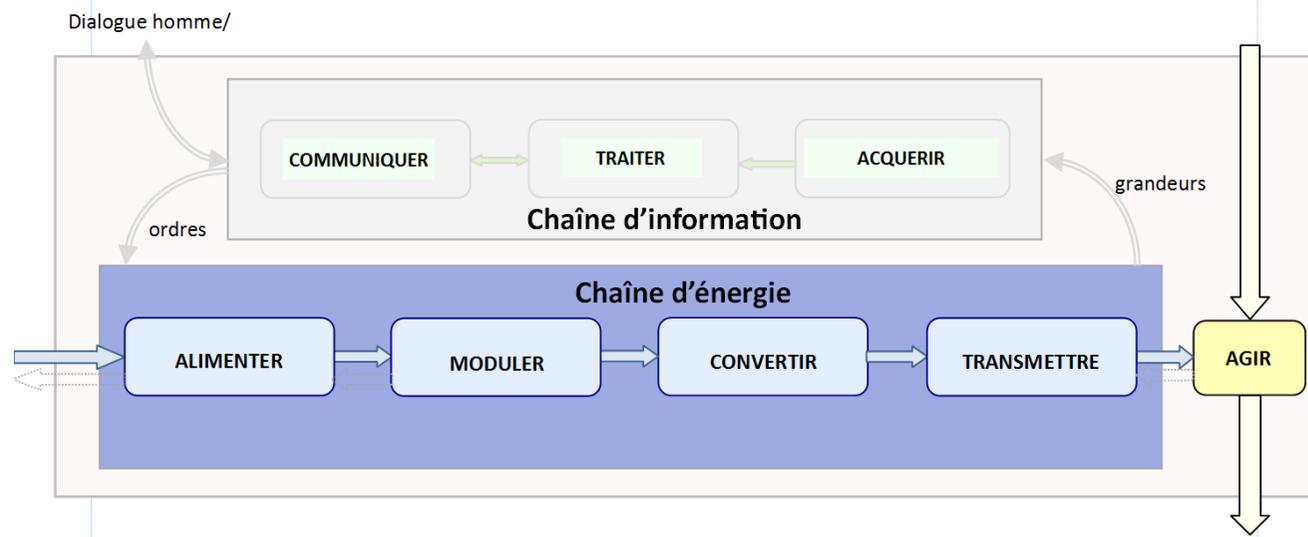


Scooter_A0_DR1

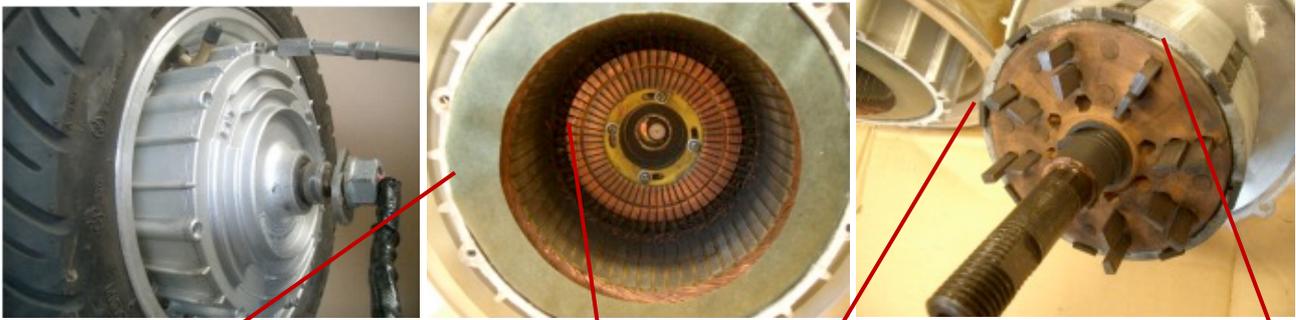


Fonction	ALIMENTER	MODULER	CONVERTIR	TRANSMETTRE
constituant				
description				
Caractéristiques principales				

Localiser puis décrire la fonction de chaque élément :

	constructeur	Référence	technologie
actionneur			
Capteur de position			
Capteur de vitesse			

Compléter : Rotor, Stator, Balais, Aimants (inducteur), Collecteur



Compléter les tableaux des caractéristiques (exprimées en unités SI)

Paramètres électriques	
Résistance d'induit R (Ω)	
Inductance d'induit L (H)	

Paramètres mécaniques	
Moment d'inertie J (kg.m^2)	0.1
Coefficient de frottement visqueux f (Nm/rd.s^{-1})	
Couple de frottement sec C_s (Nm)	

Valeurs limites électriques	
Courant Max I_{max} (A)	

Paramètre de couplage	
Constante k (V/rd/s ou Nm/A)	

Grandeurs électriques nominales	
Tension nominale U (V)	48
Courant nominal I (A)	37.5

Grandeurs mécaniques	
Vitesse nominale n_n (tr/min)	755
Couple nominal T_n (Nm)	21