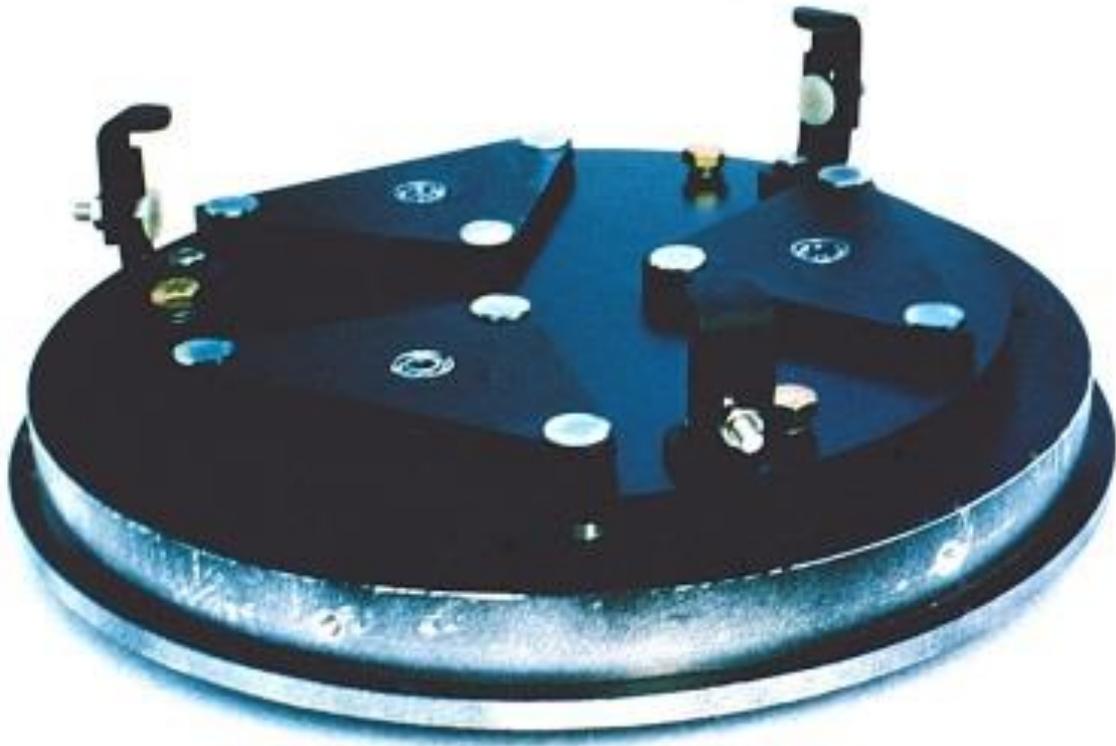


LES PIÈCES MÉCANIQUES

- Barillet du miroir primaire.

Il est en dural et est composé d'une embase d'épaisseur 40 mm ; sur cette embase sont montés 3 triangles en dural d'épaisseur 10 mm sur des roulements à billes oscillants.

Le miroir repose donc sur 9 touches.



- Le tube.

En polypropylène de diamètre intérieur 400 mm ; épaisseur 10 mm ; longueur 1.8 mètre.



J'ai installé un ventilateur 12 volts afin d'accélérer la mise en température du tube.

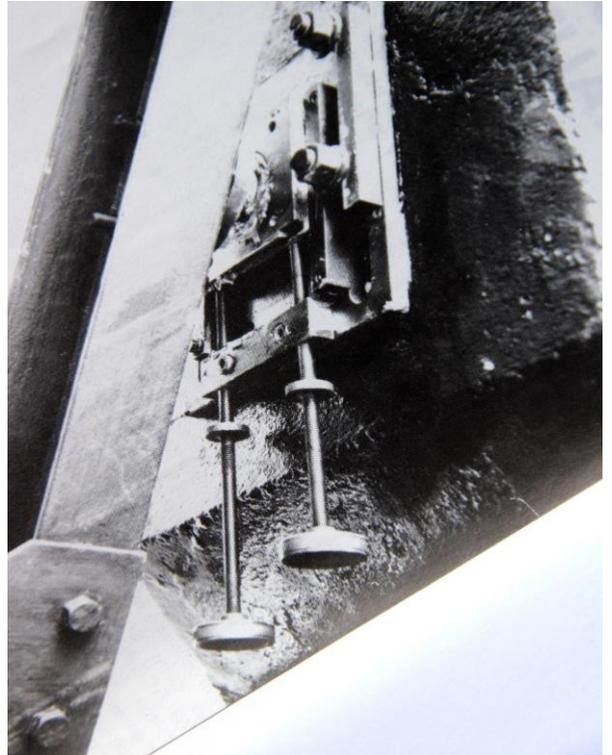
- Le berceau



Des platines coulissantes sont fixées sur les piliers nord et sud, afin de faciliter la mise en station de l'instrument.

Il est en acier UPN de 120 mm, poids 100 kg ; des renforts en fer plat sont soudés dans les angles.

Les axes de diamètre 40 mm sont montés dans des roulements à billes oscillants.



- **La vis d'entraînement.**



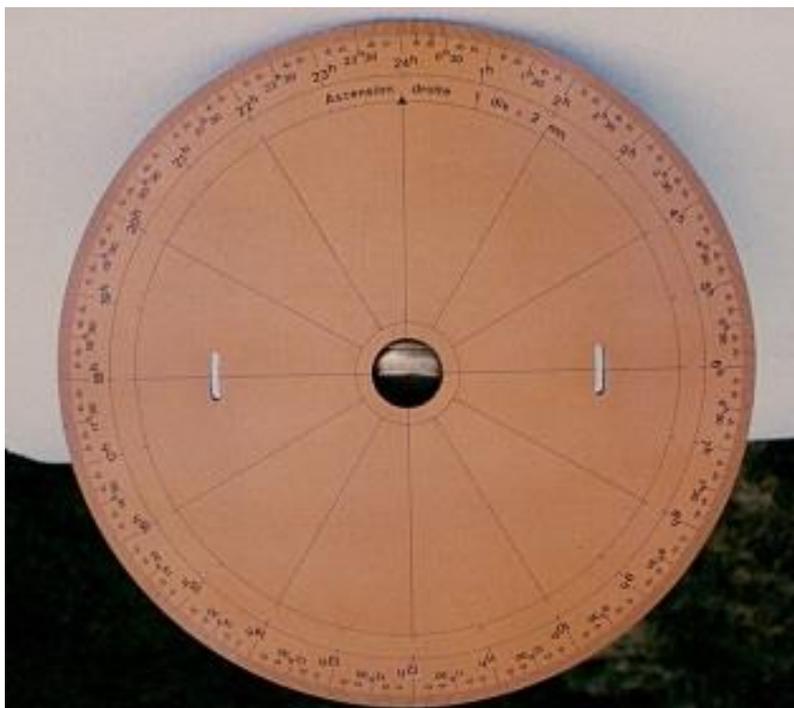
Elle est en acier inox de \varnothing 40 mm pour une longueur de 600 mm.

L'écrou d'entraînement est monté sur billes et j'ai disposé des switches de sécurité début et fin de course.

- **L'ascension droite.**

Le moteur d'entraînement est à courant continu d'une puissance de 400 watts et travaillant sous un voltage compris entre 26 et 28 volts (suivant les vitesses lunaire ou sidérale).

L'alimentation programmable Philips PE 1540 DC délivre 40 volts sous 3A.

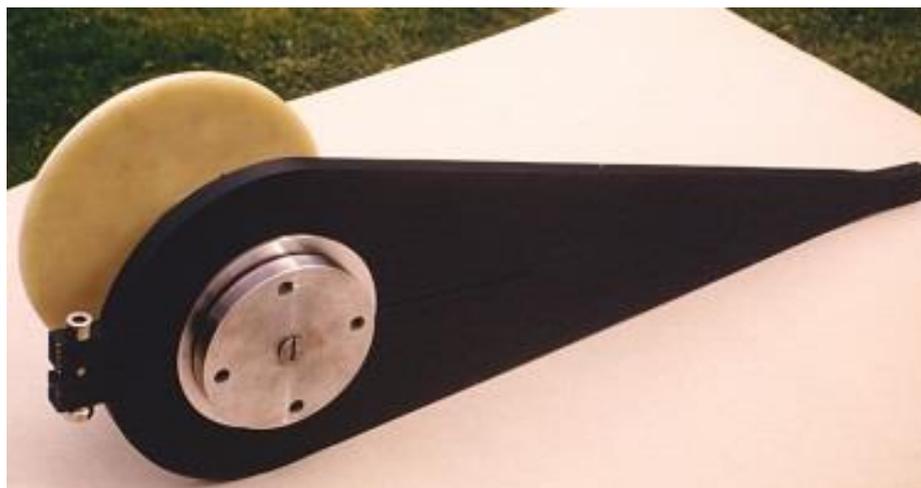


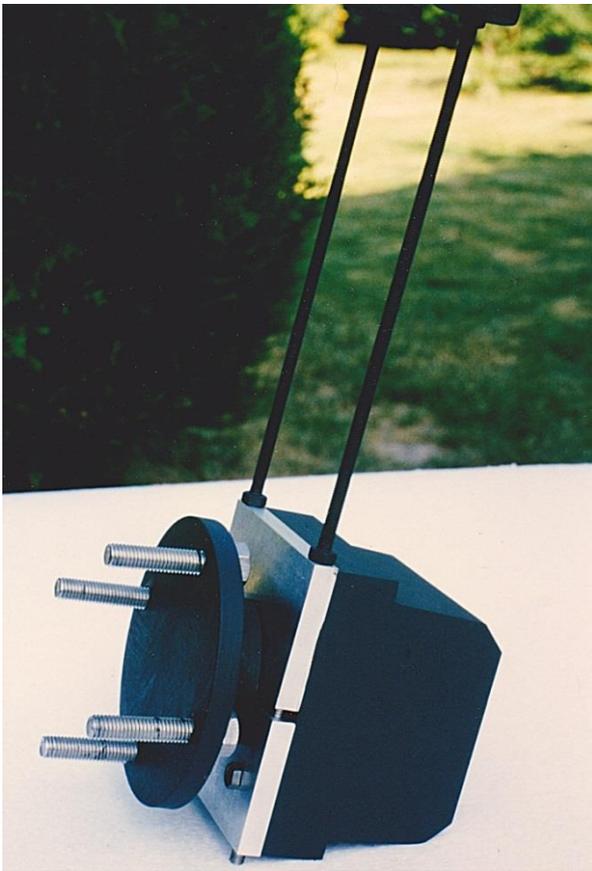
Le cercle gradué en ascension droite est de \varnothing 500 mm (précision : 2' d'arc) ; monté en horloge sidérale.

- **Déclinaison.**

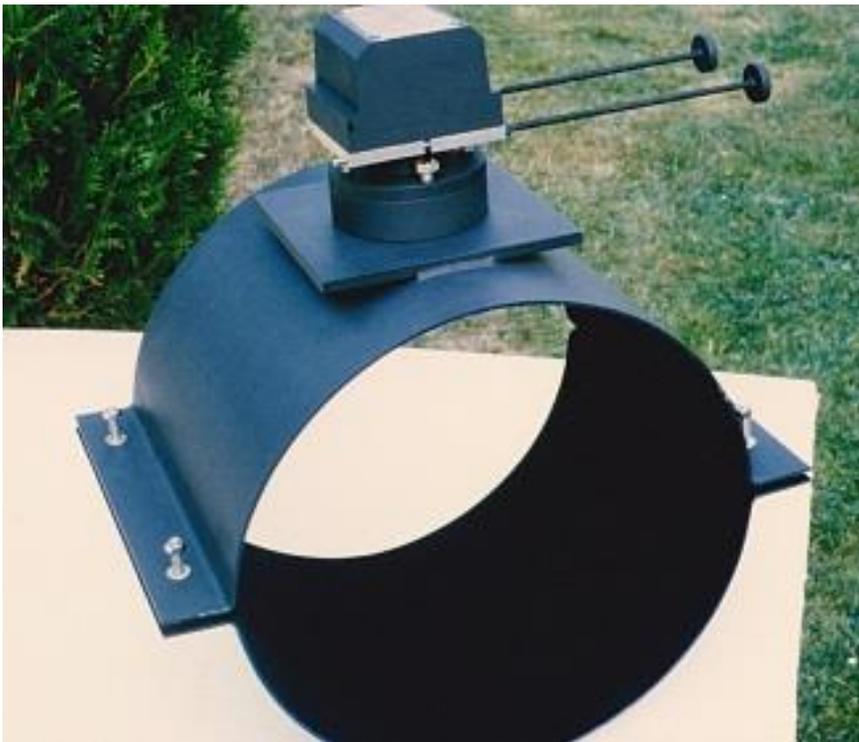
Moteur à courant continu, puissance 5 watts sous 12 volts.

Vis en laiton au pas de 50, ce qui assure un mouvement très doux et sans vibration en rappel.





Platine de maintien du tube sur le berceau.



**Fourreau pour maintenir le tube dans le berceau.
Au-dessus l'une des 2 platines de maintien.**