

## Activité n°2 : exemple de corrigé

### Problèmes à résoudre

Le monte charge est déréglé ; il faut améliorer son fonctionnement.

En faisant fonctionner la maquette, on observe que la cabine ne s'arrête pas en face des paliers d'étages. On constate aussi que la vitesse de déplacement de la cabine est différente à la montée et à la descente.

Ce sont les microrupteurs qui déclenchent l'arrêt de la cabine. On peut ajuster leur position afin que la cabine s'arrête en face des paliers d'étages.

Ces capteurs envoient un ordre au boîtier de commande qui arrête le moteur du treuil.

La masse du contrepoids influe sur la vitesse de déplacement de la cabine. Il permet de réduire l'effort produit par le treuil en compensant la masse de la cabine. Si la masse du contrepoids est inférieure à celle de la cabine, celle-ci descend plus rapidement qu'elle ne monte.

Si la masse du contrepoids est supérieure à celle de la cabine, celle-ci monte plus rapidement qu'elle ne descend.

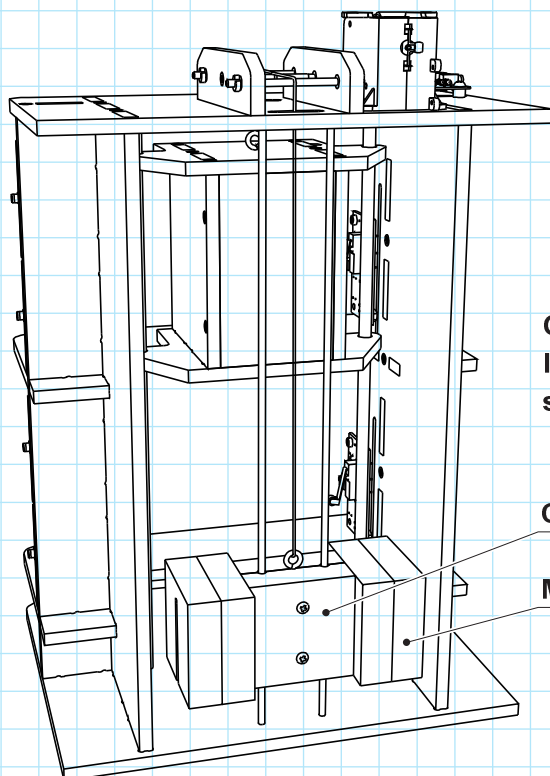
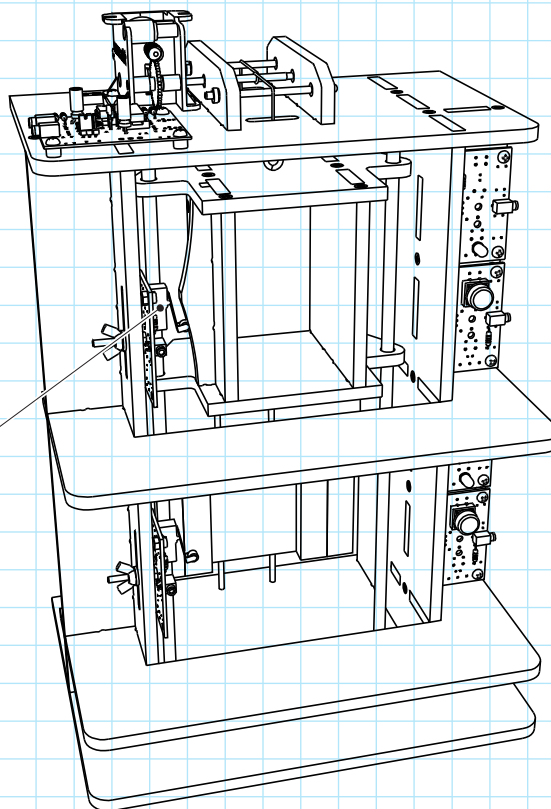
On peut équilibrer la masse du contrepoids avec celle de la cabine en ajoutant ou en ôtant des masses sur les contrepoids.

On peut régler la vitesse de déplacement de la cabine en agissant sur l'ajustable du module moteur (voir page 9).

On peut modifier la position du capteur qui détecte l'arrivée de la cabine afin de déclencher son arrêt en face du palier d'étage.

**⚠** Pour régler le module microrupteur et l'ajuster par rapport à la came, il suffit de légèrement dévisser l'écrou papillon et de le faire coulisser vers le haut ou vers le bas (voir page 25).

Capteur d'étage (Microrupteur)



On peut alourdir ou alléger le contrepoids afin d'équilibrer sa masse avec celle de la cabine.

Contrepoids

Masse amovible

**⚠** Montage et utilisation du contrepoids et des masses (voir page 26).