

Date d'édition : 12.02.2026

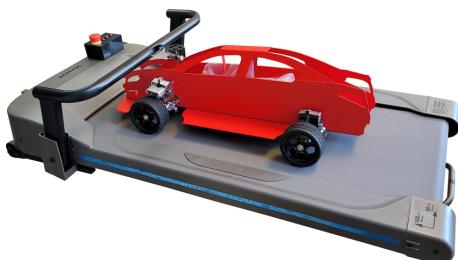
Ref : EWTCO741731

**Tapis motorisé pour test en dynamique du châssis
trains roulant**



Tapis motorisé avec potence pour accroche de votre châssis géométrie EWTCO74173.
Idéal pour vos tests et démonstrations en dynamique du châssis trains roulant
Télécommande filaire de pilotage de la vitesse du tapis, avec arrêt d'urgence.

Poids 40kg, se pose sur table.
Alimentation 230V.



Options

SYSTEMES DIDACTIQUES s.a.r.l.

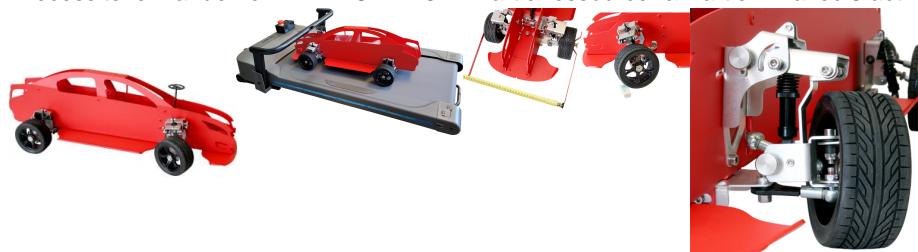
Savoie Hexapole - Actipole 3 - 242 Rue Maurice Herzog - F 73420 VIVIERS DU LAC
Tel : 04 56 42 80 70 | Fax : 04 56 42 80 71
www.systemes-didactiques.fr

Date d'édition : 12.02.2026

Ref : EWTC074173

Mini châssis automobile, géométrie des trains roulants, découverte, modification, analyse & réglage

Nécessite le manuel réf. EWTH074173TP Partie ressource & Partie TP avec 5 activités



Mini châssis automobile, utilisation en statique ou en dynamique sur un tapis roulant.

Géométrie des trains roulants

Découverte, modification, analyse et réglage des défauts et des angles.

Fichier STEP 3D fournis.

Découvrir le vocabulaire et définitions des angles et réglages existant sur un châssis automobile :

- Différent montage avant « Pseudo Mac Pherson » ou « double triangulation ».
- Parallélisme avant et arrière, par essieu.
- La hauteur de crémaillère, ses interactions.
- Carrossage avant et arrière, roue par roue.
- Langle inclus avec langle de carrossage et langle du pivot (anti-plongée et anti cabrage),
- La chasse, roue par roue.
- Langle alpha, axe de poussée,
- Loffset dun essieu,
- Le Setback, angles de braquage inégaux sur un même essieu.

Option :

Montage d'un capteur de force pour la mesure de la force au roulage, acquisition en dynamique affichage sur l'outil à main ou sur tablette téléphone android.

Enregistrement des données, possibilité de visualiser les données sur tableur type excel.

Nécessaire:

EWTH074173TP Document pédagogique pour Châssis EWTC074173 Partie ressource & Partie travaux pratiques autour de 5 activités