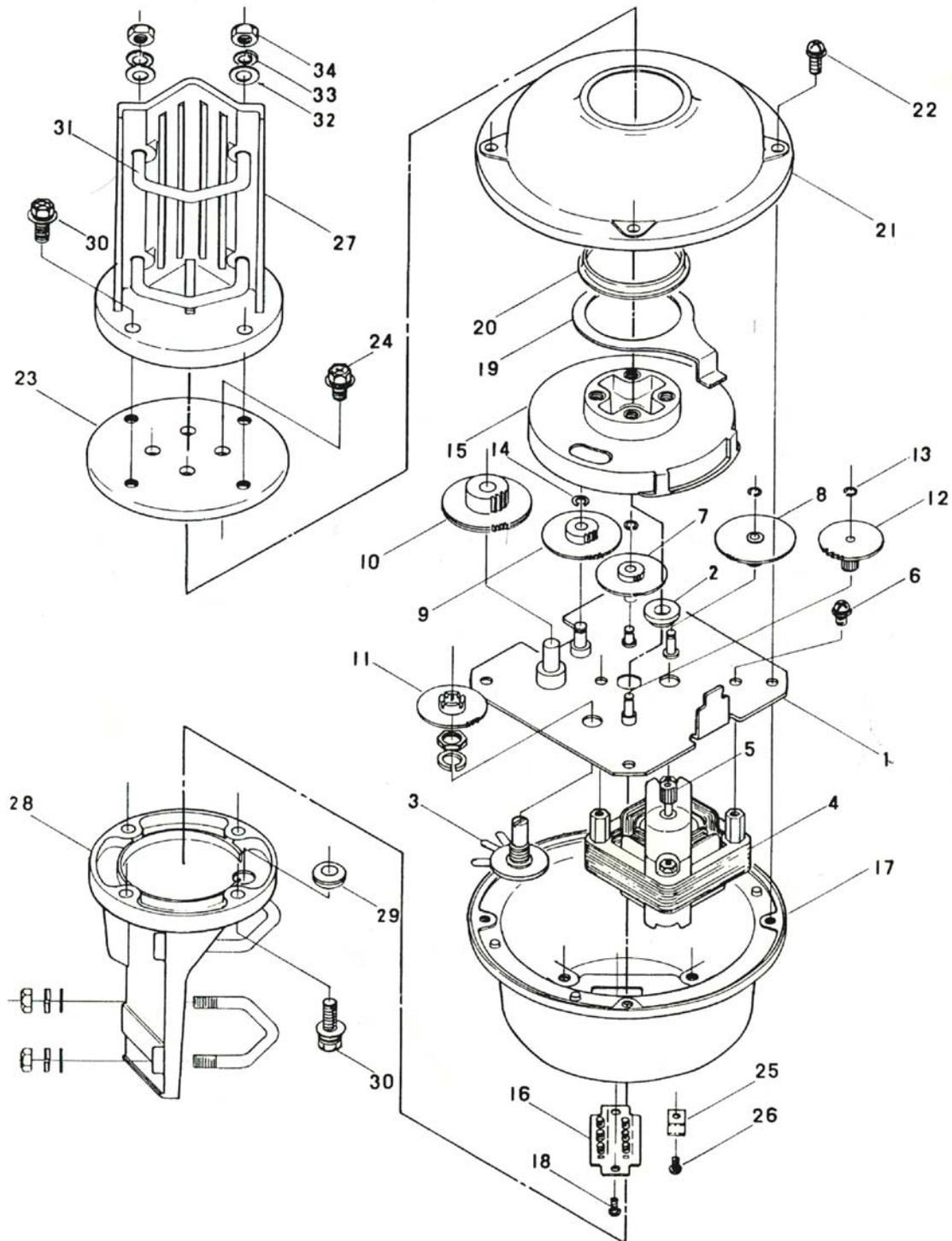


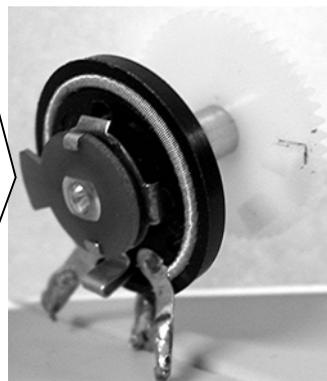
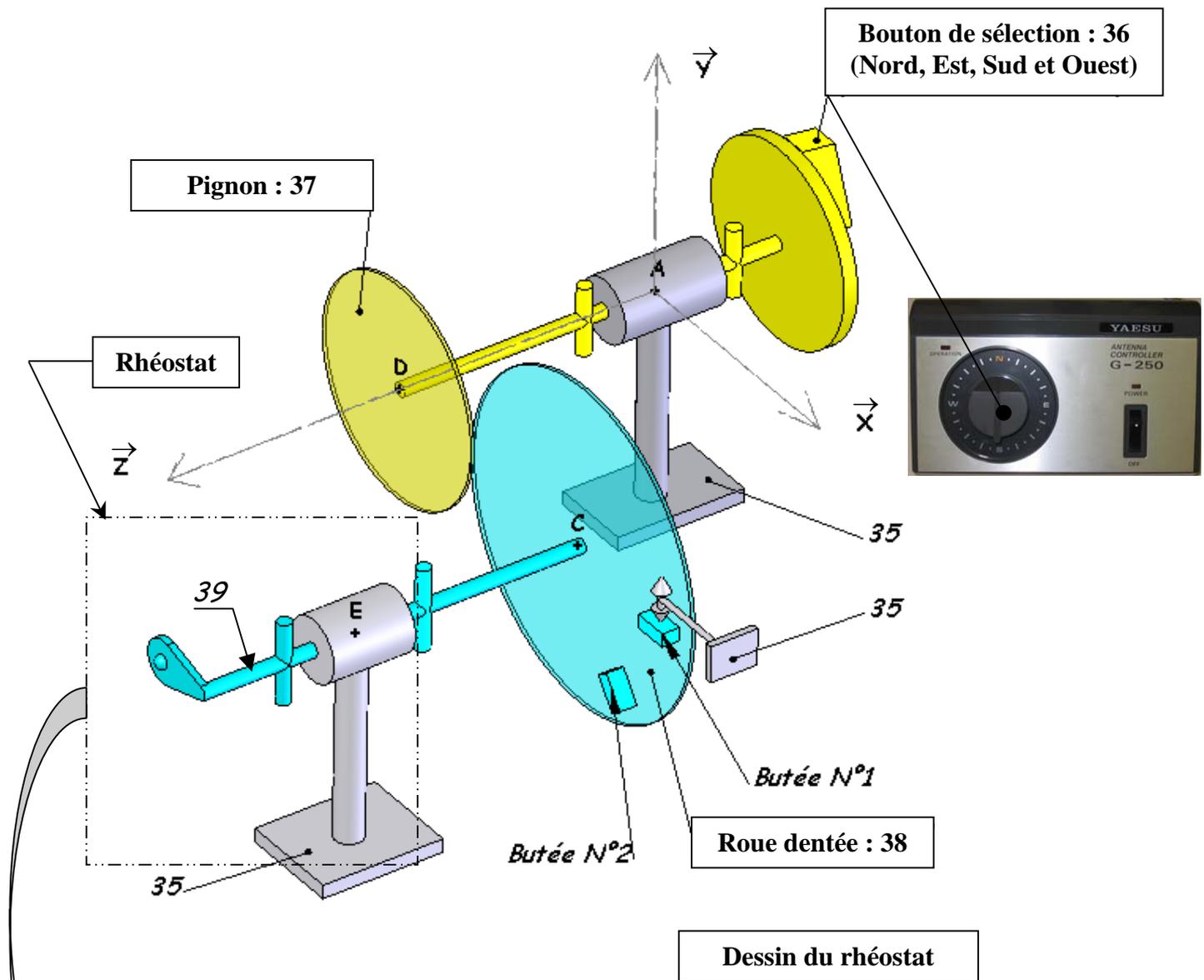
# ROTOR D'ANTENNE G 250



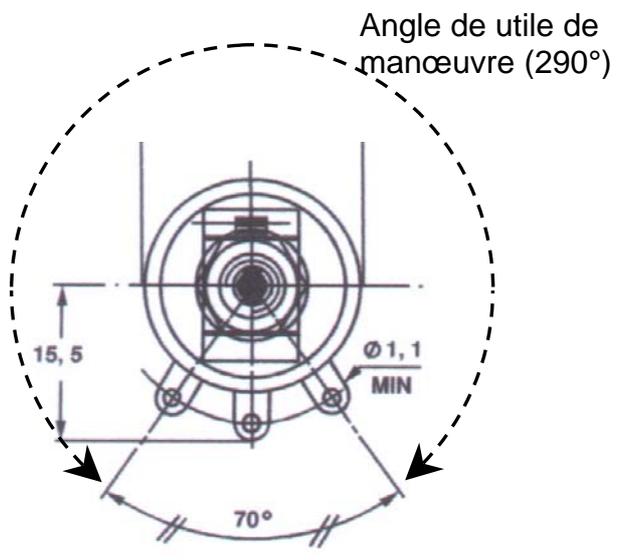
52	2	Accroche câble		
51	1	Mât supérieur		
50	1	Mât inférieur		
49	1	Ressort		Nomenclature relative à DT5.
48	1	Stator		
47	1	Rondelle		
46	1	Disque de frein		
45	2	Butée pour rotule		
44	1	Plaque de protection		
43	2	Boitier		
42	2	Rotule		
41	1	Disque de frein		
40	1	Rotor		
39	1	Partie mobile du rhéostat		
38	1	Roue dentée Z38 = 52 dents		
37	1	Roue dentée Z37 = 39 dents		
36	1	Bouton de selection		
35	1	Boitier		
34	6	Ecrou hexagonal M5		
33	6	Rondelle W6		NF E25-516
32	6	Rondelle plate-type N-6		NF E27-611
31	4	Etrier de fixation		
30	4	Vis à tête hexagonale M5-16		NF E25-112
29	1	Canon isolant		
28	1	Support mât inférieur		
27	1	Support mât supérieur		
26	1	Vis à tête cylindrique bombée large M3-8		ISO 7045
25	1	Serre fil		
24	4	Vis à tête hexagonale M5-12		NF E25-112
23	1	Plaque support du mât		
22	4	Vis à tête cylindrique bombée large M4-14		ISO 7045
21	1	Carter supérieur	A-S7G	
20	1	Coussinet	PTFE	
19	1	Levier de position limite	S 235	
18	2	Vis à tête cylindrique bombée large M3-6		NF E25-654
17	1	Carter inférieur	A-S7G	
16	1	Plaquette de connection		
15	1	Couronne Z15 = 68; m = 1	Z-A4G	
14	1	Segment d'arrêt	C 60	NF L23-203
13	3	Segment d'arrêt	C 60	NF L23-203
12	2	Roue Z12a=18; m=1,25 / Z12b=10; m=0,5	Polyamide	
11	1	Roue Z11=52; m=0,5	Polyamide	
10	2	Roue Z10a = 12; m = 1 / Z10b = 38 ; m = 0,8	S 235	
9	2	Roue Z9a = 12 ; m = 0,8 / Z9b = 45 ; m = 0,6	S 235	
8	2	Roue Z8a = 12 ; m = 0,5 / Z8b = 72 ; m = 0,5	Polyamide	
7	2	Roue Z7a = 12 ; m = 0,6 / Z7b = 66 ; m = 0,5	Polyamide/S 235	
6	4	Vis à tête fraisée M4-8		ISO 7046
5	1	Pignon moteur Z5 = 12; m = 0,5	Polyamide	
4	1	Moteur frein électrique ( <b>Ensemble</b> )		
3	1	Potentiomètre		
2	1	Plot de centrage	Polyamide	
1	1	Plaque support	S 235	
REP	NB	DESIGNATION	MATIERE	OBSERVATION

## ROTOR D'ANTENNE TYPE G 250 NOMENCLATURE

# SCHEMA CINEMATIQUE DU PUPITRE DE DIALOGUE

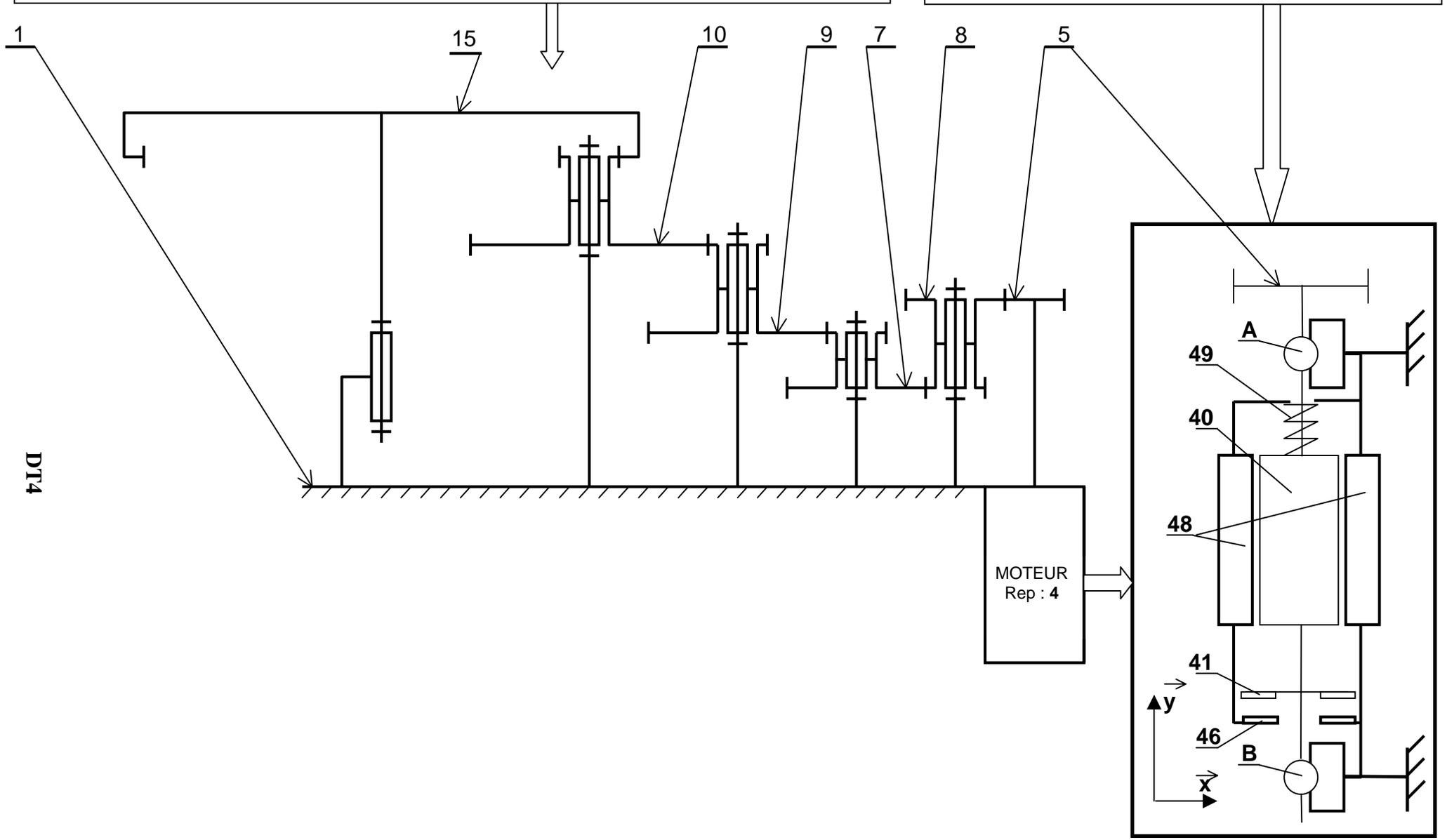


**Photo N°2**



SCHEMA CINEMATIQUE MINIMAL DEVELOPPE DE LA TRANSMISSION DE PUISSANCE

SCHEMA ARCHITECTURAL DU MOTEUR ALIMENTE

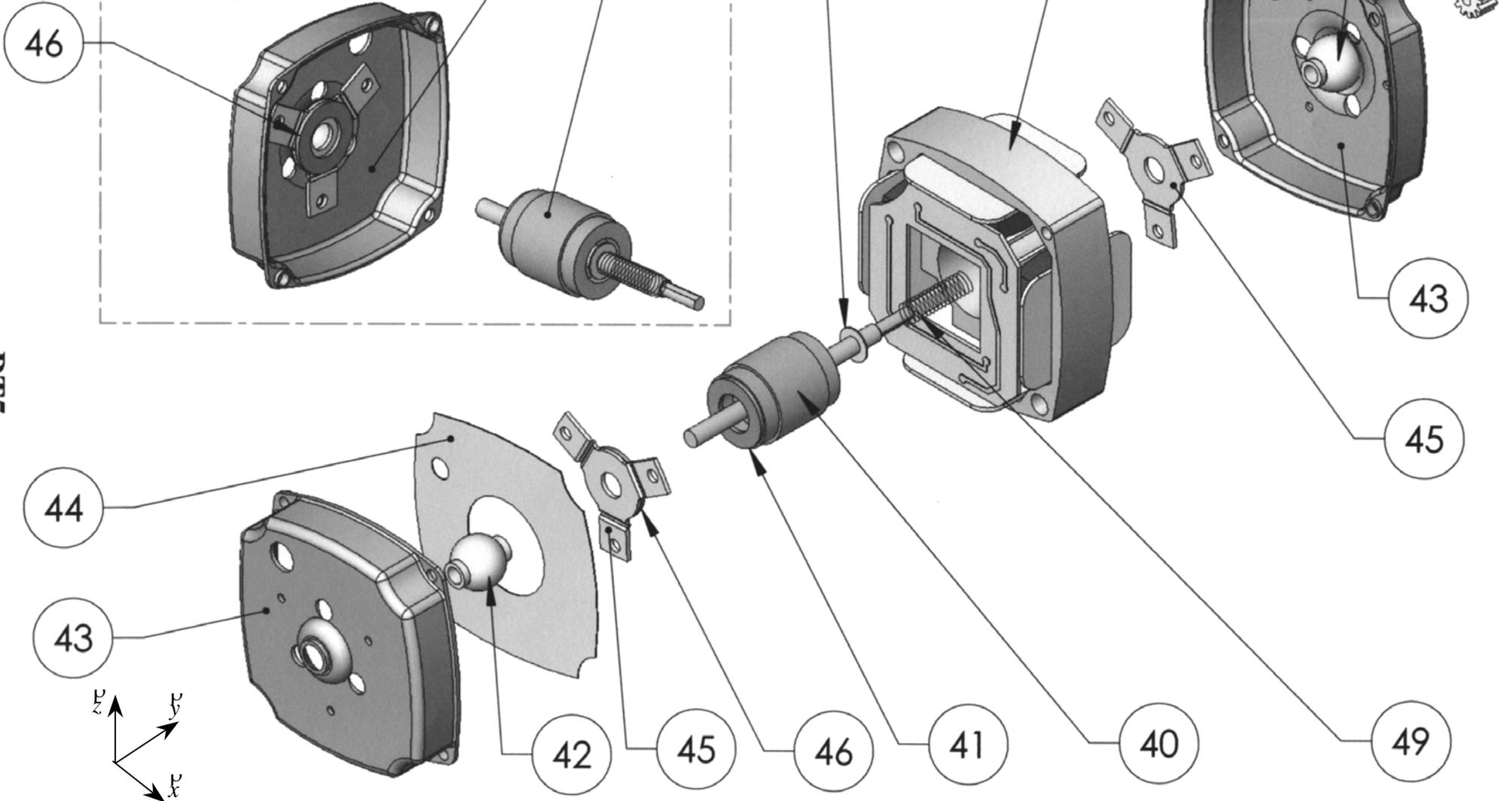
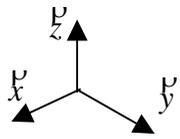


DT14

Assemblage de 42+43+45+46

Assemblage de 40+41+47+49

RIVETAGE



DTS

# **ECLATE DU MOTEUR FREIN REP: 4 ET ASSEMBLAGES PARTIELS**

Traînée aérodynamique du vent sur l'antenne  $A_n$  :  $F_{A\text{ vent}} / A_n$

Types d'Antennes			Newton	
<b>AFT</b>				
144 MHz	11	éléments	224	à 160 km/h
	13	éléments	211	à 160 km/h
	17	éléments	353	à 160 km/h
432 MHz	9	éléments	33	à 160 km/h
	19	éléments	75	à 160 km/h
	2x19	éléments	113	à 160 km/h
	21	éléments	199	à 160 km/h
1296 MHz	23	éléments	77	à 160 km/h
	35	éléments	161	à 160 km/h
	55	éléments	244	à 160 km/h
<b>FB</b>				
		FB33	730	à 160 km/h
		FB53	1100	à 160 km/h
		FB-DO 450	1015	à 160 km/h
		FB-DO 460	1157	à 160 km/h



### CARACTERISTIQUES DE CERTAINS ROTORS

Type	Couple de rotation	Couple de stationnement	Moment de fléchissement du rotor	Charge maxi
	N.m	N.m	N.m	daN
G250	20	60	400	50
G400 RC	60	200	735	200
G600 RC	70	400	735	200
G1000 SDX	110	600	2150	200
G2700 SDX	110	2400	2940	400
G2800 SDX	250	2500	2940	300

### CABLES ACIER POUR HAUBANAGE

Diamètre du câble en mm	Charge de travail en daN	Charge de rupture mini en daN
2	60	550
3	125	1000
4	300	1600
5	400	2000

**MODELISATION DU MAT ET DU ROTOR D'ANTENNE PERMETTANT D'OBTENIR LA DEFORMATION EN FLEXION ( Flèche )**

