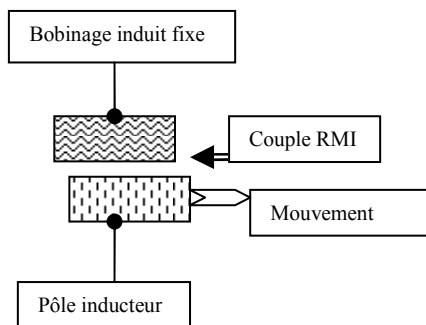


**RMI des ALTERNATEURS**  
**Réflexion sur un équilibrage possible**

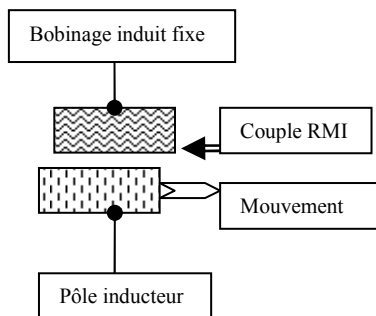
**Piedalu**

## RMI des alternateurs.

La RMI s'oppose à la cause qui lui a donné naissance (loi de Lenz). En l'occurrence la rotation qui est la cause de la variation de flux inducteur. Elle peut donc être représentée par un couple antagoniste sur l'axe de rotation.



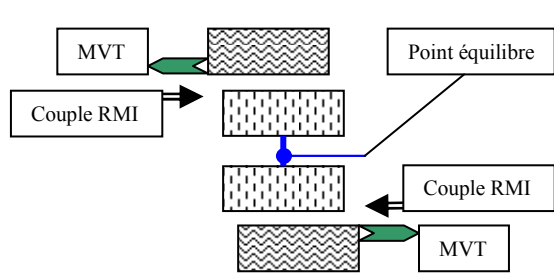
**En sortie d'équilibre stable**, quand les pôles inducteurs quittent la position face aux circuits magnétiques induits. Les champs magnétiques (inducteur et RMI) s'additionnent pour freiner la rotation.



**En entrée d'équilibre stable :** Les champs magnétiques (inducteur et RMI) s'opposent pour freiner la rotation.

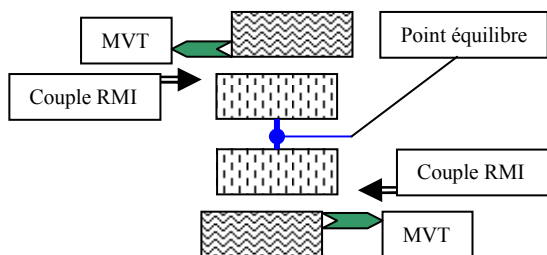
## Comment auto équilibrer la RMI

Je double le système des pôles inducteurs et des bobinages induits. Je solidarise les pôles inducteurs entre eux. J'inverse les mouvements de rotation notés MVT.



**MVT ( $\Rightarrow$ ) en sortie d'équilibre stable :**  
Les champs magnétiques (inducteur et RMI) s'additionnent pour freiner la rotation.

Les RMI ( $\Leftarrow$ ) s'équilibrent sur le point de solidarisation. Ce point ne se met théoriquement pas en mouvement



**MVT en entrée d'équilibre stable :**  
Les champs magnétiques (inducteur et RMI) s'opposent pour freiner la rotation.

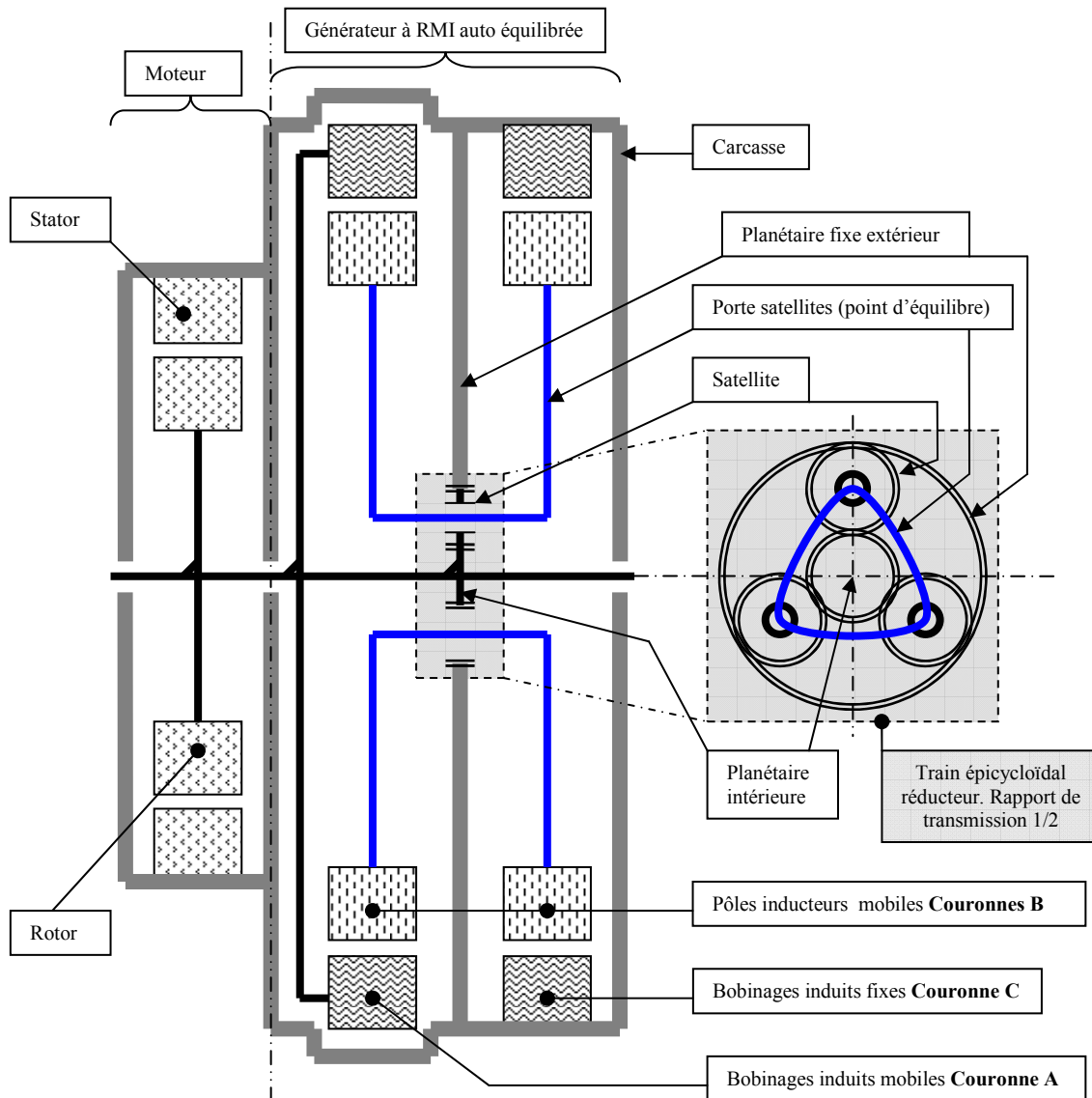
Les RMI s'équilibrent sur le point de solidarisation. Ce point ne se met théoriquement pas en mouvement.

Il y a deux sens de rotation ce qui est incompatible avec un seule axe.

La solution réside dans la possibilité de transmettre par un mouvement de sens unique réel au double système bobinages induits et pôles inducteurs, des mouvements ressentis de sens inversé. Ce qui offre la possibilité aux RMI de s'équilibrer sur le point de solidarisation en liaison avec l'axe de rotation.

Il faut que tous les éléments soient en mouvement réel dans le même sens. C'est là qu'intervient la notion de mouvement réel et de mouvements ressentis. Il me faut donc un mouvement réel dans le même sens bien que ce mouvement soit senti comme des mouvements inversés.

### Possibilité pratique du concept



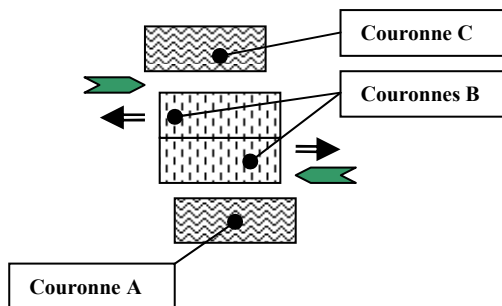
Avec cette configuration j'obtiens sur le même axe, un mouvement réel de même sens avec des mouvements ressentis inversés pour les couronnes B par rapport aux couronnes A et C.

Le porte satellites qui est le point d'équilibre n'est plus représenté dans les schémas suivants, j'ai simplement accolé les pôles inducteurs (couronnes B).

Par exemple si la couronne A tourne à 2000 t/mn, les couronnes B tourneront à 1000 t/mn.

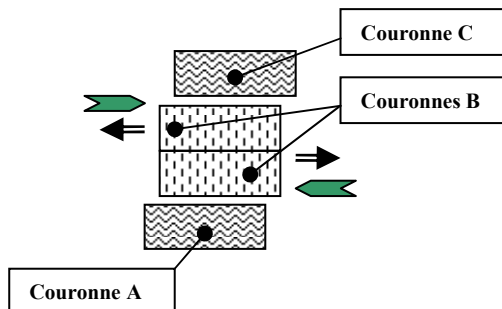
Les RMI s'équilibrent sur les couronnes B et leur résultante sur l'axe est nulle. Car les mouvements ressentis, influencent le système, comme si les couronnes B étaient fixes et que la couronne A ainsi que la couronne C tournaient en sens inverse à 1000 t/mn par rapport aux couronnes B.

### Sortie d'équilibre stable :



Les mouvements ressentis sont inversés. Les champs magnétiques des RMI s'équilibrent sur l'axe.

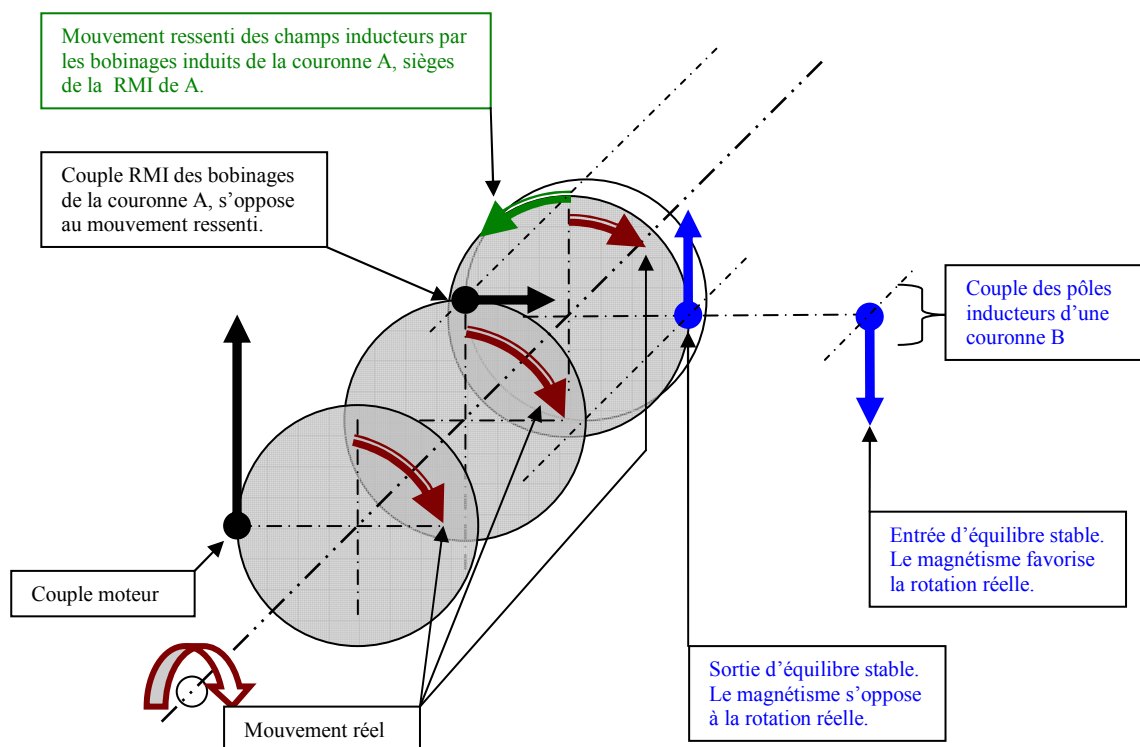
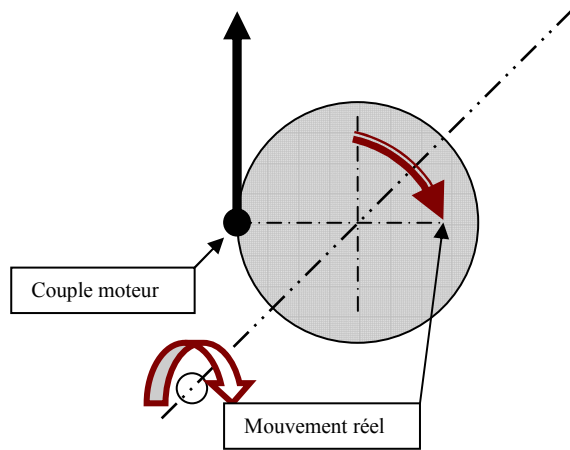
### Entrée d'équilibre stable :

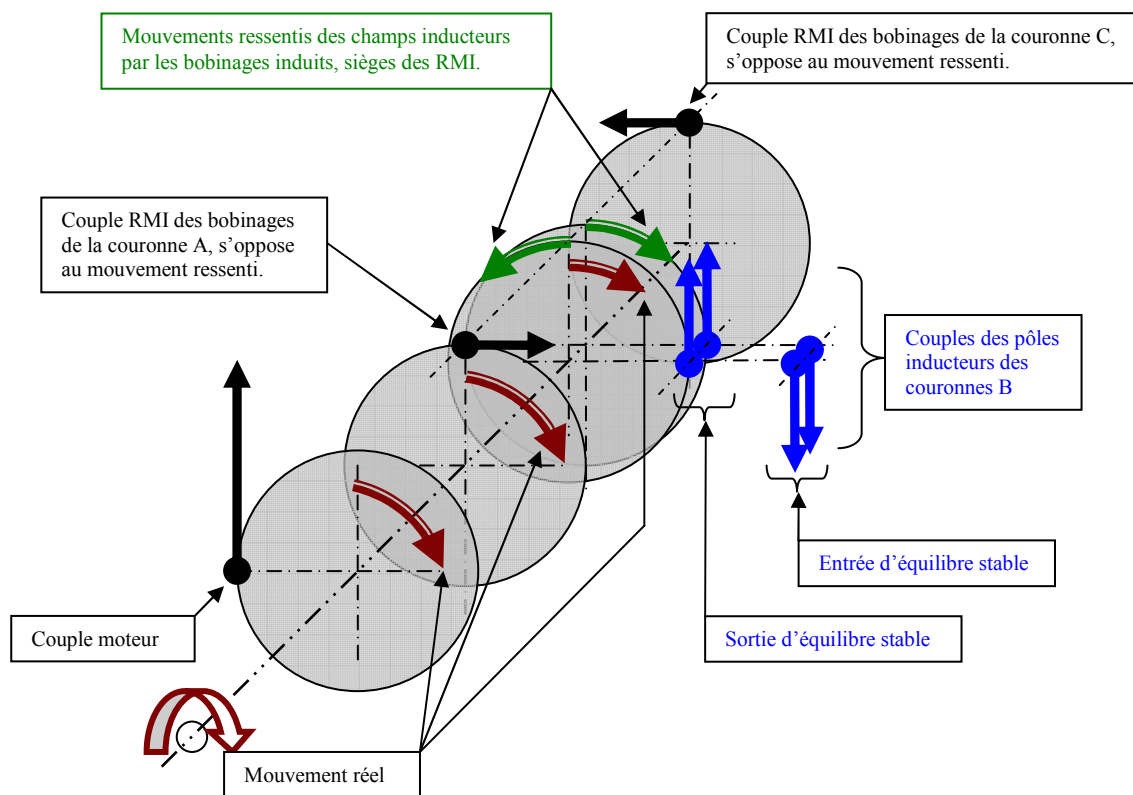


Les mouvements ressentis sont inversés. Les champs magnétiques des RMI s'équilibrent sur l'axe.

En sortie ou en entrée d'équilibre stable, les RMI sont constamment équilibrées et nous avons le résultat souhaité à 360°.

# Inventaire des couples sur l'axe pour 360°





Aucun pôle de compensation n'est nécessaire et aucune énergie spécifique n'est utilisée pour contrebalancer les réactions magnétiques induites auto équilibrées.

Ces RMI gardent toujours le même sens pour s'opposer aux mouvements de rotations ressentis par les bobinages induits, sièges des RMI.

Si cette idée est correcte, il est alors possible d'améliorer le rendement des alternateurs.