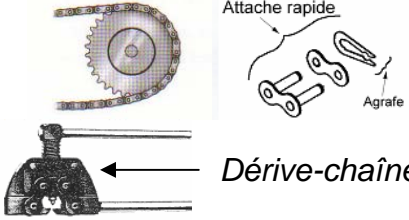
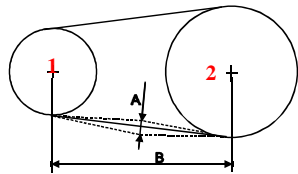

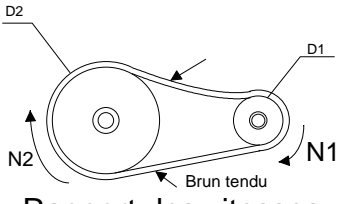
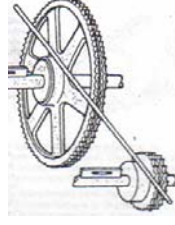
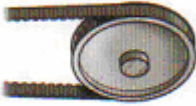
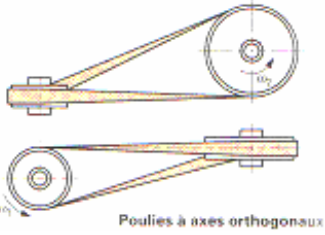

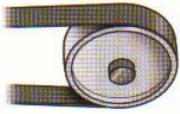
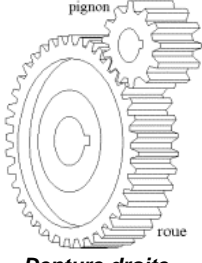

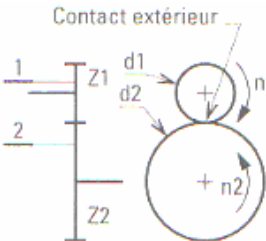
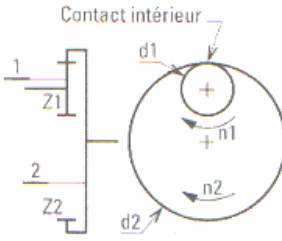
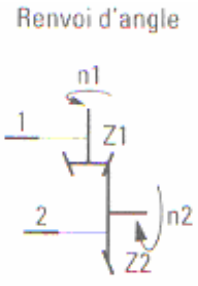




Les TRANSMISSIONS

Chaînes		Montage	
	<p>Pas : P Nombre de dents : Z</p> <p>Rapport des vitesses de rotation (n) $r = \frac{n_2}{n_1} = \frac{Z_1}{Z_2}$</p>	<p>Battement</p>  <p>Battement total 'A' en mm = B/K K = 25 charge régulière K = 50 avec à-coups.</p>	
Courroies		Alignement	
 <p>Courroie Trapézoïdale</p>	 <p>Rapport des vitesses de rotation (n) $r = \frac{n_2}{n_1} = \frac{d_1}{d_2}$</p>	<p>1</p> 	
 <p>Courroie Crantée</p>	 <p>Poulies à axes orthogonaux</p>	<p>2</p>  <p>Alignement à l'aide d'un faisceau Laser</p>	
 <p>Courroie Plate</p>			

Engrenages

Les réducteurs	
 <p>Denture droite</p>	<p>Un réducteur de vitesse permet de faire varier la vitesse de rotation du moteur d'entraînement et d'augmenter le couple de sortie du réducteur</p>
 <p>Denture Hélicoïdale</p>	<p>Contact extérieur</p>  <p>Contact intérieur</p>  <p>Renvoi d'angle</p> 
 <p>Denture droite à axe orthogonaux</p>	<p>Les réducteurs bi-étagés</p> $r = \frac{n_s}{n_e} = (-1)^k \frac{\text{Produit des nombres de dents des roues menantes}}{\text{Produit des nombres de dents des roues menées}}$ <p>k : nombre de contacts extérieurs entre les roues ns : Vitesse en sortie du réducteur ne : Vitesse en entrée du réducteur</p>
 <p>Roue et vis sans fin</p>	$r = \frac{n_4}{n_1} = \frac{Z_1 \cdot Z_3}{Z_2 \cdot Z_4}$ 