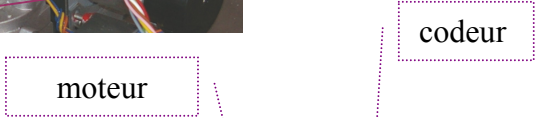
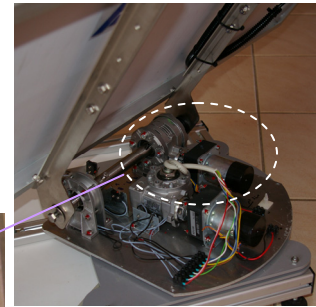
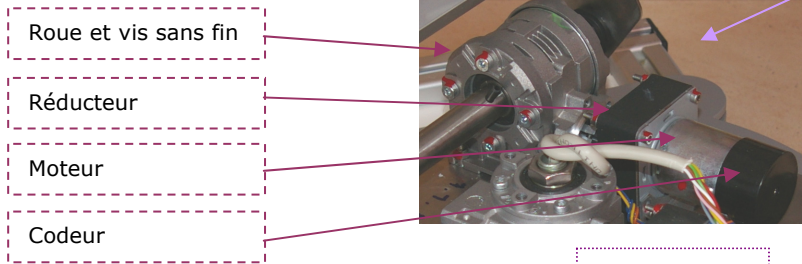


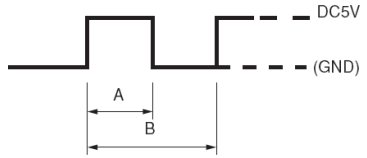
Caractéristiques de la motorisation

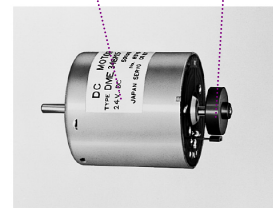
Motorisation d'élévation



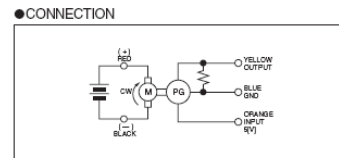
Références et caractéristiques techniques

Codeur DME44 JAPAN SERVO:

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



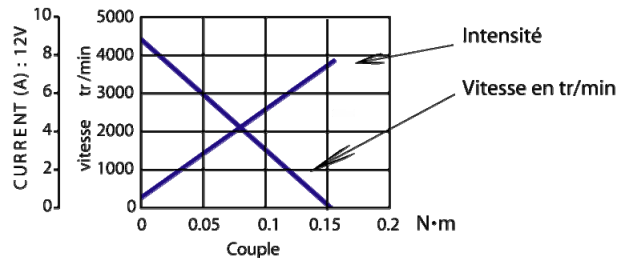
Magnetic Type



Moteur JAPAN SERVO DME44SM6 :

$K_e = K_t = 0,0273 \text{ V.s}$
 $R = 1,7 \Omega$
 $L = 1,7\text{mH}$

DME44

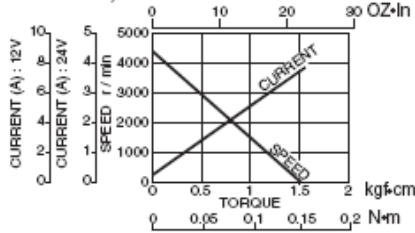


Inertie du moteur $J_{\text{moteur}} = 20000\text{g}\cdot\text{mm}^2 = 200\text{g}\cdot\text{cm}^2$
 Frottement sec : $f = 0$

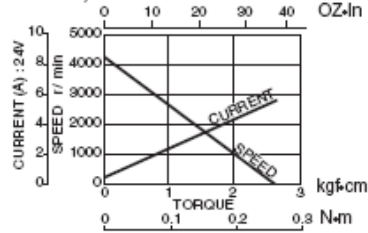
Courbes Courant, vitesse - couple

● **CURRENT, SPEED-TORQUE CURVE**

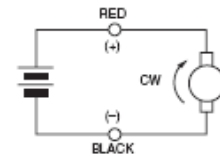
DME44SA, DME44SB



DME44BA, DME44BB



● **CONNECTION**

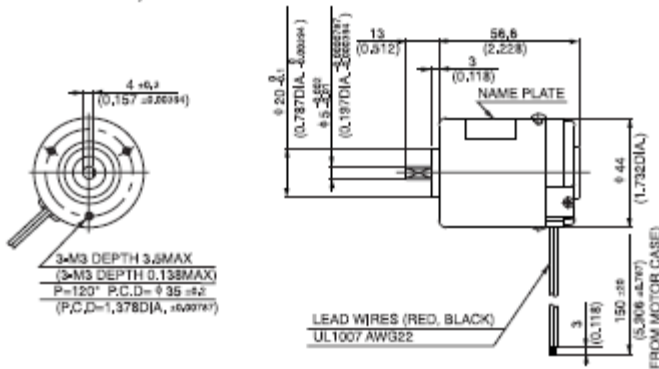


● **STANDARD SPECIFICATIONS**

Model	Rated						No load		Stall torque		Weight	
	Output W	Voltage V	Torque		Current A	Speed r/min	Current A	Speed r/min	mN-m	oz-in	Weight	
			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 $J_{rvs} = 1700 \text{ g}\cdot\text{mm}^2$

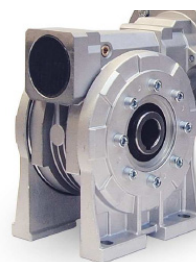
Caractéristiques :

Module $m_x = 0,75$

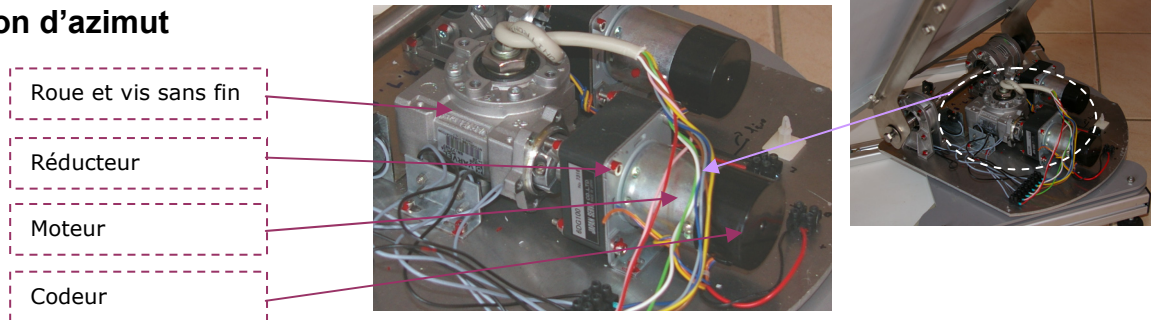
Angle de la vis $\beta = 3^\circ,03'$

nombre de filet de la vis $Z = 1$

Rendement $\eta = 0,4$

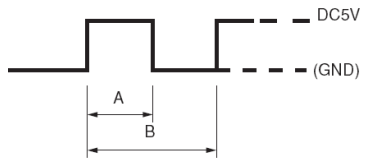


Motorisation d'azimut



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

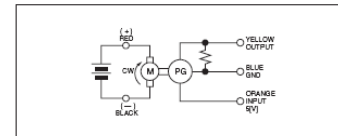
Codeur DME44 JAPAN SERVO:

Type de capteur	Magnétique
Impulsion par tour	12 imp/tour
Voltage d'entrée	CC 5 V ±10%
Courant	5 mA
Sortie	
B/A	50±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 $\eta = 0,6$

