

CORRECTION ENERGETIQUE

-NOKIA-

-ETUDE DE LA MOTORISATION DU MOUVEMENT DE TRANSLATION RECTILIGNE

VERTICALE D'AXE (O_0, Z_0, \vec{z}_0)

Détermination de la puissance du moteur dans le repère galiléen $R_0 (O_0, x_0, \vec{x}_0, y_0, \vec{y}_0, z_0, \vec{z}_0)$

1)-a) $P_U = 2 T_z V_C / R_0 .$

A.N. : $P_U = 1920 \text{ W}$

1)-b) $P_m = C_m \omega_{m3/5}$

2)-a) $\eta_g = \eta_r \eta_c$

A.N. : $\eta_g = 0,63$

2)-b) $P_m = P_U / \eta_g$
pts

A.N. : $P_m = 3048 \text{ W}$