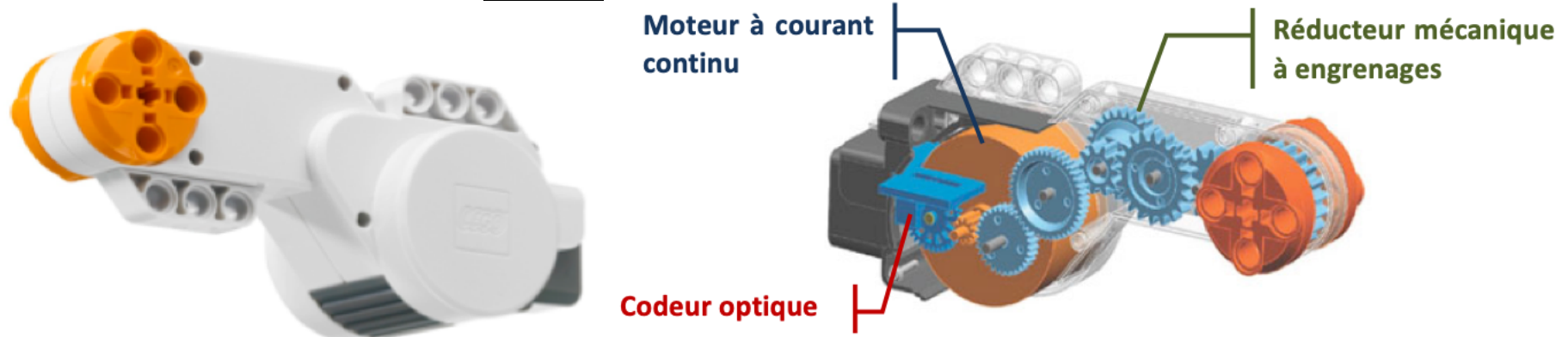
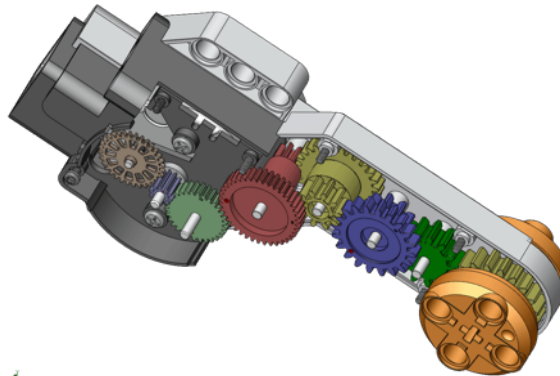
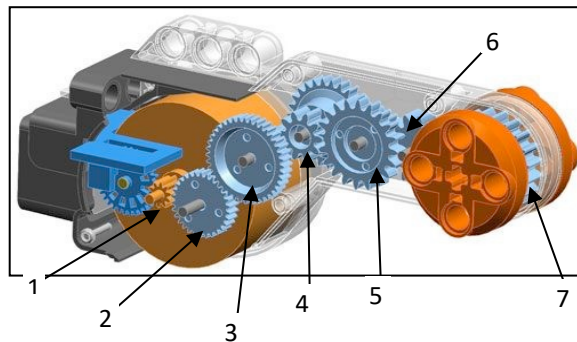


Moteur du MINDSTORM NTX.



Le robot NXT possède trois servomoteurs. Ils permettent au robot de se déplacer ou bien de mettre en mouvement un autre élément du robot (bras, capteur ultrason mobile ...). Chacun de ces servomoteurs est constitué d'un **codeur optique** qui permet de **connaître la position angulaire de l'arbre moteur** et donc d'en déduire le nombre de tours effectués, la vitesse de déplacement et la distance parcourue. Par défaut, les **servomoteurs devant mettre en mouvement** les roues doivent être connectés sur les **ports B et C**. Le troisième servomoteur sera raccordé, s'il est utilisé, sur le port A.

3- Moteur Lego Mindstorm



$$Z1 = 10 \quad Z2 = 30 \quad Z3a = 40. \quad Z3b = 9$$

$$Z4a = 27 \quad Z4b = 10. \quad Z5a = 20. \quad Z5b = 10. \quad Z6 = 13 \quad Z7 = 20$$

R-50F Series

MOTOR TECHNICAL DATA

MODEL	VOLTAGE		NO LOAD		AT MAXIMUM EFFICIENCY						STALL		
	OPERATING RANGE	NORMINAL	SPEED	CURRENT	SPEED	CURRENT	TORQUE		OUTPUT	EEF	TORQUE		CURRENT
			rpm	A	rpm	A	mN.cm	g.cm	W	%	mN.cm	g.cm	A
R-50F-12560	3.0 - 12.0V	9.0V	8200	0.03	6600	0.13	1.75	17.8	0.61	52.9	9.28	94.6	0.55
R-50F-14415	3.0 - 12.0V	6.0V	7200	0.03	6000	0.14	1.49	15.2	0.46	54.2	8.60	87.7	0.68

