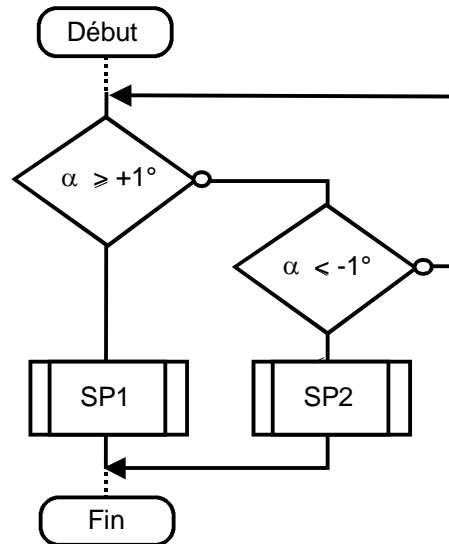
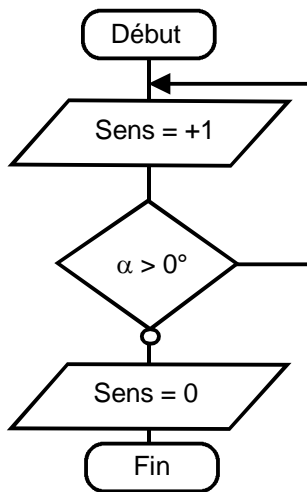


ALGORIGRAMMES : Programme principal partiel

Conventions :
Sens = +1 (rotation dans le sens « diminuer l'azimut »)
Sens = 0 (arrêt du moteur M1)
Sens = -1 (rotation dans le sens « augmenter l'azimut »)



Sous programme SP1



Algorithme de SP1
(à compléter)

Structures proposées :
 (Si ... Alors ... FinSi)
 (Tant que ... Faire ... Fin Tant que)
 (Faire ... Tant que)

Début

Fin

Sous programme SP2
(à compléter)



Figure 19 : Schéma électrique du pont en H du moteur M2 d'élévation

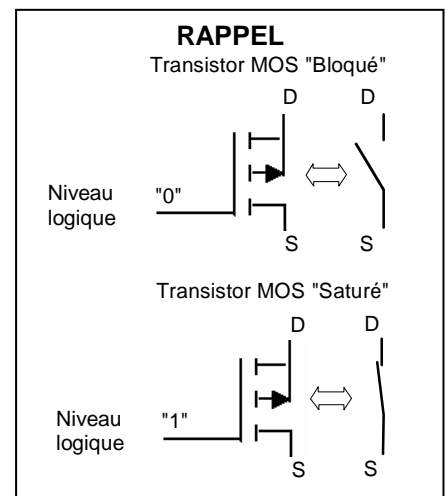
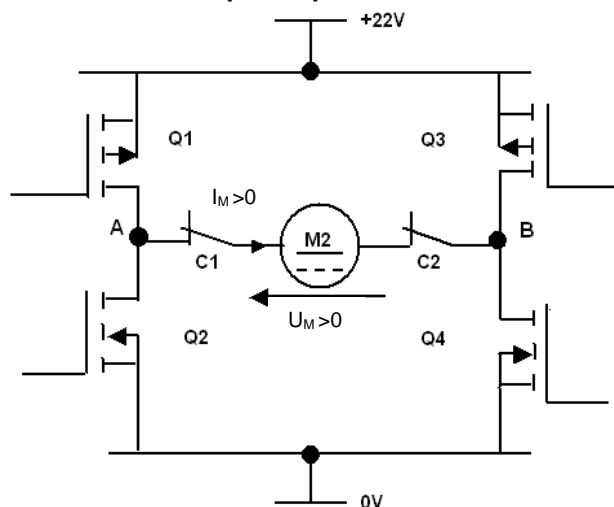


Tableau : Commande des transistors MOS

$U_M = +22\text{ V}$	Etat de Q1	Etat de Q2	Etat de Q3	Etat de Q4
Quadrant n° 1

B : Bloqué
 S : Saturé

Figure 20 : **NOTA : Les grandeurs U_M et I_M indiquées correspondent au redémarrage du moteur.**

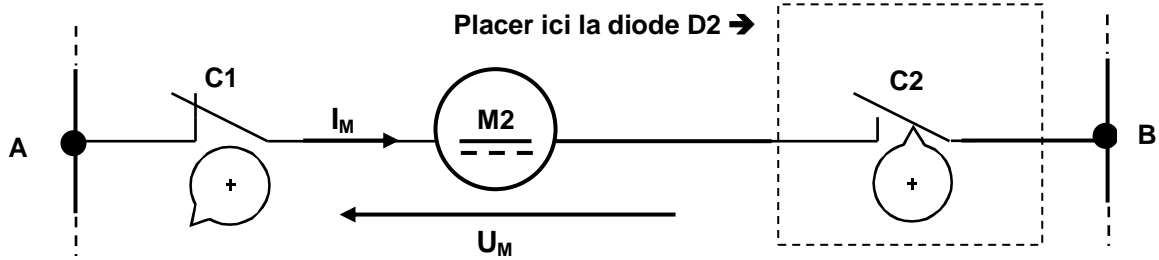


Figure 21 : **← Placer ici la diode D1**

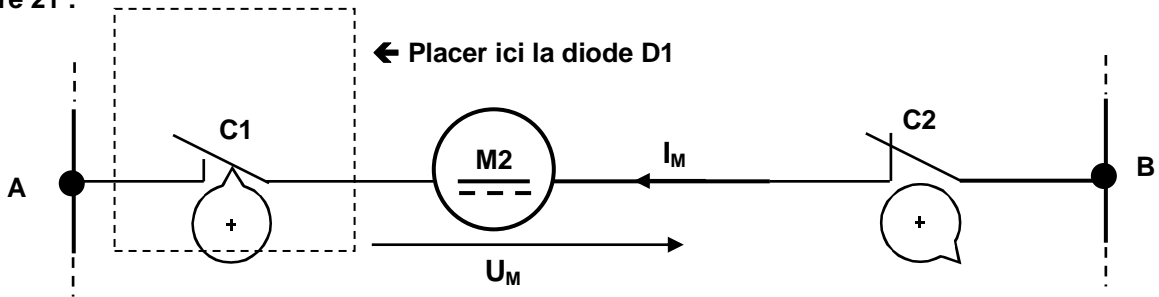


Figure 29

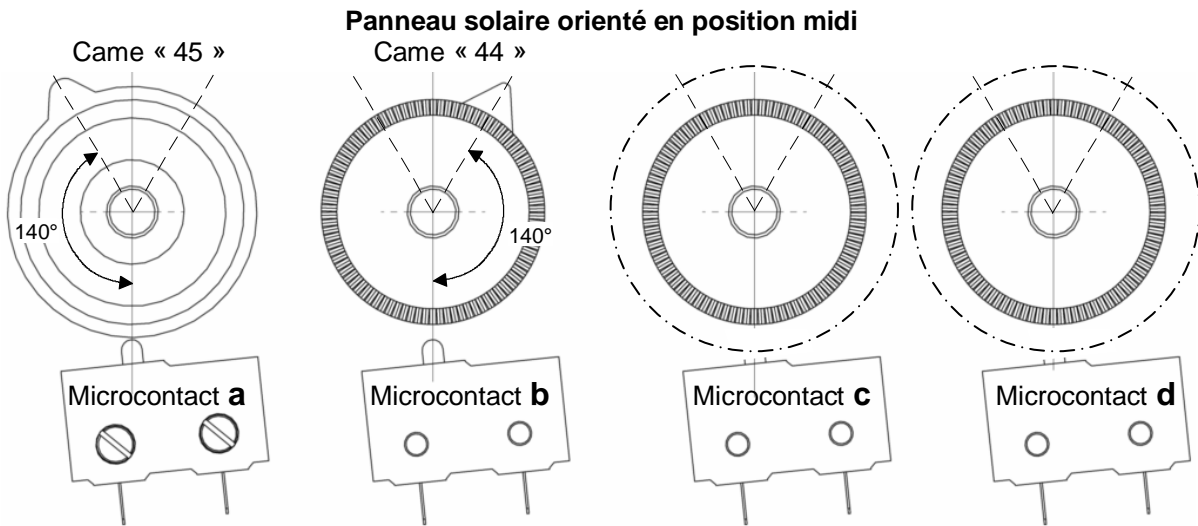
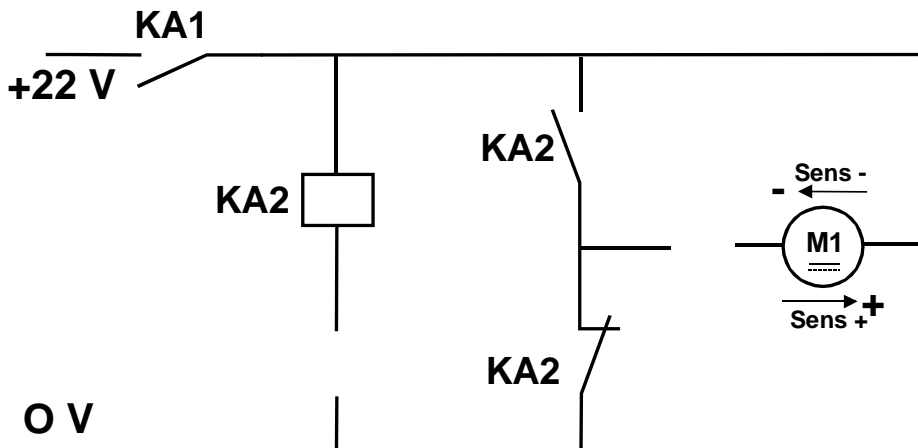


Figure 30 :

Schéma de puissance du moteur M1 d'azimut



Remarque : câblage du mode "suivi" non représenté

Figure 17

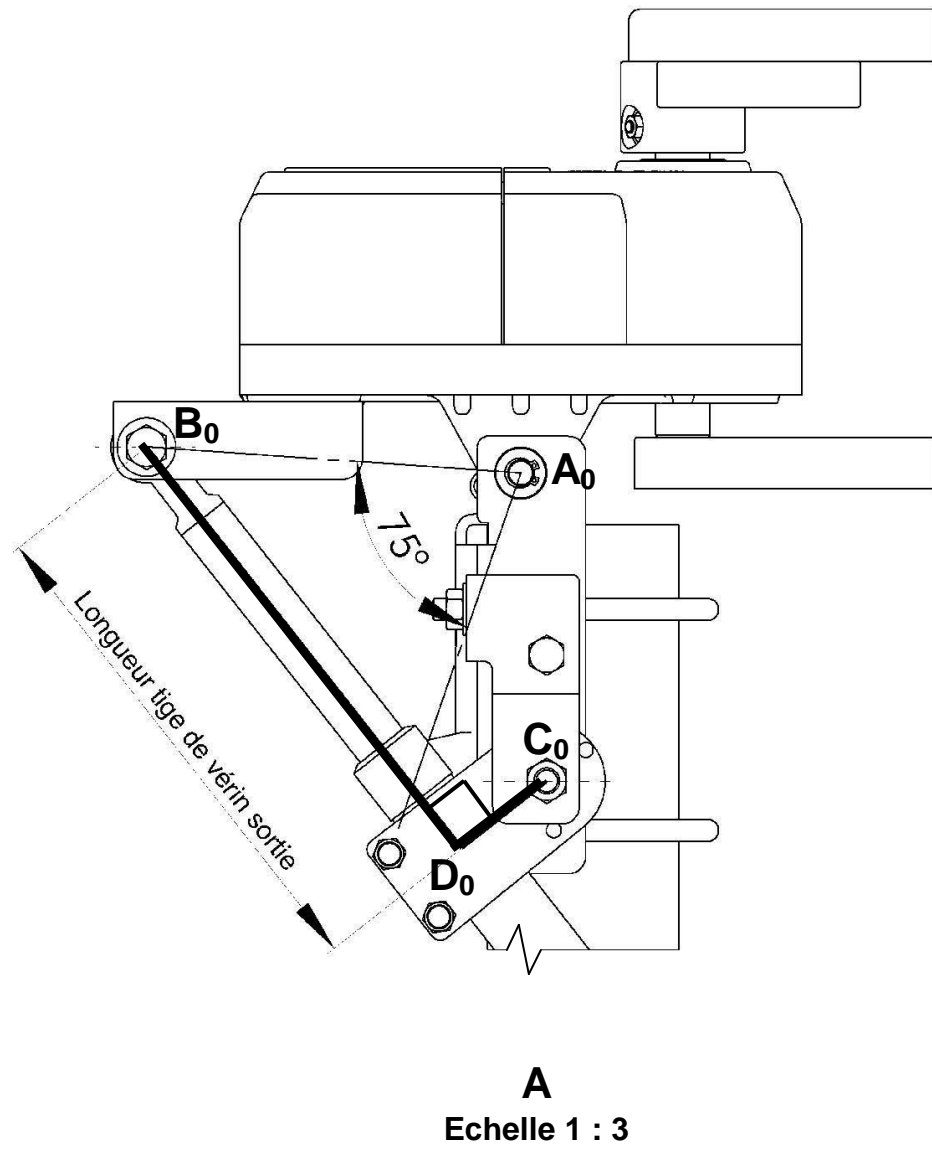
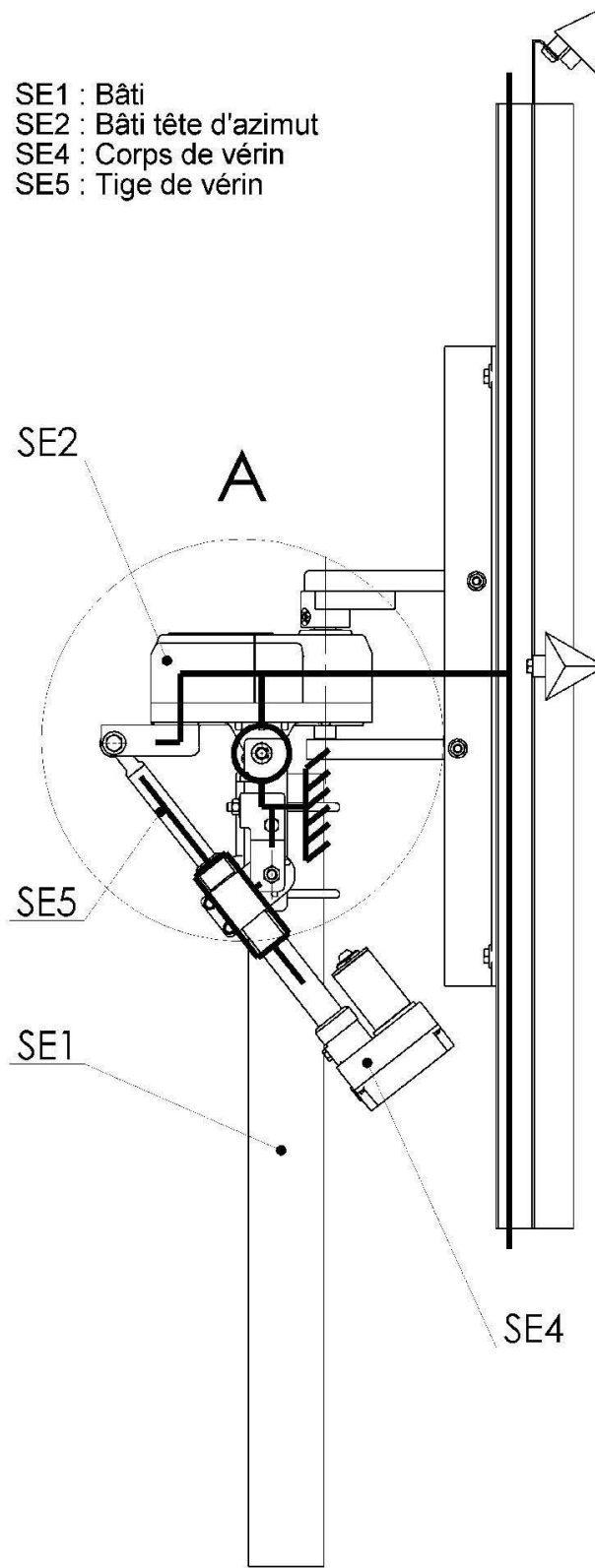
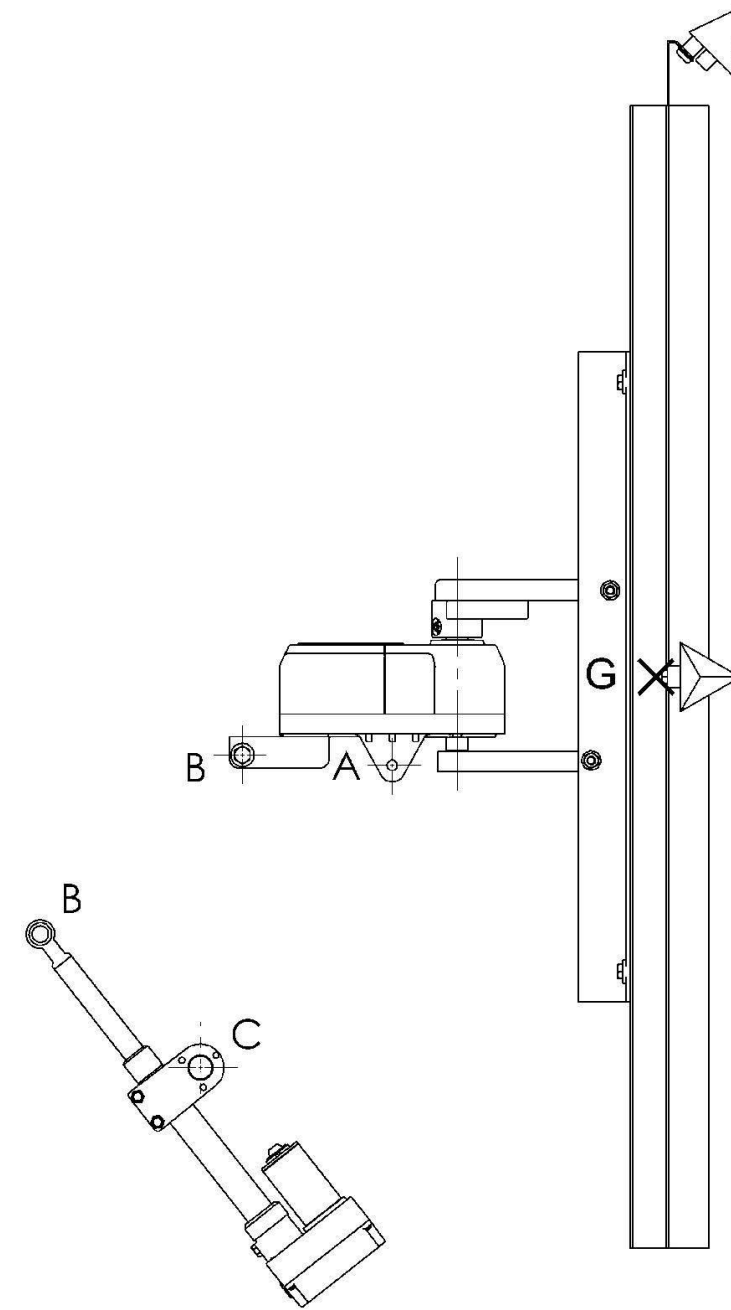


Figure 16



- SE1 : Bâti
- SE2 : Bâti tête d'azimut
- SE4 : Corps de vérin
- SE5 : Tige de vérin

Figure 25



échelle des forces :
1cm \Leftrightarrow 300 N

Toutes les constructions doivent être faites en couleur