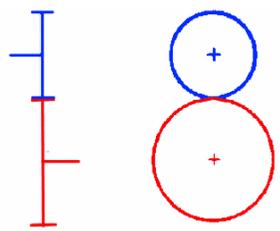
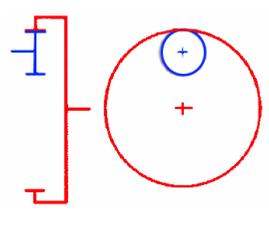
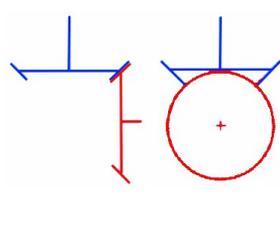
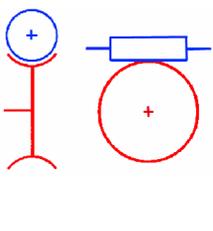
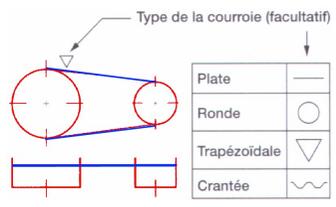
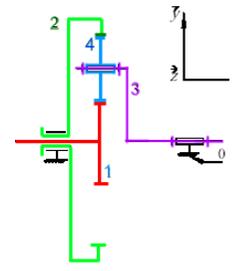
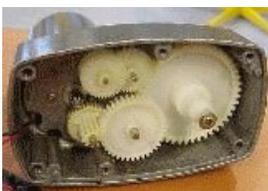
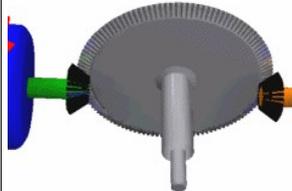


Sans transformation de mouvement																
Type	Engrenage droit extérieur	Engrenage droit intérieur	Engrenage conique	Roue-vis sans fin	Poulies- courroie (ou chaînes)	Train épicycloïdal										
	...à denture droite ou à denture hélicoïdale															
Schémas					 <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr> <td>Type de la courroie (facultatif)</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Plate</td> <td>—</td> </tr> <tr> <td>Ronde</td> <td>○</td> </tr> <tr> <td>Trapézoïdale</td> <td>▽</td> </tr> <tr> <td>Crantée</td> <td>~</td> </tr> </table>	Type de la courroie (facultatif)		Plate	—	Ronde	○	Trapézoïdale	▽	Crantée	~	
Type de la courroie (facultatif)																
Plate	—															
Ronde	○															
Trapézoïdale	▽															
Crantée	~															
Exemples du laboratoire																
	Parabole à vérin	Sécheur Pellenc	Attacheur AP25	Positionneur Diseq	Giroticc	Motoréducteur TITAN										
Loi entrée sortie	$r = \frac{N_{sortie}}{N_{entrée}} = \frac{\omega_{sortie}}{\omega_{entrée}} = \frac{\text{Nombre de dents roue entrée}}{\text{Nombre de dents roue de sortie}} *$				$r = \frac{\text{Diamètre poulie d'entrée}}{\text{Diamètre poulie de sortie}}$	3 modes de fonctionnement à voir dans les livres										
Réversibilité	oui	oui	oui	Oui si pas de vis grand et si peu de frottement	oui	Oui mais délicat si r2/1 est très petit										

\* Cette relation est vraie pour un seul engrenage. Dans le cas d'une vis sans fin, nous parlerons de nombre de filets. Voir TD pour les autres cas.