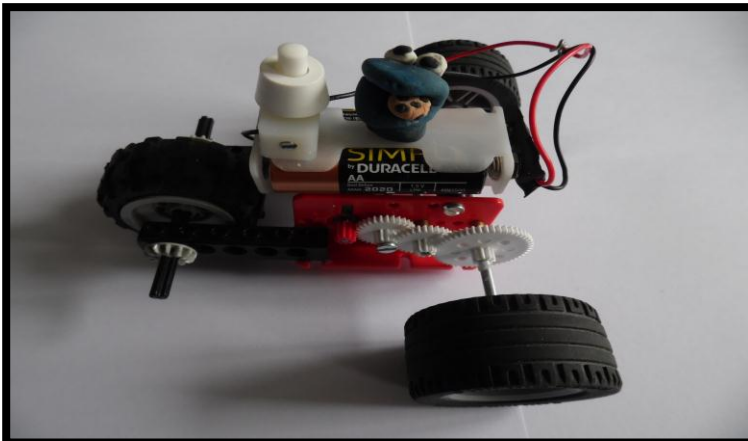
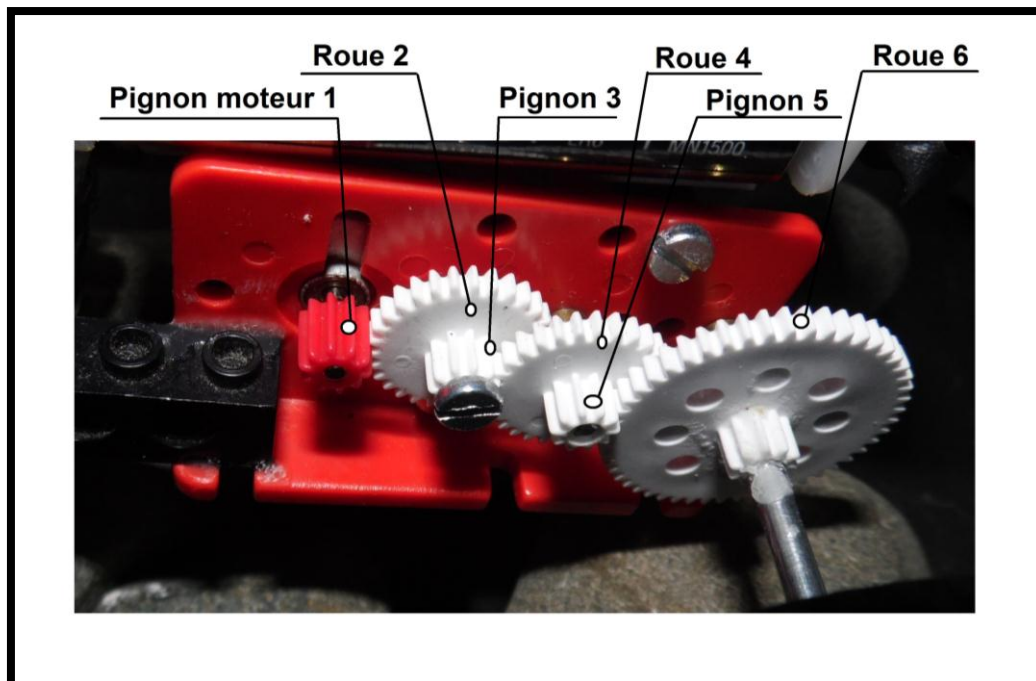


Schéma cinématique TD5 Motoréducteur



1) Présentation du système : un mini motoréducteur ci-dessus est utilisé afin de propulser un trike électrique customisé non homologué route, le moteur est sous le conducteur et son arbre de sortie est équipé d'un pignon rouge.



L'arbre moteur 1 entraîne la roue dentée 2. La roue dentée 2 et le pignon 3 sont une et seule pièce, donc pour un tour de la roue 2 nous avons un tour du pignon 3. Le pignon 3 entraîne la roue 4 et le pignon 5 entraîne la roue 6 qui est solidaire de l'essieu du train arrière et donc transmet le mouvement de rotation aux roues arrières. Les roues 2/3 et 4/5 sont folles (libres) sur leur axe.

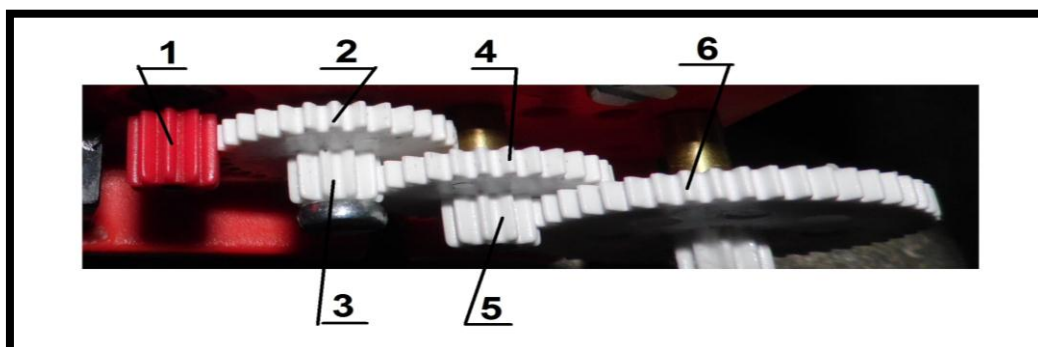
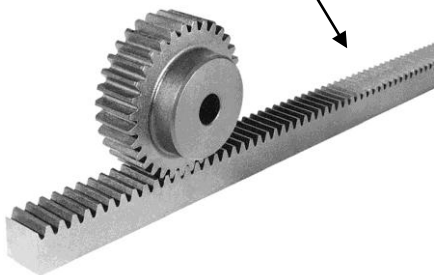




Schéma cinématique TD5 Motoréducteur

2) Schématisation d'un engrenage :

Engrenages	
Roue à denture extérieure	
Roue à denture intérieure	
Roue conique	
Secteur denté	
Vis sans fin	
Crémaillère	



Exemples d'applications :
Relier le nom à l'image

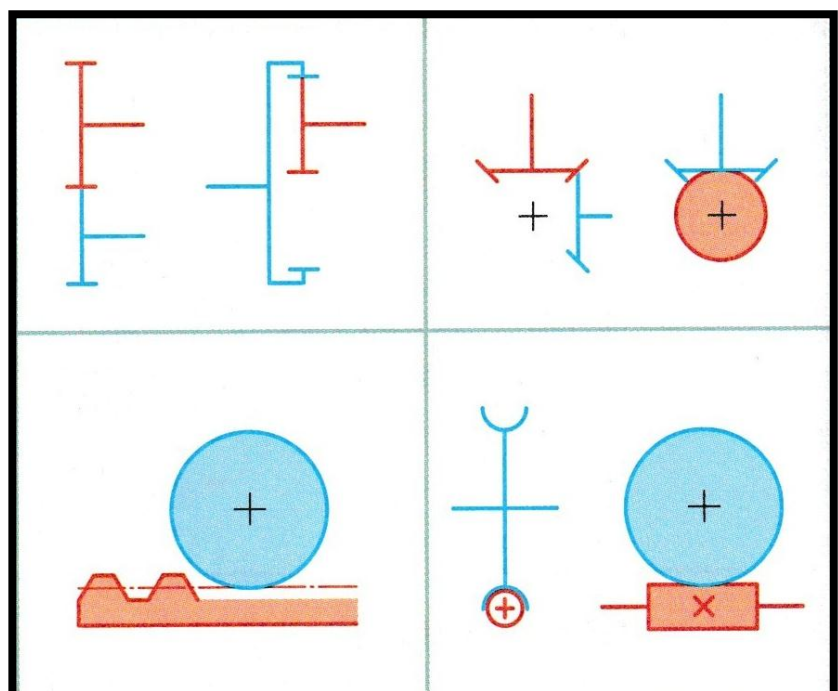
Pignon-crémaillère

Roue et vis sans fin

Pignon-couronne

Engrenages coniques

Pignon-roue dentée



3) Compléter le schéma cinématique, en couleur, de notre motoréducteur. Indiquer les repères des roues et pignons. Prévoir la liaison des roues avec le bâti.

- En noir : le bâti
- En rouge : l'axe moteur
- En vert : roue 2 + pignon 3
- En bleu : roue 4 + pignon 5
- En jaune : roue 6 + essieu arrière

