

## 2.2 DETERMINATION DU MOTOREDUCTEUR

### 2.2.1.1 Relation entre $V_L$ et $V_E$

### 2.2.1.2 Relation entre $V_E$ et $V_C$

### 2.2.1.3 $\omega_p$ en fonction de $V_C$ et $d_p$

### Application numérique:

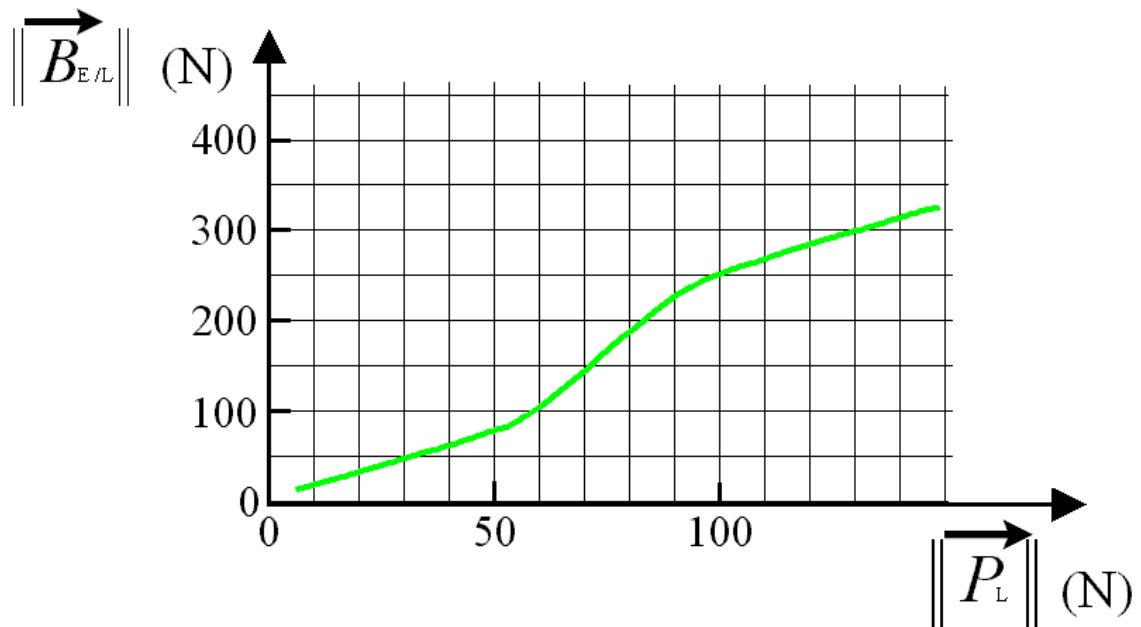
### 2.2.1.4 Relation entre $\omega_p$ et $\omega_M$

### 2.2.1.5 $N_M$ en fonction de $\omega_M$

### Application numérique:

### 2.2.2.1 Valeur calculée de $\|\vec{P}_L\|$

### Valeur relevée de $\|\vec{B}_{E/L}\|$



## 2.2 DETERMINATION DU MOTOREDUCTEUR

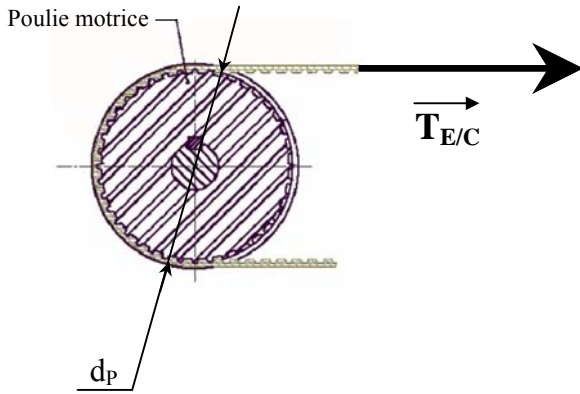


Figure 1

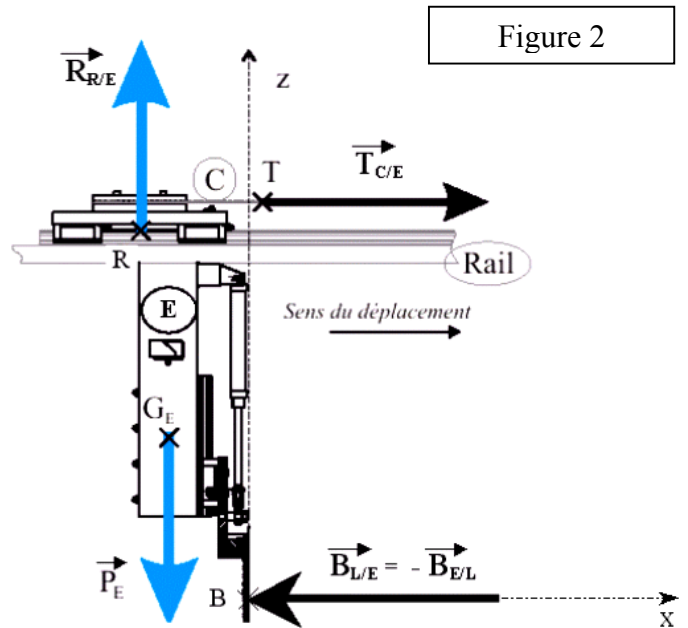


Figure 2

2.2.2.2 Equation issue de la projection de la résultante dynamique sur x (cf fig.2)

2.2.2.3  $C_M$  en fonction de  $d_p$  et de  $T_{C/E}$  (cf fig.1)

2.2.2.4 Valeur de  $C_n$

 Nm

2.2.3.1  $P$  en fonction de  $\omega_M$  et de  $C_n$

2.2.3.2  $P_M$  en fonction de  $P$  et de  $\eta_g$

2.2.4.1 Caractéristiques du motoréducteur

$N_M =$	$C_n =$	$P_M =$
---------	---------	---------

2.2.4.2 Désignation du motoréducteur choisi

Valeur de  $T_{C/E}$

 N

Application numérique:

 Nm

Application numérique:

 W

Application numérique:

 W