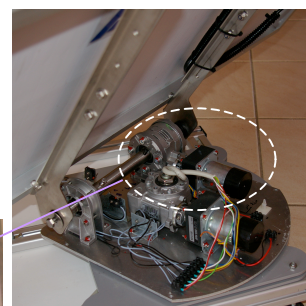
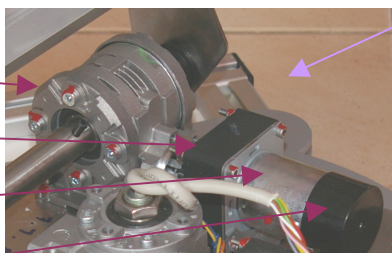
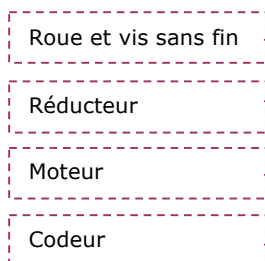


Caractéristiques de la motorisation

Motorisation d'élévation

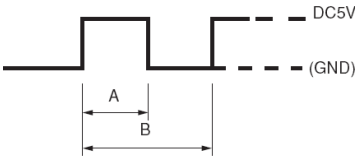


moteur

codeur

Références et caractéristiques techniques

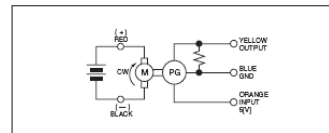
Codeur DME44 JAPAN SERVO:

Type de capteur	Magnétique
Impulsion par tour	12 imp/tour
Voltage d'entrée	CC 5 V $\pm 10\%$
Courant	5 mA
Sortie	
B/A	50 $\pm 20\%$



Magnetic Type

● CONNECTION



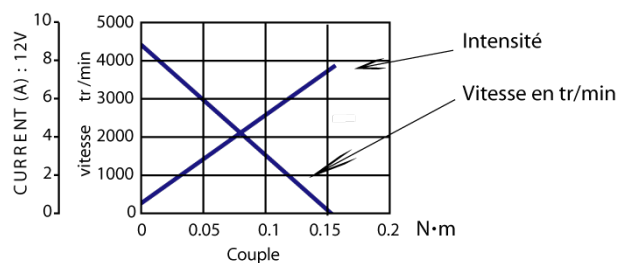
Moteur JAPAN SERVO DME44SM6 :

$$K_e = K_t = 0,0273 \text{ V.s}$$

$$R = 1,7 \Omega$$

$$L = 1,7\text{mH}$$

DME44



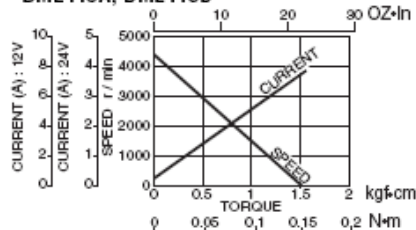
$$\text{Inertie du moteur } J_{\text{moteur}} = 20000\text{g.mm}^2 = 200\text{g.cm}^2$$

$$\text{Frottement sec : } f = 0$$

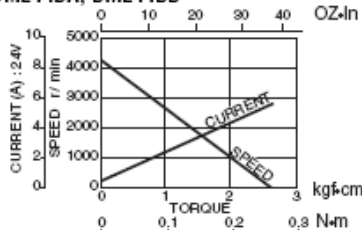
Courbes Courant, vitesse - couple

● **CURRENT, SPEED-TORQUE CURVE**

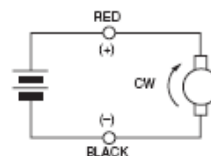
DME44SA, DME44SB



DME44BA, DME44BB



● **CONNECTION**

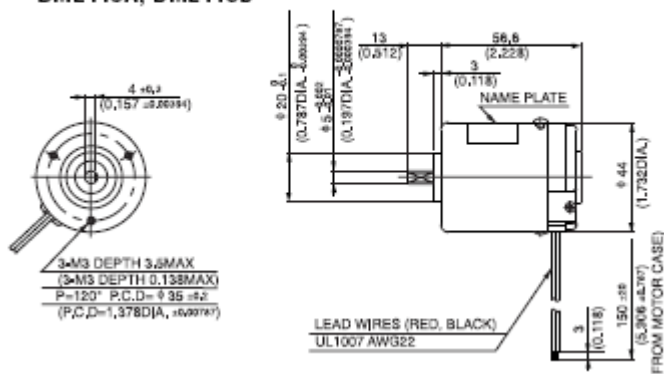


● **STANDARD SPECIFICATIONS**

Model	Rated						No load		Stall torque		Weight	
	Output W	Voltage V	Torque mN·m	oz·in	Current A	Speed r/min	Current A	Speed r/min	mN·m	oz·in	g	lb
DME44SA	9.2	12	24	3.47	1.31	3600	0.31	4300	150	22.22	300	0.66

● **DIMENSIONS** Unit mm(inch)

DME44SA, DME44SB



MODEL CODE	VOLTAGE	OUTPUT	CURRENT
SA	12V	9.2W	1.31A

Réducteur JAPAN SERVO HPA 6 DG 180:



6DG

moteur

réducteur

Le réducteur HPA est un réducteur à engrenages.

$i_1=180$

Inertie sur arbre de sortie $J_{red} = 2000 \text{ g} \cdot \text{mm}^2$

Réducteur roue et vis sans fin VARVEL SRS 28 i56:

$i_2= 56$ Inertie sur arbre de sortie $J_{rvs} = 1700 \text{ g} \cdot \text{mm}^2$

Caractéristiques :

Module $m_x = 0,75$

Angle de la vis $\beta = 3^\circ,03'$

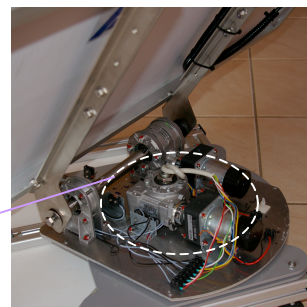
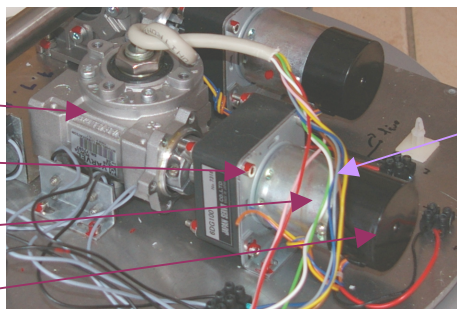
nombre de filet de la vis $Z = 1$

Rendement $\eta = 0,4$



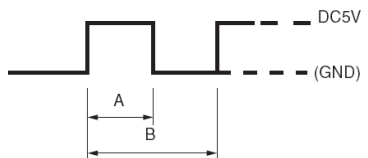
Motorisation d'azimut

- Roue et vis sans fin
- Réducteur
- Moteur
- Codeur



Références et caractéristiques techniques sont les mêmes pour le moteur en élévations.

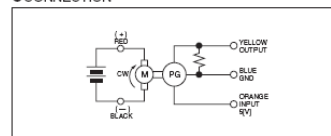
Codeur DME44 JAPAN SERVO:

Type de capteur	Magnétique
Impulsion par tour	12 imp/tour
Voltage d'entrée	CC 5 V $\pm 10\%$
Courant	5 mA
Sortie	
B/A	50 $\pm 20\%$



Magnetic Type

●CONNECTION



Réducteur JAPAN SERVO HPA 6 DG 100:

$i_1=100$

Inertie sur arbre de sortie $J_{red} = 2000 \text{ g.mm}^2$

Réducteur roue et vis sans fin VARVEL SRS 28 i28:

$i_2= 28$ Inertie sur arbre de sortie $J_{rvs} = 1700 \text{ g.mm}^2$

Caractéristiques :

Module $m_x = 1,5$

Angle de la vis $\beta = 6^\circ,06'$

nombre de filet de la vis $Z = 1$

Rendement $\eta = 0,6$

