**Documents Ressources**

**Moteur à courant continu et carte de puissance.**



|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| SYSTEME | MODELE xx | MODELE XX |

Table des matières

[Fiche 1 Présentation Générale 2](#_Toc129289529)

[Le système 2](#_Toc129289530)

[Pilotage en utilisant Arduino 2](#_Toc129289531)

[Pilotage en utilisant Matlab Simulink 2](#_Toc129289532)

[Fiche 2 Ingénierie Système 3](#_Toc129289533)

[Fiche 3 Description structurelle et technologique 3](#_Toc129289534)

[Moteur à courant continu 3](#_Toc129289535)

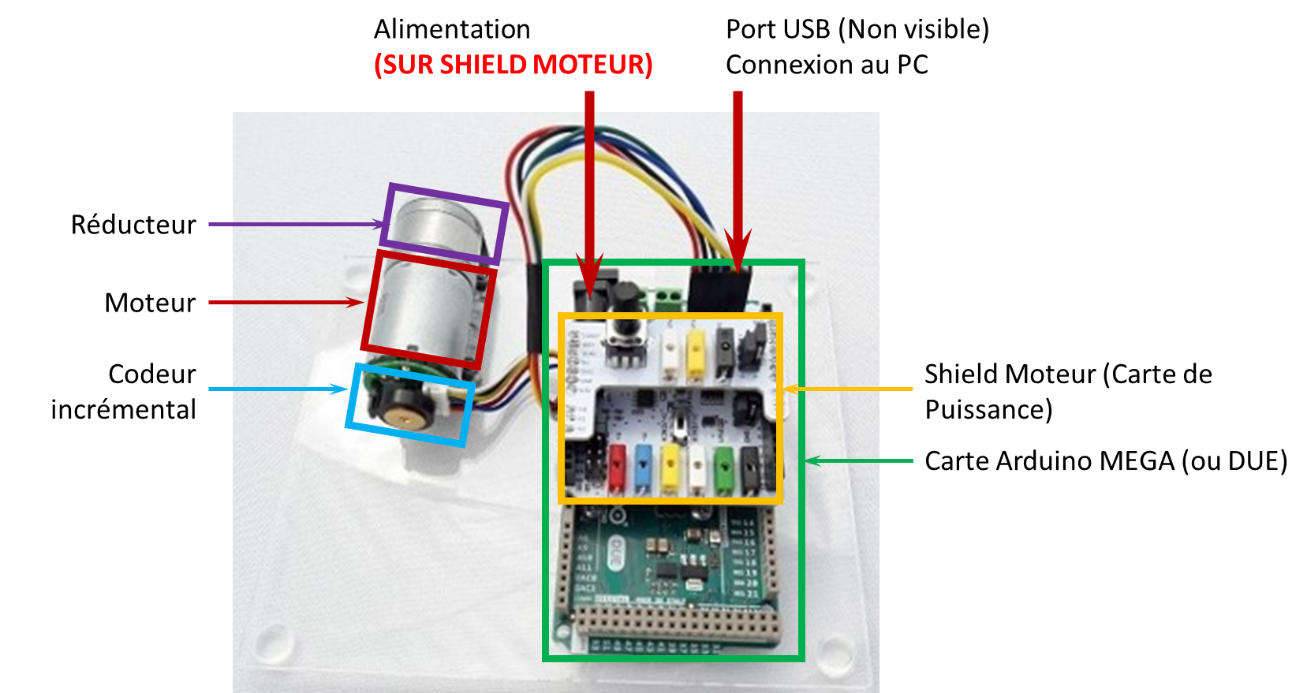
[Réducteur 3](#_Toc129289536)

[Grandeurs mécaniques 3](#_Toc129289537)

[Capteur 3](#_Toc129289538)

# Présentation Générale

## Le système



* Raccorder le câble **USB**.
* Raccorder le câble d’alimentation sur le **SHIELD MOTEUR**.

## Pilotage en utilisant Arduino

* En utilisant la document Ressource « Arduino », déployer la carte le fichier MCC\_BO.ino.
* Visualiser la console série et l’affichage des données.
* Visualiser les courbes.

## Pilotage en utilisant Matlab Simulink

# Ingénierie Système

# Description structurelle et technologique

## Moteur à courant continu

* Résistance de l’induit : .
* Inductance de l’induit : .
* Inertie du motoréducteur ramené à l’arbre moteur (à vérifier) : .
* Constante du moteur .

## Réducteur

* Rapport de réduction : 34.

## Grandeurs mécaniques

* Coefficient de frottement visqueux en sortie du réducteur ;
* Couple de frottement statique :

## Capteur

* Codeur : 48 tops/tour