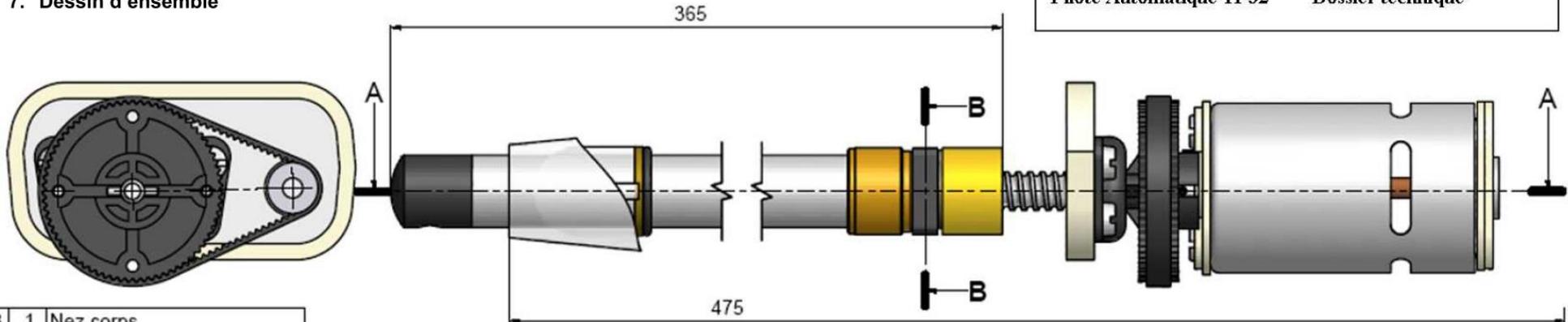


PILOTE_TP32 : Chaîne d'énergie

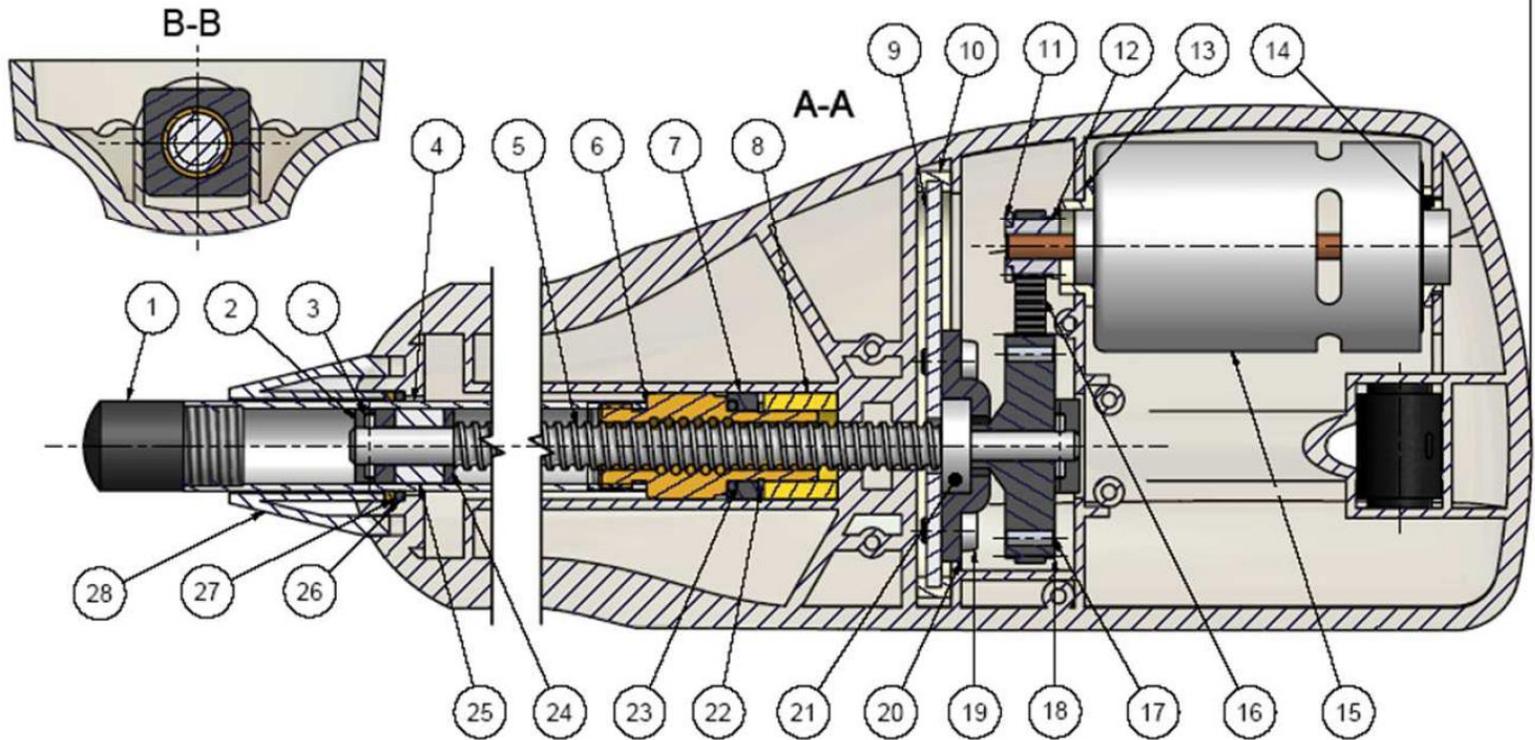
7. Dessin d'ensemble

Pilote Automatique TP32 Dossier technique



28	1	Nez corps
27	1	Rondelle
26	1	Joint torique
25	1	Entretoise
24	1	Guide arrière de vis
23	1	Joint d'étanchéité
22	1	Anneau élastique
21	1	Roulement à billes 626 (6x19x6)
20	1	Boîtier de roulement
19	6	Vis CL S, M4,8
18	1	Poulie réceptrice $Z_r = 71$
17	2	Aimant
16	1	Courroie crantée
15	1	Moteur électrique 12V CC
14	1	Support arrière de moteur
13	1	Support avant de moteur
12	1	Poulie motrice $Z_m = 20$
11	1	Flasque poulie motrice
10	1	Joint de maintien
9	1	Platine support mécanisme
8	1	Butée arrière
7	1	Guide écrou
6	1	Ecrou à billes Pas 3mm / 1 filet
5	1	Vis d'entraînement Pas 3mm
4	1	Tige de vérin
3	2	Goupille élastique
2	1	Guide avant de vis
1	1	Nez de vérin
№	Nb	Désignation

Liste de pièces



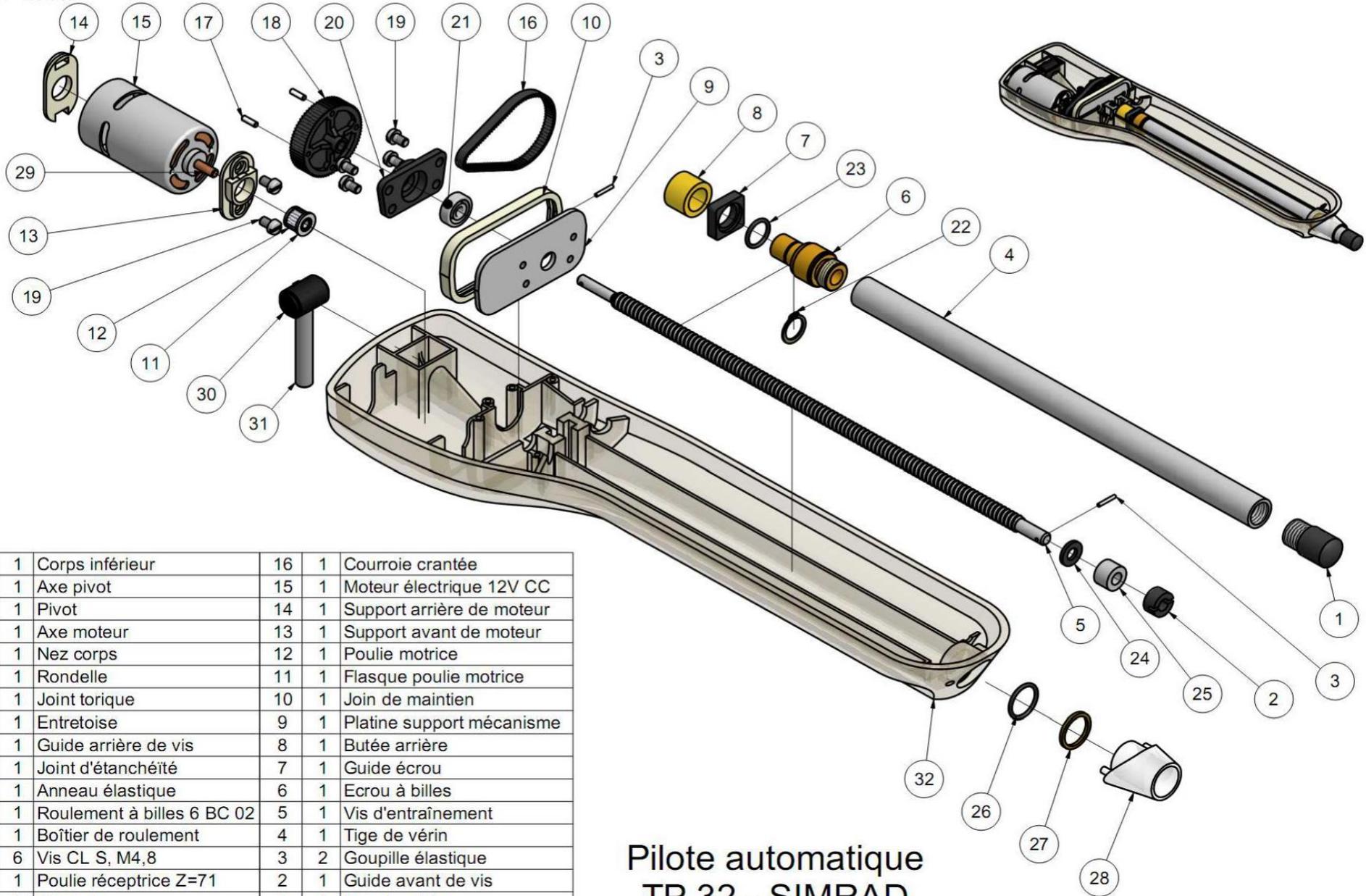
Format A3	Ech 1:1	Approuvé par/date	Date
CREA TECHNOLOGIE		Pilote automatique TP32	
SIMRAD		Modification	28/29

PILOTE AUTOMATIQUE TP32 DOSSIER TECHNIQUE



PILOTE_TP32 : Chaîne d'énergie

8. Eclaté



32	1	Corps inférieur	16	1	Courroie crantée
31	1	Axe pivot	15	1	Moteur électrique 12V CC
30	1	Pivot	14	1	Support arrière de moteur
29	1	Axe moteur	13	1	Support avant de moteur
28	1	Nez corps	12	1	Poulie motrice
27	1	Rondelle	11	1	Flasque poulie motrice
26	1	Joint torique	10	1	Join de maintien
25	1	Entretoise	9	1	Platine support mécanisme
24	1	Guide arrière de vis	8	1	Butée arrière
23	1	Joint d'étanchéité	7	1	Guide écrou
22	1	Anneau élastique	6	1	Ecrou à billes
21	1	Roulement à billes 6 BC 02	5	1	Vis d'entraînement
20	1	Boîtier de roulement	4	1	Tige de vérin
19	6	Vis CL S, M4,8	3	2	Goupille élastique
18	1	Poulie réceptrice Z=71	2	1	Guide avant de vis
17	2	Aimant	1	1	Nez de vérin
Rep	Nb	Désignation	Rep	Nb	Désignation
Nomenclature			Nomenclature		

Pilote automatique TP 32 - SIMRAD

PILOTE AUTOMATIQUE TP32 DOSSIER TECHNIQUE

29/29

CREA TECHNOLOGIE

PILOTE_TP32 : Chaîne d'énergie

Alimentation électrique

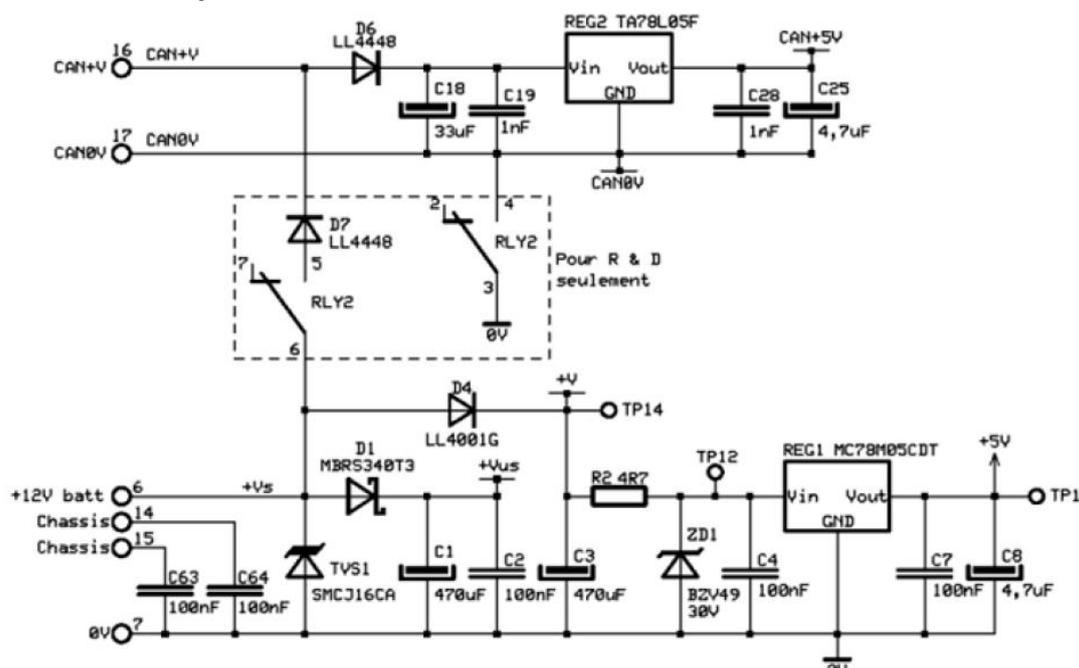
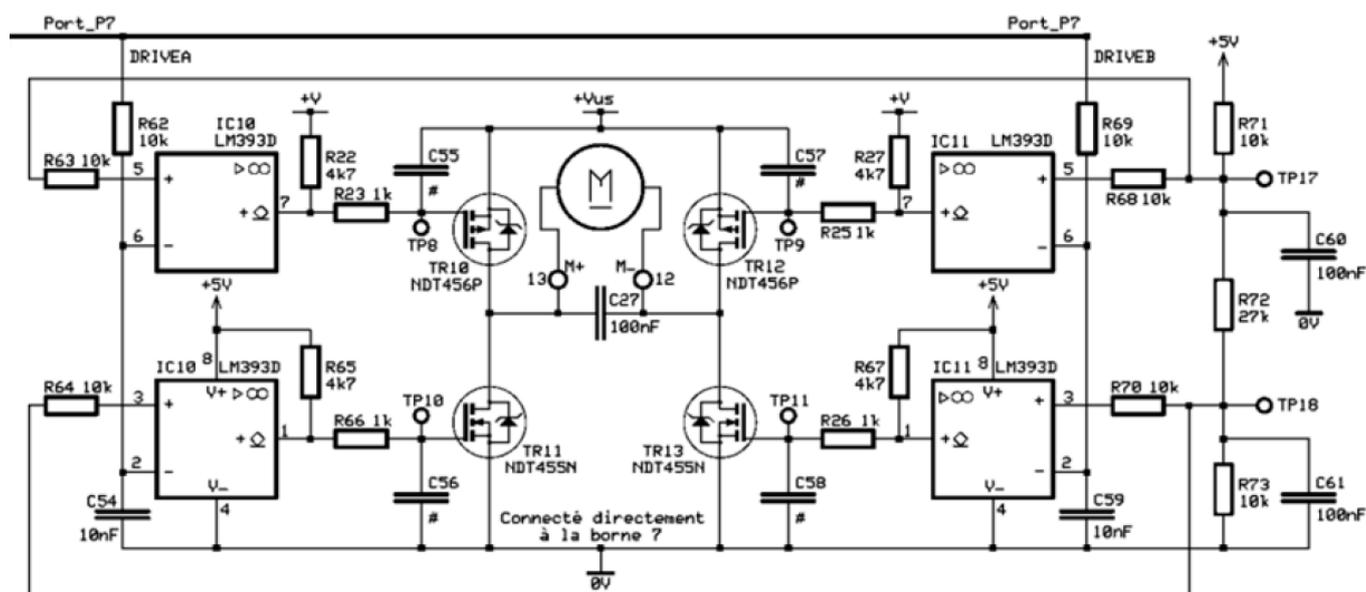


Schéma électrique de puissance (Moteur et hacheur) :



#: Emplacements prévus pour condensateurs à ajuster en fonction des émissions électromagnétiques

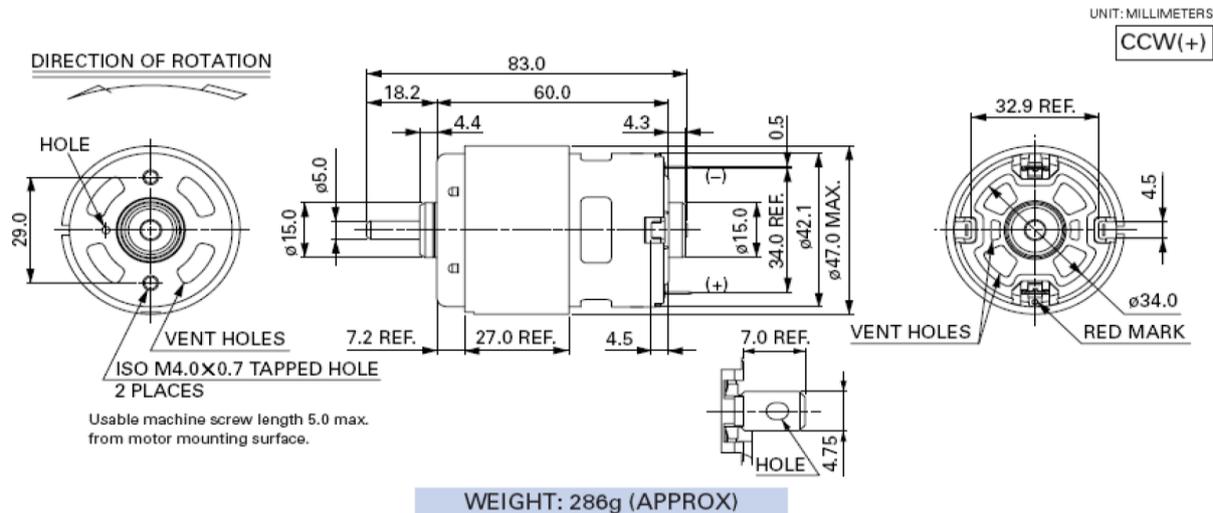
Caractéristiques du moteur :



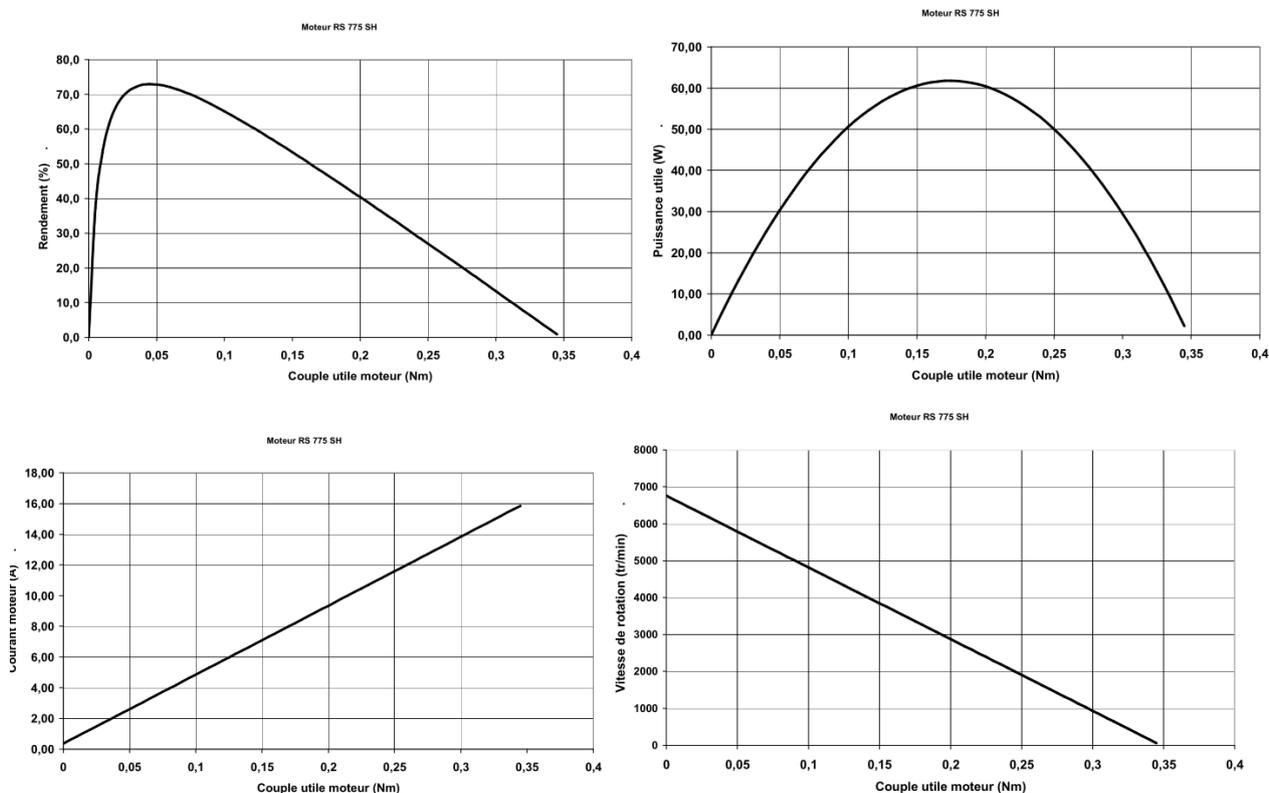
MODEL	VOLTAGE		NO LOAD		AT MAXIMUM EFFICIENCY				STALL			
	OPERATING RANGE	NOMINAL	SPEED r/min	CURRENT A	SPEED r/min	CURRENT A	TORQUE mN·m	OUTPUT g·cm	TORQUE mN·m	TORQUE g·cm	CURRENT A	
RS-755VC-4540	9 - 36	18V CONSTANT	10000	0.85	8400	4.47	61.8	630	54.3	387	3945	23.5
RS-755VC-8016	6.0 - 14.4	14.4V CONSTANT	20500	2.40	17730	15.3	94.2	960	175	686	7095	98.0
RS-755WC-8017	6 - 20	18V CONSTANT	19800	2.30	17320	16.0	126	1289	229	1009	10285	112



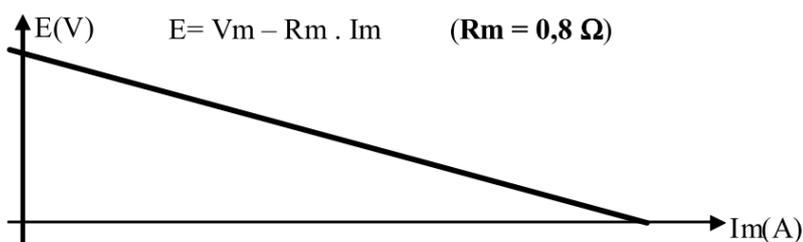
PILOTE_TP32 : Chaîne d'énergie



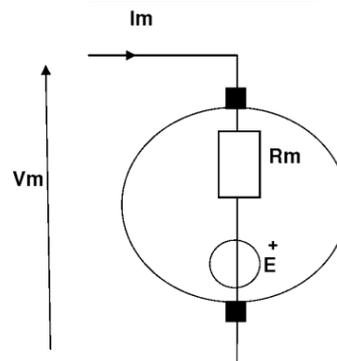
Moteur : Rendement, puissance utile, courant consommé, vitesse de rotation



4.6.2 Modèle équivalent



Modèle équivalent Moteur



avec E et V_m en Volt. I_m en Ampère et R_m en ohm

$$C \text{ (N.m)} = 0.0221 \cdot I_m \text{ (A)} \quad (C = K_C \cdot I)$$

Et

PILOTE_TP32 : Chaine d'énergie

$$E \text{ (V)} = 0.0221 \cdot \omega \text{ (rad/s)} \quad (E = K_E \cdot \omega)$$