos(-\theta_3 \cdot \theta_0^{-1})$$

$$\varphi_3(\theta_0) = 274.629 \text{ deg}$$

$$\varphi_2(\theta_0) := \pi + \arccos(-\theta_2 \cdot \theta_0^{-1})$$

$$\varphi_2(\theta_0) = 272.026 \text{ deg}$$

$$\varphi_1(\theta_0, C_r, nc) := \begin{cases} \pi + \arccos(-\theta_{ci}(\theta_0, C_r, nc) \cdot \theta_0^{-1}) & \text{if } \Delta\alpha_{ci}(\theta_0, C_r, nc) \leq \Delta\alpha_p \\ \varphi_2(\theta_0) & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$(\Delta\alpha_{ci}(\theta_0, C_r, nc) \leq \Delta\alpha_p) = 1$$

$$\varphi_1(\theta_0, C_r, nc) = 270.374 \text{ deg}$$

Linéarisation des rapports de transmission $\theta_1 = -13.479 \text{ deg}$ $\psi_1 := \varepsilon$ $\psi_1 = 2.5 \text{ deg}$

Fin de l'impulsion palette $\psi'_{ip} := \frac{\psi_2 - \psi_1}{\theta_2 - \theta_1}$ $\psi'_{ip} = 0.261$

$$K'_{ip} := K'_{iep}(\psi_1)$$

$$X'_{ip} := \frac{K'_{iep}(\psi_2) - K'_{iep}(\psi_1)}{\psi_2 - \psi_1}$$

$$\kappa'_{ip} := \kappa'_{ie}(\psi_1)$$

$$\chi'_{ip} := \frac{\kappa'_{ie}(\psi_2) - \kappa'_{ie}(\psi_1)}{\psi_2 - \psi_1}$$

$$K'_{aip}(\theta) := K'_{ip} + X'_{ip} \cdot [\psi'_{ip} \cdot (\theta - \theta_1)]$$

$$\kappa'_{aip}(\theta) := \kappa'_{ip} + \chi'_{ip} \cdot [\psi'_{ip} \cdot (\theta - \theta_1)]$$

$$\Lambda_{aip}(\theta) := K'_{aip}(\theta) \cdot \kappa'_{aip}(\theta)$$

$$\Delta\theta_{agip}(\theta_0, C_r, nc) := \frac{-C_r}{J_b \cdot \omega_0^2} \cdot \int_{\varphi_1(\theta_0, C_r, nc)}^{\varphi_2(\theta_0)} \Lambda_{aip}(\theta_0 \cdot \cos(\varphi)) \cdot \sin(\varphi) d\varphi$$

$$\Delta\theta_{agip}(\theta_0, C_r, nc) = 1.516 \text{ deg}$$

$$\Delta\theta_{agip}(\theta_0, C_r, nc) = 1.317 \text{ deg}$$

Plan d'impulsion de la dent $\psi'_{id} := \frac{\psi_3 - \psi_2}{\theta_3 - \theta_2}$ $\psi'_{id} = 0.245$

$$K'_{id} := K'_{ied}(\psi_2)$$

$$X'_{id} := \frac{K'_{ied}(\psi_3) - K'_{ied}(\psi_2)}{\psi_3 - \psi_2}$$

$$\kappa'_{id} := \kappa'_{ie}(\psi_2)$$

$$\chi'_{id} := \frac{\kappa'_{ie}(\psi_3) - \kappa'_{ie}(\psi_2)}{\psi_3 - \psi_2}$$

$$K'_{aid}(\theta) := K'_{id} + X'_{id} \cdot [\psi'_{id} \cdot (\theta - \theta_2)]$$

$$\kappa'_{aid}(\theta) := \kappa'_{id} + \chi'_{id} \cdot [\psi'_{id} \cdot (\theta - \theta_2)]$$

$$\Lambda_{aid}(\theta) := K'_{aid}(\theta) \cdot \kappa'_{aid}(\theta)$$

$$\Delta\theta_{agid}(\theta_0, C_r) := \frac{-C_r}{J_b \cdot \omega_0^2} \cdot \int_{\varphi_2(\theta_0)}^{\varphi_3(\theta_0)} \Lambda_{aid}(\theta_0 \cdot \cos(\varphi)) \cdot \sin(\varphi) d\varphi$$

$$\Delta\theta_{agid}(\theta_0, C_r) = 2.476 \text{ deg}$$

Perturbation d'amplitude à l'impulsion (percussions puis glissement)

Transmission par le plan d'impulsion de la palette $\Delta\theta_{aci}(\theta_0, C_r, nc) + \Delta\theta_{agip}(\theta_0, C_r, nc) = 5.221 \text{ deg}$

Impulsion complète $\Delta\theta_{aie}(\theta_0, C_r, nc) := \Delta\theta_{aci}(\theta_0, C_r, nc) + \Delta\theta_{agip}(\theta_0, C_r, nc) + \Delta\theta_{agid}(\theta_0, C_r)$

$$\Delta\theta_{aie}(\theta_0, C_r, nc) = 7.48722 \text{ deg}$$

$$\Delta\theta_{aie}(\theta_0, C_r, nc) = 7.69727 \text{ deg}$$

Perturbation d'amplitude à l'impulsion en supposant une transmission quasi-statique à partir du premier contact dent - palette

Glissement sur le plan d'impulsion de la palette

$$\Delta\theta_{aip}(\theta_0, C_r, nc) := \frac{-C_r}{J_b \cdot \omega_0^2} \cdot \int_{\varphi_1(\theta_0, C_r, nc)}^{\varphi_2(\theta_0)} \Lambda_{aip}(\theta_0 \cdot \cos(\varphi)) \cdot \sin(\varphi) d\varphi \quad \Delta\theta_{aip}(\theta_0, C_r, 0) = 3.108 \text{ deg}$$

$$\lambda_{ip2} := X'_{ip} \cdot \psi'_{ip} \cdot \chi'_{ip} \quad \lambda_{ip1} := \left[(K'_{ip} - X'_{ip} \cdot \psi'_{ip} \cdot \theta_1) \cdot X'_{ip} + \chi'_{ip} \cdot (K'_{ip} - X'_{ip} \cdot \psi'_{ip} \cdot \theta_1) \right] \cdot \psi'_{ip}$$

$$\lambda_{ip0} := (K'_{ip} - X'_{ip} \cdot \psi'_{ip} \cdot \theta_1) \cdot (K'_{ip} - X'_{ip} \cdot \psi'_{ip} \cdot \theta_1) \quad \lambda_{ip0} = 0.181 \quad \lambda_{ip1} = -0.088 \quad \lambda_{ip2} = -0.035$$

$$\theta_{cdp}(\theta_0, C_r) := \theta_{ci}(\theta_0, C_r, 0) \quad \theta_{cdp}(\theta_0, C_r) = -8.041 \text{ deg}$$

$$\delta\theta_{gip}(\theta_0, C_r) := \lambda_{ip0} \cdot (\theta_2 - \theta_{cdp}(\theta_0, C_r)) + \frac{\lambda_{ip1}}{2} \cdot (\theta_2^2 - \theta_{cdp}(\theta_0, C_r)^2) + \frac{\lambda_{ip2}}{3} \cdot (\theta_2^3 - \theta_{cdp}(\theta_0, C_r)^3)$$

$$\Delta\theta_{gip}(\theta_0, C_r) := \frac{C_r}{J_b \cdot \omega_0^2 \cdot \theta_0} \cdot \delta\theta_{gip}(\theta_0, C_r) \quad \Delta\theta_{gip}(\theta_0, C_r) = 3.108 \text{ deg}$$

Glissement sur le plan d'impulsion de la dent

$$\lambda_{id2} := X'_{id} \cdot \psi'_{id} \cdot \chi'_{id} \quad \lambda_{id1} := \left[(K'_{id} - X'_{id} \cdot \psi'_{id} \cdot \theta_2) \cdot X'_{id} + \chi'_{id} \cdot (K'_{id} - X'_{id} \cdot \psi'_{id} \cdot \theta_2) \right] \cdot \psi'_{id}$$

$$\lambda_{id0} := (K'_{id} - X'_{id} \cdot \psi'_{id} \cdot \theta_2) \cdot (K'_{id} - X'_{id} \cdot \psi'_{id} \cdot \theta_2) \quad \lambda_{id0} = 0.286 \quad \lambda_{id1} = -0.318 \quad \lambda_{id2} = 0.086$$

$$\Delta\theta_{gid}(\theta_0, C_r) := \frac{C_r}{J_b \cdot \omega_0^2 \cdot \theta_0} \cdot \left[\lambda_{id0} \cdot (\theta_3 - \theta_2) + \frac{\lambda_{id1}}{2} \cdot (\theta_3^2 - \theta_2^2) + \frac{\lambda_{id2}}{3} \cdot (\theta_3^3 - \theta_2^3) \right]$$

$$\Delta\theta_{gid}(\theta_0, C_r) = 2.476 \text{ deg}$$

Perturbation d'amplitude par glissement sur les plans d'impulsion de palette et de dent

$$\Delta\theta_{gie}(\theta_0, C_r) := \Delta\theta_{gip}(\theta_0, C_r) + \Delta\theta_{gid}(\theta_0, C_r) \quad \Delta\theta_{gie}(\theta_0, C_r) = 5.585 \text{ deg}$$

Perturbation d'amplitude par la théorie élémentaire (sans frottements)

Angle d'impulsion du balancier: $\theta_{fde} = -13.479 \text{ deg} \quad \theta_{fie} = 21.788 \text{ deg} \quad \theta_{fie} - \theta_{fde} = 35.267 \text{ deg}$

Angle d'impulsion de la roue $\Delta\alpha_p + \Delta\alpha_d = 10.5 \text{ deg}$

$$\Lambda_{i_el} := \frac{\Delta\alpha_p + \Delta\alpha_d}{\theta_{fie} - \theta_{fde}} \quad \Lambda_{i_el} = 0.298$$

Perturbation d'amplitude

$$\Delta\theta_{i_el}(\theta_0, C_r) := \frac{C_r}{J_b \cdot \omega_0^2 \cdot \theta_0} \cdot \Lambda_{i_el} \cdot (\theta_{fie} - \theta_{fde}) \quad \Delta\theta_{i_el}(\theta_0, C_r) = 10.328 \text{ deg}$$

Comparaisons

Pour $\theta_0 = 270 \text{ deg}$ $\Delta\theta_{ci}(n_c) = 2.484 \text{ deg}$ $\Delta\theta_{t_ie} = 6.348 \text{ deg}$

Percussions puis glissement éventuel (coefficient de transmissions linéarisés)

Percussions sur la palette	$\Delta\theta_{aci}(270 \cdot \text{deg}, C_r, nc) = 3.904 \text{ deg}$	$\Delta\theta_{aci}(180 \cdot \text{deg}, C_r, nc) = 2.603 \text{ deg}$
Glissement impulsion palette	$\Delta\theta_{agip}(270 \cdot \text{deg}, C_r, nc) = 1.317 \text{ deg}$	$\Delta\theta_{agip}(180 \cdot \text{deg}, C_r, nc) = 4.255 \text{ deg}$
Glissement impulsion dent	$\Delta\theta_{agid}(270 \cdot \text{deg}, C_r) = 2.476 \text{ deg}$	$\Delta\theta_{agid}(180 \cdot \text{deg}, C_r) = 3.715 \text{ deg}$
Impulsion complète	$\Delta\theta_{aie}(270 \cdot \text{deg}, C_r, nc) = 7.697 \text{ deg}$	$\Delta\theta_{aie}(180 \cdot \text{deg}, C_r, nc) = 10.572 \text{ deg}$

Transmission quasi-statique (glissement) à partir du premier contact dent - palette

Glissement impulsion palette	$\Delta\theta_{gip}(270 \cdot \text{deg}, C_r) = 3.108 \text{ deg}$	$\Delta\theta_{gip}(180 \cdot \text{deg}, C_r) = 5.524 \text{ deg}$
Glissement impulsion dent	$\Delta\theta_{gid}(270 \cdot \text{deg}, C_r) = 2.476 \text{ deg}$	$\Delta\theta_{gid}(180 \cdot \text{deg}, C_r) = 3.715 \text{ deg}$
Glissement impulsion complète	$\Delta\theta_{gie}(270 \cdot \text{deg}, C_r) = 5.585 \text{ deg}$	$\Delta\theta_{gie}(180 \cdot \text{deg}, C_r) = 9.239 \text{ deg}$

Théorie élémentaire $\Delta\theta_{i_el}(270 \cdot \text{deg}, C_r) = 10.328 \text{ deg}$ $\Delta\theta_{i_el}(180 \cdot \text{deg}, C_r) = 15.492 \text{ deg}$

Nombre de chocs dent - palette pendant l'impulsion

$j := 0 .. nc$ $l := 0 .. 10$ $\theta_{0_l} := 250 \cdot \text{deg} + l \cdot 10 \cdot \text{deg}$ $V_{j,l} := \theta_{ci}(\theta_{0_l}, C_r, j)$

$N_c(v, \theta_{fde}) := \begin{cases} j \leftarrow 0 \\ \text{while } v_j \leq \theta_{fip} \\ \quad \begin{cases} \text{break if } j > nc - 1 \\ j \leftarrow j + 1 \end{cases} \end{cases}$ $N_l := N_c(V_{j,l}^{\langle j \rangle}, \theta_{fde})$

$\theta_0^T = (250 \ 260 \ 270 \ 280 \ 290 \ 300 \ 310 \ 320 \ 330 \ 340 \ 350) \text{ deg}$

$N^T = (50 \ 50 \ 50 \ 50 \ 50 \ 50 \ 50 \ 50 \ 50 \ 7 \ 5)$

Graphes

$n := 10$ $\Delta\theta := \frac{280 \cdot \text{deg} - 180 \cdot \text{deg}}{n}$ $i := 0 .. n$ $\theta_{0_i} := 180 \cdot \text{deg} + i \cdot \Delta\theta$

