

# 6180 Moteur pour montage sur table



Contient 1 actionneur à commander avec une électronique adaptée

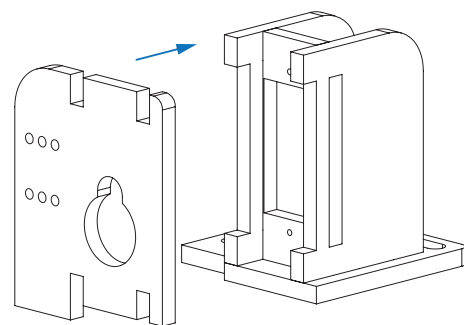
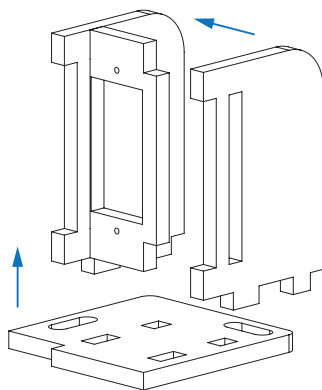
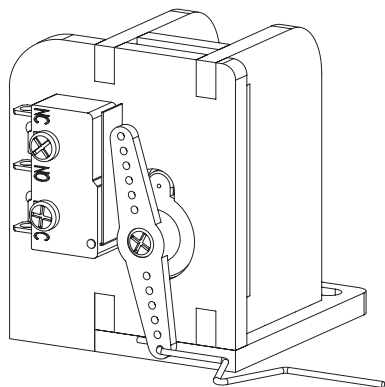


SARL Decapod - 100 rue Louis Blanc - 60160 Montataire - Tél. : 03 44 56 79 75

Nous vous proposons avec cette référence un actionneur performant et néanmoins très économique, basé sur notre moteur 6171, mais prévu pour un montage sur table. Vous pouvez vous en servir pour commander vos aiguilles, ou tout autre usage à votre convenance.

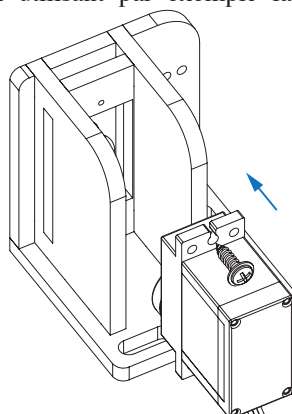
Attention, cette notice est une version simplifiée vous présentant le montage de manière succincte: vous en trouverez une version plus étendue en téléchargement sur notre site Internet.

**Étape 1:** assemblez la structure du moteur à la Cléocol ou à la colle à bois rapide en veillant au bon équerrage des pièces, puis laissez sécher avant de passer à la suite. Le moteur étant dissymétrique, vous pouvez choisir de le monter à l'envers du dessin en fonction de vos besoins.

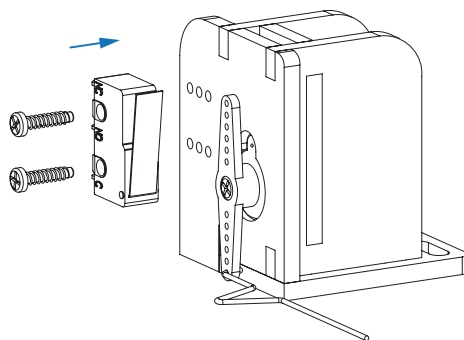
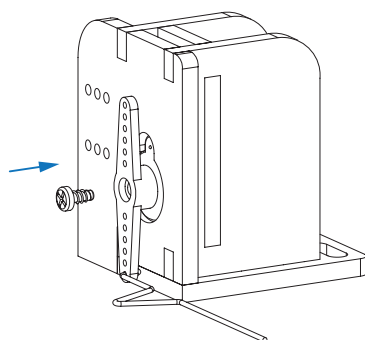


Nomenclature pour 1 moteur 6180	
Pièces en MDF de 3 mm (2 grappes)	1 ex de chaque
Servomoteur SG90 et ses accessoires	1 exemplaire
Contact de fin de course 1R/T	1 exemplaire
Vis sans pointe de 2,2x10mm	2 exemplaires
Vis de 3x13mm	2 exemplaires
Tige de commande	1 exemplaire

**Étape 2:** posez le servomoteur à l'aide des vis présentes dans son sachet. Il faut le mettre en position médiane pour la suite du montage en utilisant par exemple la référence 6170.



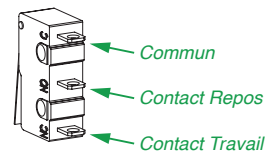
**Étape 4:** posez le bras de commande en position verticale sur le servo et vissez-le puis passez dedans la corde à piano. En fonction de la position choisie, la course de la tige sera plus ou moins grande.



**Étape 3:** formez la corde à piano en V pour donner de la flexibilité à l'aide d'une pince plate, selon le dessin ci-dessous.



Gabarit de pliage



**Raccordement au réseau:** il reste à poser le contact auxiliaire en fonction de vos besoins (alimentation de la pointe de coeur, activation d'un contact de rétrosignalisation, LEDs sur un TCO...).

Vous avez le choix entre plusieurs positions, en fonction du déplacement effectif du bras de commande, aussi cette opération pourra être reportée après le réglage final.

Le moteur sera posé sur la plateforme à l'aide des vis fournies et commandé par exemple à l'aide d'un SwitchPilot Servo d'ESU (ou autre à votre convenance).