Table des matières

[Pas à pas : 1](#_Toc504039157)

[DC : 1](#_Toc504039158)

[Servomoteur : 2](#_Toc504039159)

[Linéaire : 2](#_Toc504039160)

# Pas à pas :

***Une image contenant objet

Description générée avec un niveau de confiance très élevé***Un moteur pas à pas est un moteur capable de transformer l’électricité en rotation.

***Avantage :***

L’avantage est qu’il est peu couteux, précision

***Inconvenant :***

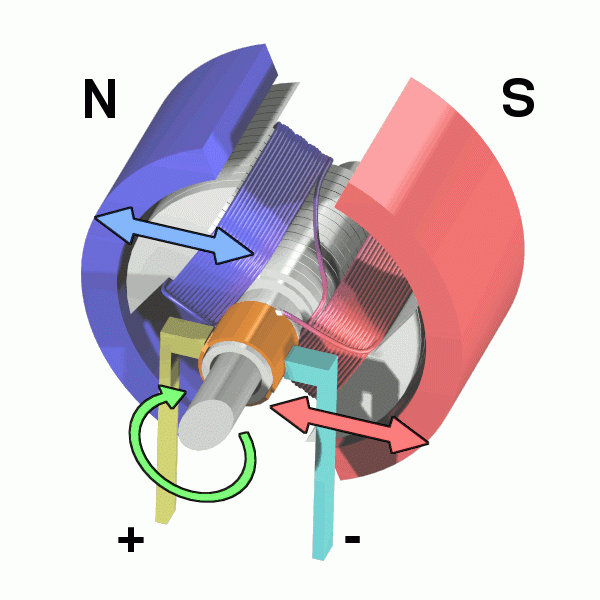
L’inconvénient est qu’il n’a pas de couple et nécessite 3 bobinages et tension permanente.

# DC :

L’inducteur (ou stator) crée un champ magnétique fixe B. Ce stator peut être à « aimants permanents » ou constitué d’électro-aimants.

L’induit (ou rotor) porte des conducteurs parcourus par le courant continu (alimentation du moteur) ; ces spires, soumises à des forces (forces dites « de Laplace »), entrainent la rotation du rotor.

Il en résulte une variation du flux du champ magnétique à travers chaque spire.

Un moteur à courant continu est un moteur capable qui transforme l’énergie électrique continue en Energie mécanique.

***Avantage :***

L’avantage principal des machines à courant continu réside à faire varier leur vitesse, couple, rotation.

***Inconvenant :***

L’inconvenant est plus il y a de rotation, plus la rotation est importante. (Remplacement des balai).

- Usure rapide du commutateur et génèrent des parasites dans l’alimentation

# Servomoteur :

Une image contenant objet

Description générée avec un niveau de confiance élevéUn servomoteur est un moteur qui est capable de maintenir une opposition à un effort statique et dont la position est vérifiée en continu et corrigée en fonction de la mesure.

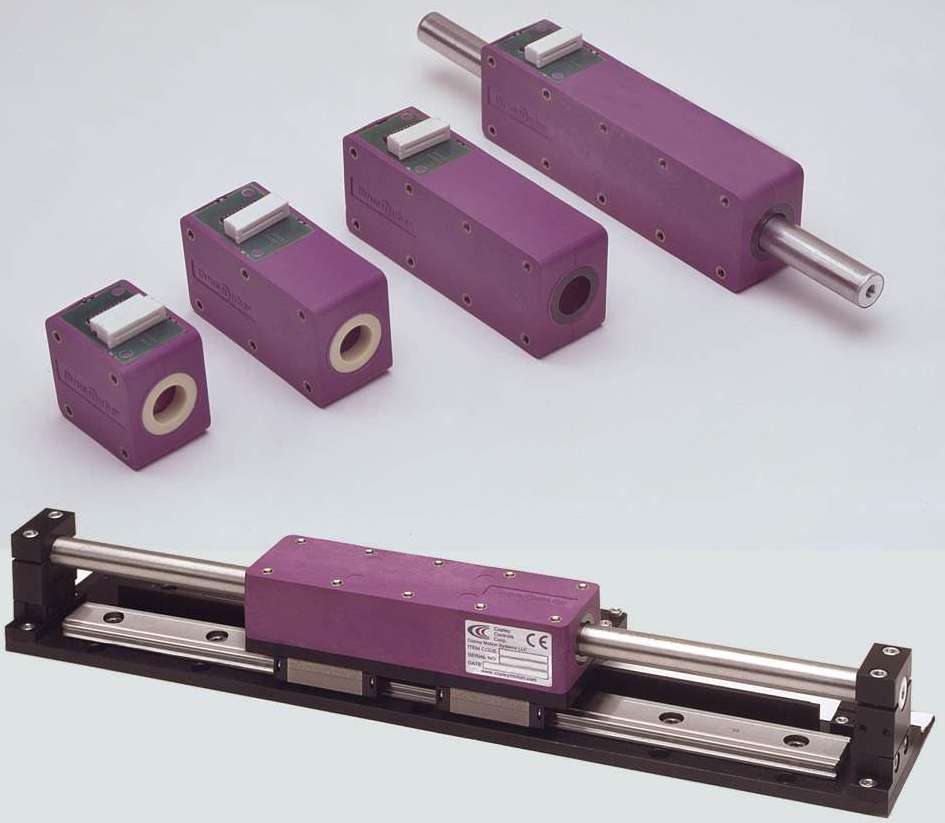
***Avantage :***

L’avantage principal des servomoteurs est qu’il a du couple et sa rapidité

***Inconvenant :***

L’inconvenant est la rotation qui n’est pas de 360°.

# Linéaire :

Un moteur linéaire est un moteur ******qui va faire avancer l’objet sur un axe grâce au changement des pole négatif et positif.

***Avantage :***

L’avantage de ce moteur linéaire est qu’il permet de faire des translations dans l’axe de manière facile.

***Inconvenant :***

L’inconvenant est qu’il n’est pas assez rapide.