

Moteurs électriques pour la robotique

Type de contenu : Texte

Type de médiation : sans médiation

Titre(s) : Moteurs électriques pour la robotique [Texte imprimé] / Pierre Mayé

Auteur(s) : Mayé, Pierre

Mention d'édition : 3e éd.

Editeur, producteur : Paris : Dunod, DL 2016
(95-Domont; Dupli-print)

Description matérielle : 1 vol. (289 p.) : ill. ; 24 cm

Collection : Collection Technique & ingénierie Électrotechnique

ISBN : 978-2-10-074257-8

EAN : 9782100742578

Appartient à la collection : Technique et ingénierie. Série EEA 1632-448X 2016

Classification décimale Dewey : 621.46 23

Note(s) : Bibliogr. p. 285. Glossaire. Index

Résumé ou extrait : Grâce aux progrès réalisés dans le domaine des petits moteurs et de leur électronique de commande, les actionneurs électriques ont acquis une place prépondérante en robotique et en automatique. Cet ouvrage apporte les connaissances nécessaires dans le domaine des moteurs et des actionneurs électriques : la description et les caractéristiques des trois principaux types de moteurs employés : à courant continu, à courant continu sans balais, pas-à-pas ; les mécanismes et leur influence sur le choix du moteur ; les asservissements de vitesse et de position ; les phénomènes d'échauffement ; les circuits électroniques dont dépendent les performances de l'ensemble. Cette troisième édition s'enrichit de compléments sur le dimensionnement mécanique des moteurs, sur la notion de couple thermiquement équivalent et sur le servomoteur.

Sujet - Nom commun : Moteurs électriques -- Commande électronique
Robotique