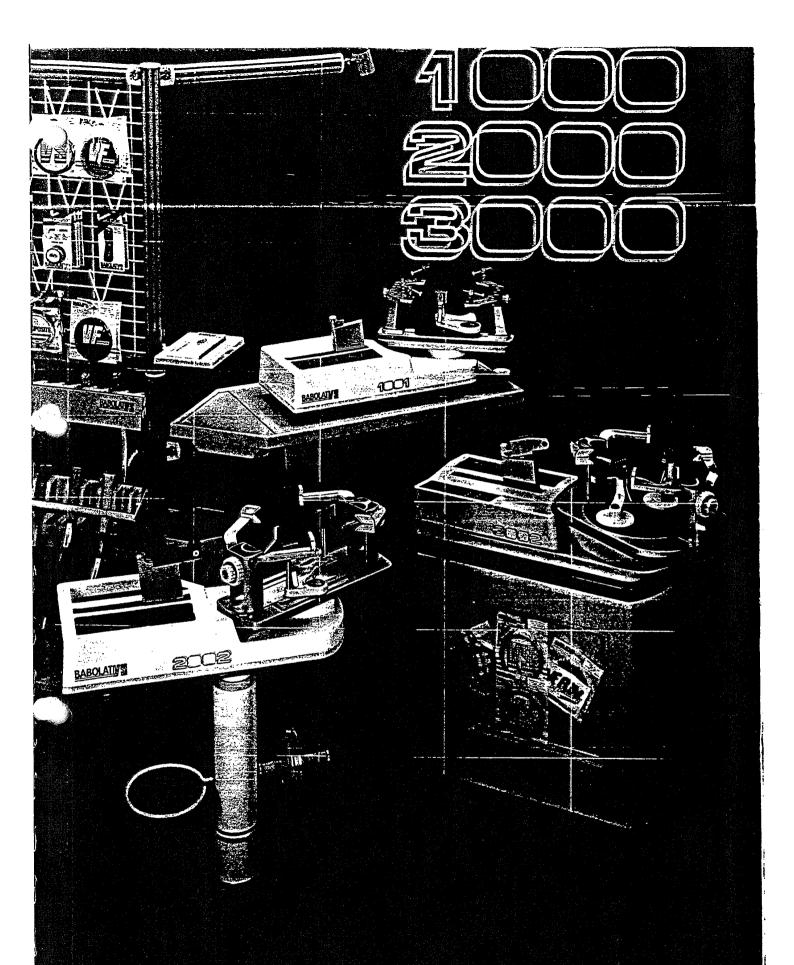
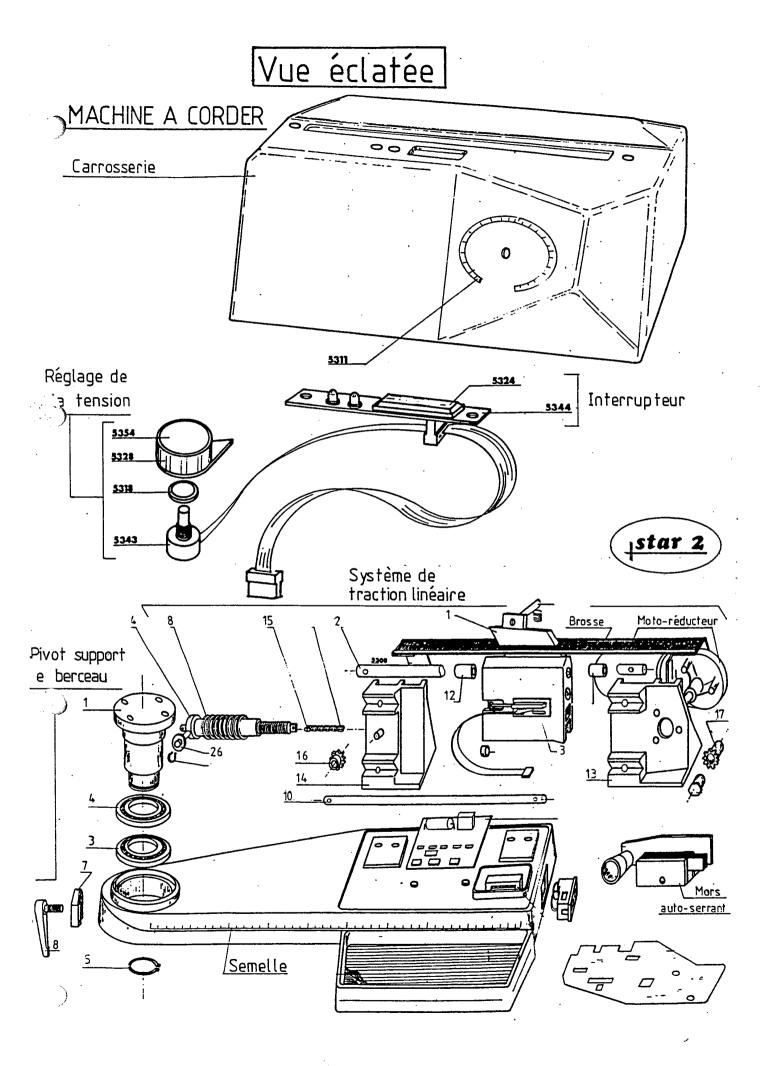
ANNEXE 3:

Concurrence (Babolat)







Cahier des charges spécifique au Chariot et au moto-réducteur

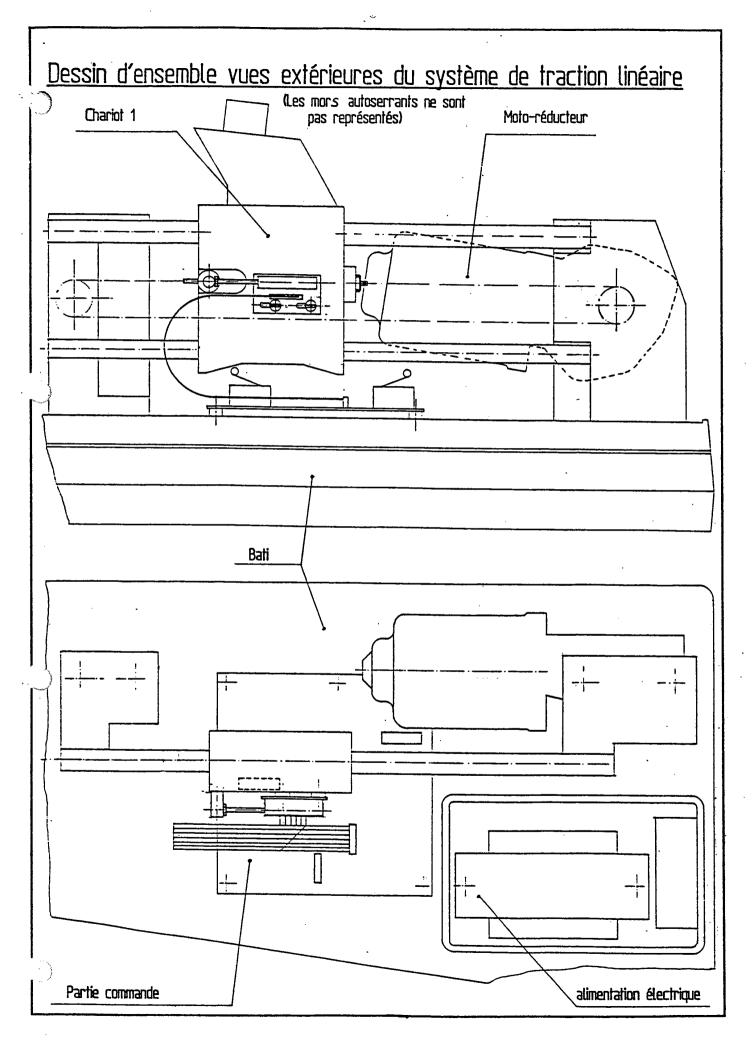
Le système de guidage du chariot doit:

- Présenter un minimum de résistance passive (emploi de douille à billes)
- Etre le moins hyperstatique possible

Le couple disponible en sortie de moto-réducteur est de 4mN pour un effort de traction maximal de la corde de 40 daN.

Le rapport de réduction du réducteur est de 0.0188

La vitesse de rotation du rotor du moteur est de 1500 trs/min



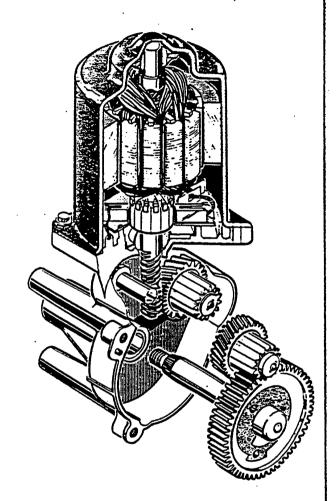


MOTORÉDUCTEUR «MFD» SEV MARCHAL

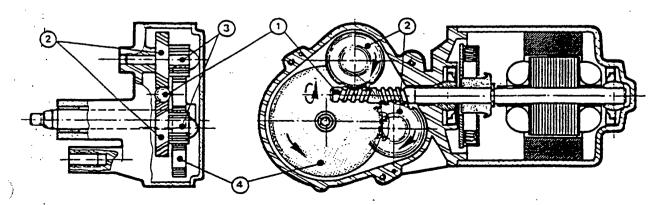
SEV MARCHAL a conçu et breveté ce nouveau motoréducteur MFD qui se distingue notamment par un rendement considérablement amélioré :

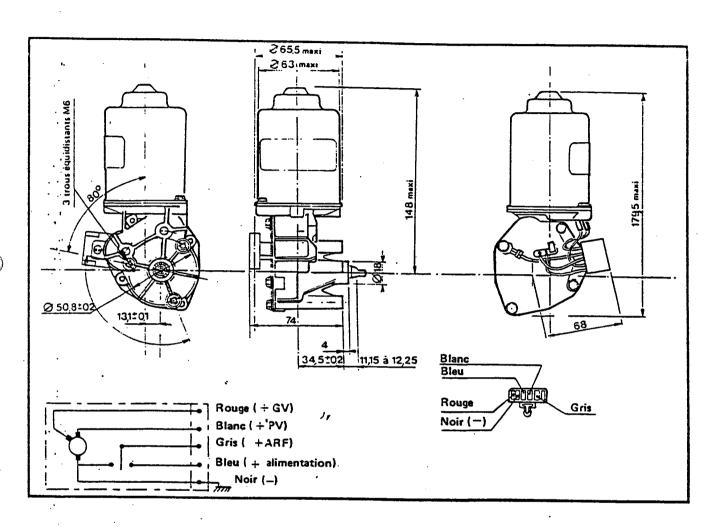
- Suppression de la butée d'induit
- Utilisation d'un réducteur à deux étages réduisant la pression spécifique de contact :
- a) le 2^{eme} étage transmet par contacts linéaires et pratiquement sans glissement entre les dents à engrenages droits des petits pignons ① et de la roue de sortie ④ les efforts importants reçus par la dite youe.
- b) le 1er étage équilibre entre les deux voies cinématiques : roues tangentes ② en prise chacune sur un filet ① opposé de l'arbre moteur, les efforts transmis par le 2eme étage.
- Réactions pratiquement nulles des deux roues tangentes 2 sur les filets opposés 1 à forte inclinaison de l'arbre moteur de l'induit : l'usure des paliers du moteur, soumis à des forces très réduites (uniquement le poids du rotor), est très faible.

Cette amélioration de rendement, obtenue avec le motoréducteur MFD, permet, par exemple, pour la même application, de lui associer un moteur électrique de puissance plus faible que la puissance nécessaire lorsque le réducteur est classique, ou bien en conservant le moteur éléctrique de passer à une classe d'utilisation supérieure.



Schema du motoréducteur MFD





Les unités sont : C en cm ∧ N - I en ampères - N en tr/mn - Pa et Pu en Watts - 7 en %

Pu

39

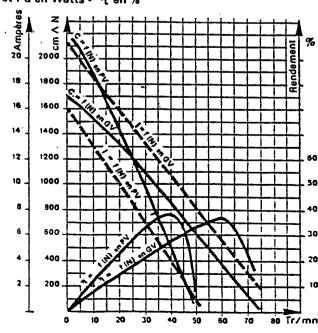
Pa 17%

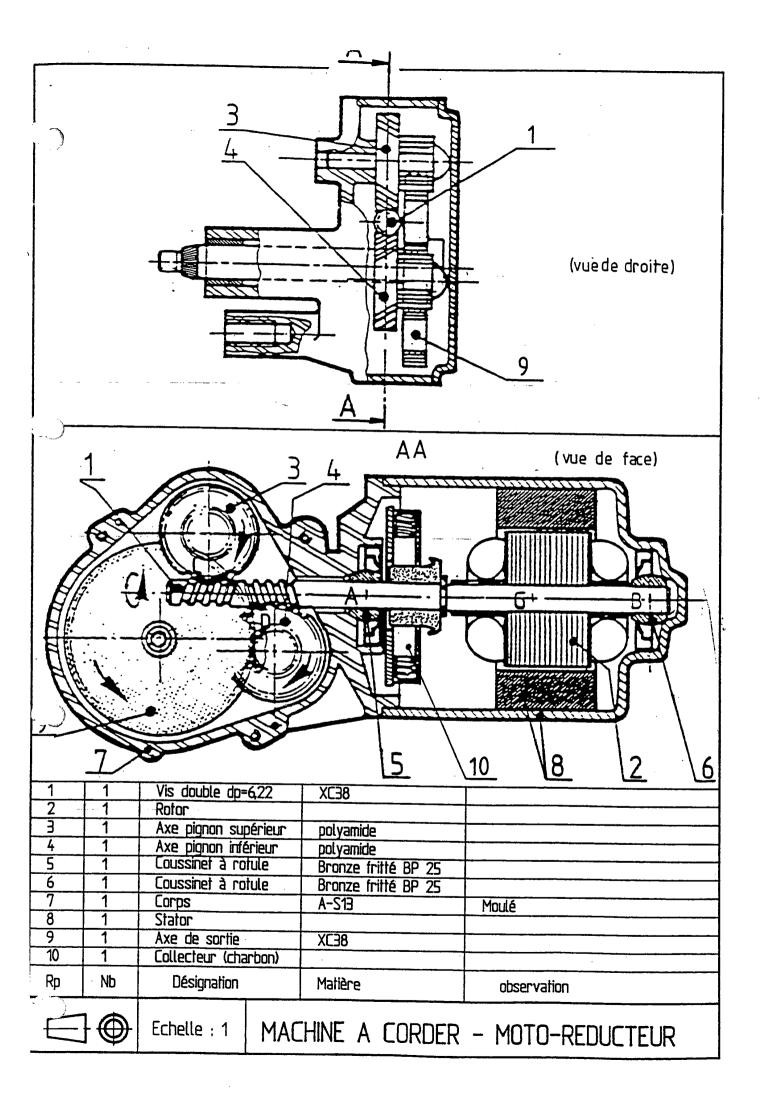
12,5 170 23

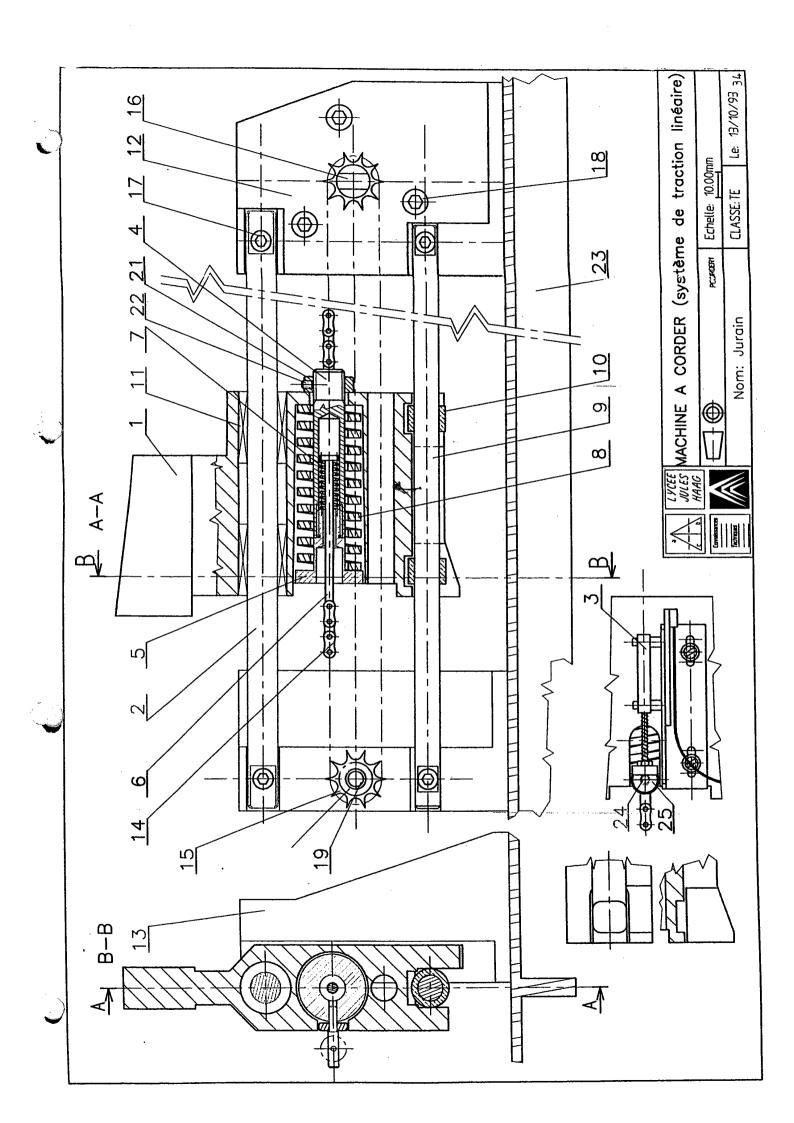
Pu

Pa 7%

7,2





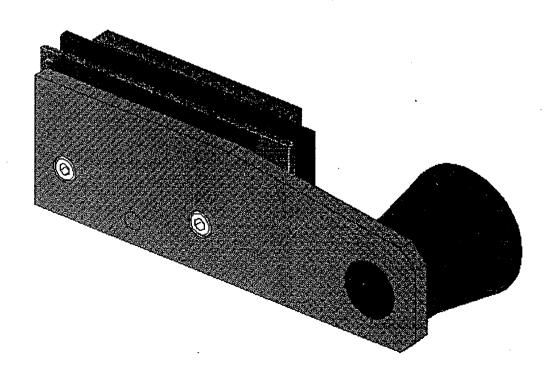


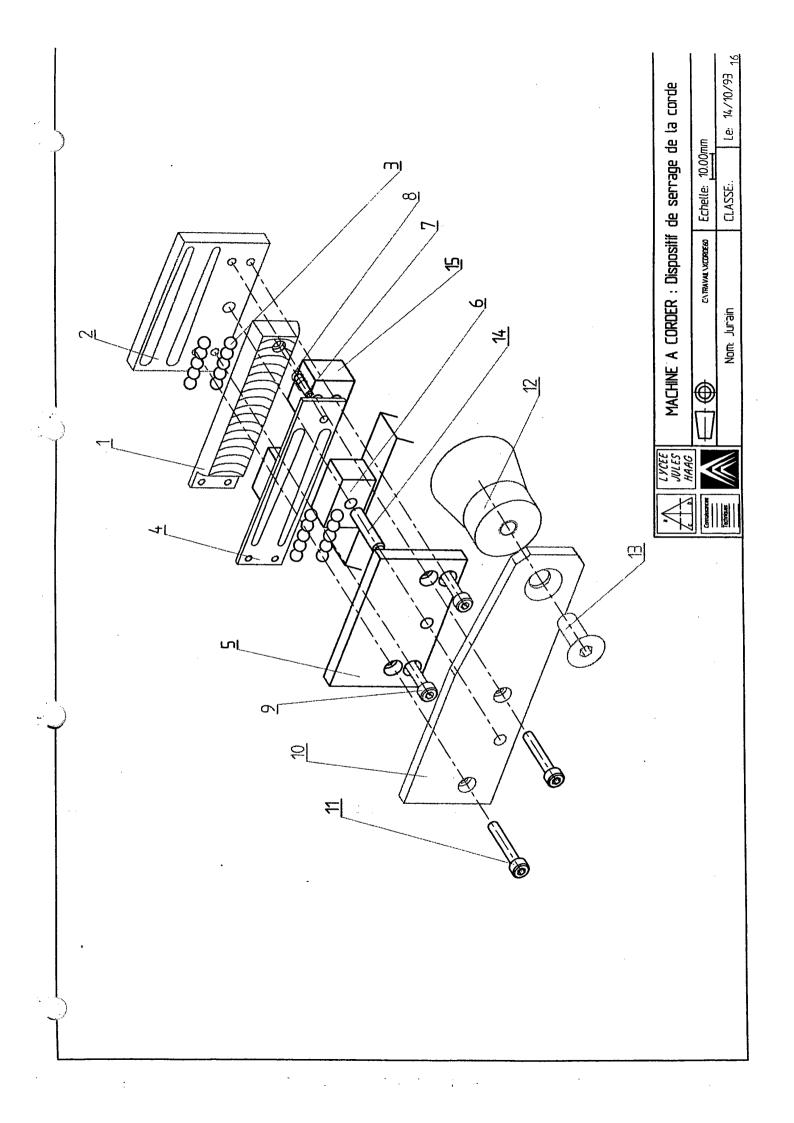
					·
05			·		
25	1	Galet	·	<u> </u>	
24	1	Doigt appui potentiometre			
16,0004	1	Semelle	El2A		
22	1	Vis sans tete a bout plat Hc M3x4		-	
21	1	Ecroou de reglage	Market Control of the		
19	1	Anneau elstique pour arbre ϕ 4	***	 	
18	3	Axe pignon libre Vis Chc M6x16			
17	4	Vis Chc M5x20		ļ	
16	1	Pignon mateur		ļ	
15	1	Pignon libre			
14	1	Chaine pas 6mm longueur 558		 	
13	1	Support gauche	AS13	Moule	
12	1	Support moteur	AS13	Moule	
11	2	Douille a billes KH1228	71313	INA	
10	2	Coussinet cylindrique 10X16X10		METAF	RAM ·
9	1	Colonne inferieure	XC100	1 121711	TOTAL 1
8	1	Ressort de mesure	XE100	Ressor	t d'outil de decoupe
7	1	Ressort tension de chaine	XC100	sur br	
6	1	Axe chaine		 	
5	1	Appui ressort mesure	XC38	1	
4	1	Axe ressort mesure	XC38		
3	1	Potentiometre			
2	1	Calonne superieure	XC100		
1	1	Chariot	EPSA	Moule	
Rep		Designation	Matiere	Observ	ration
	_ /	MACHINE A CORDER (systè	me de	trac	tion linéaire)
Lissance	es	PCORE	Echelle:	10.00m	m
Techniques			CLASSE:		Le: 15/02/90

Г

Cahier des charges spécifique aux mors auto serrants

- la corde est prise dans les mors et entraînée par le chariot
- les mors sont en liaison encastrement avec le chariot
- caractéristiques de la corde : Ø 0.6 à 1,6
- sa mise en place doit être rapide et simple
- elle ne doit pas être trop marquée (non visible à l'oeil nu) après serrage
- le mécanisme doit fonctionner à sec
- l'effort de traction à supporter sans glissement est de 400N





14	1	Guide ressort	XC38	
13	1	Vis F hc M8x20		
12	1	Guide corde	2017	
11	2	Vis Chc M4x25		
10	1	Plaque support de guide	A60	
9	2	Vis Chc M4x20		
8	1	Ressort de rappel mors coulissants	XC100	
7	2	Entretoise	2017	
6	1	Chariot	A-S13	Moule
5	1	Mors fixe droit	A60	Nitruration + oxynit
4	1	Mors coulissant droit	A60	Nitruration + oxynit
3	40	bille 04, 8		
2	1	Mors fixe gauche	A60	Nitruration + oxynit
1	1	Mors coulissant gauche	A60	Nitruration + oxynit
Rep	Nb	Designation	Matiere	Observation

Nom: Jurain

Echelle: 1

CLASSE:.

Le: 13/10/93

gcorder6

Cahier des charges spécifique à la partie commande

- La partie commande doit permettre une obtention de la tension de la corde jusqu'à 40daN avec une erreur de 0,2 daN.
- Elle doit être fiable sans entretien ni réglage en cours d'utilisation.
- La consigne de tension est définie par un potentiomètre disposé en façade de l'appareil
- L'opérateur doit être averti
- lorsque la tension de consigne est atteinte
- Lorsque le chariot arrive en fin de course avant

