

# TIPE Simulateur de Pente : Contrôle d'un moto- réducteur DC 24V

Dans le cadre du Thème de 2024 pour l'épreuve de TIPE (CPGE scientifique) qui est **Sport et Jeux**, je m'intéresse à une machine dans le domaine du Home Cycling: le simulateur de pente. On va donc décomposer l'étude de la machine, ce qui nous mène ici à considérer dans ce WIKI uniquement l'aspect motorisation et accouplement pour mon DIY.

## 1. Motorisation:

Nous avons acquis un motoréducteur DC 24V (le modèle suivant:

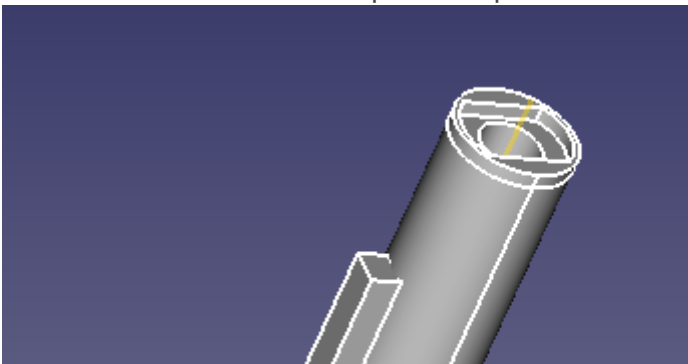
[https://www.amazon.fr/dp/B08MNXL7B8?ref=ppx\\_yo2ov\\_dt\\_b\\_product\\_details&th=1](https://www.amazon.fr/dp/B08MNXL7B8?ref=ppx_yo2ov_dt_b_product_details&th=1)).

Celui-ci n'étant pas fourni avec des câbles d'alimentations, nous avons dû souder des câbles pour pouvoir le contrôler avec un Arduino.



## 2. Accouplement avec la poulie:

Nous avons une poulie de diamètre interne de 8 mm or l'arbre moteur est de 6 mm avec un méplat. Cela rend donc l'accouplement impossible. Afin d'effectuer l'accouplement, nous allons utiliser un adaptateur qui sera donc imprimé en 3D:



Après un premier raté (dimensions internes non satisfaisante) voici le résultat final:  
3.

---

Revision #1

Created 19 May 2024 11:23:16 by Ouerfili Chaima

Updated 19 May 2024 11:23:17 by Ouerfili Chaima