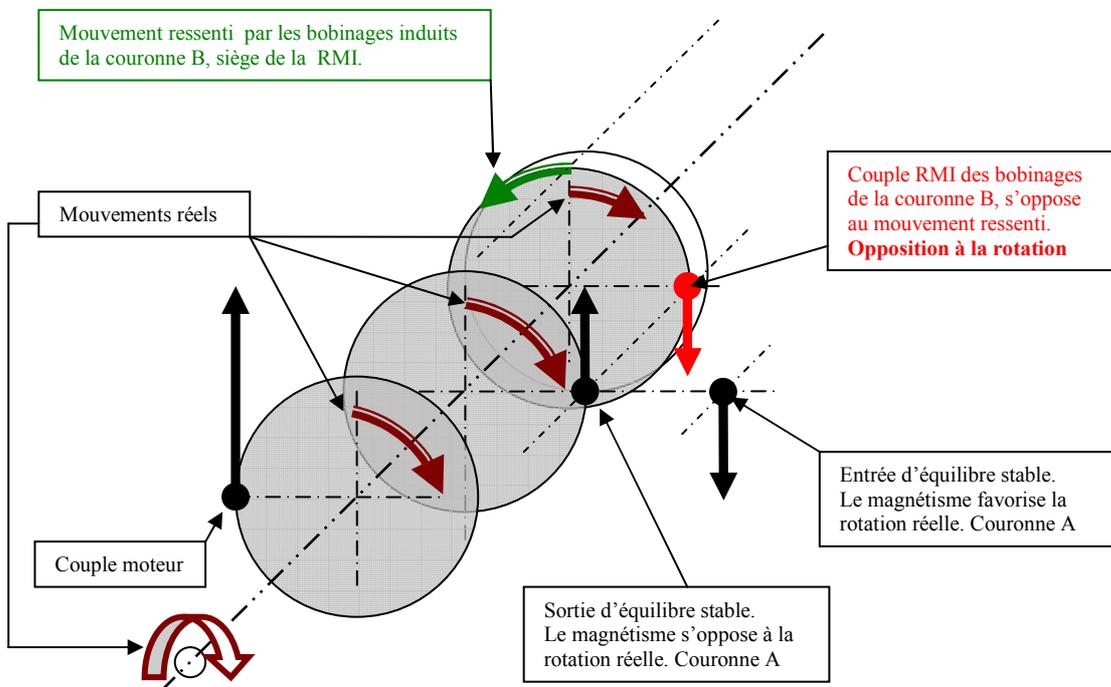
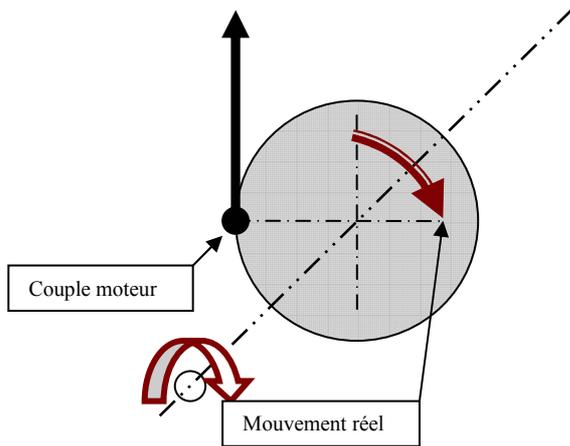


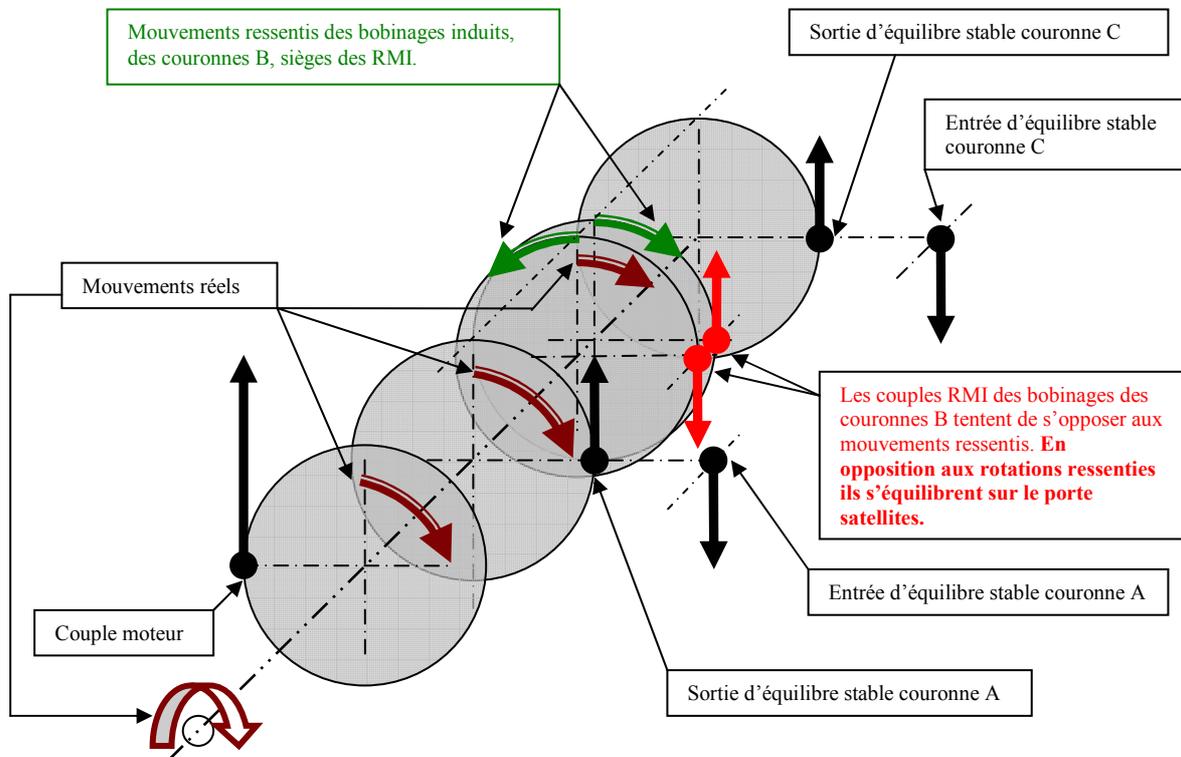
# Inventaire des couples sur l'axe pour 360°

Pour une meilleure compréhension des schémas, j'ai représenté :

Les RMI en rouge, le sens du mouvement réel, les sens des mouvements ressentis.

J'ai placé les bobinages induits siège des RMI sur le support des satellites. Ainsi il est plus facile de discerner que les RMI s'équilibrent sur ce support.

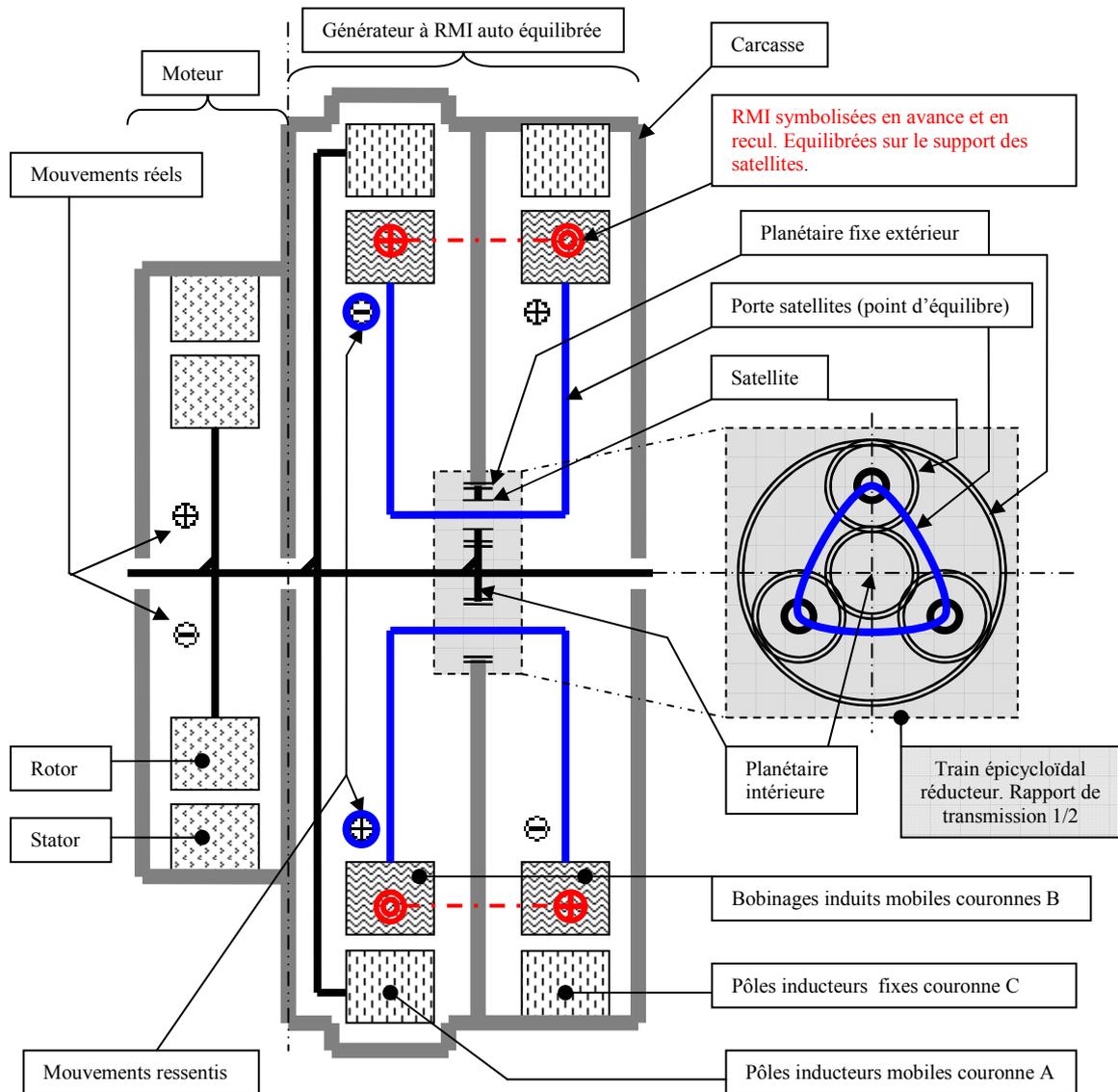




Aucun pôle de compensation n'est nécessaire et aucune énergie spécifique n'est utilisée pour contrebalancer les réactions magnétiques induites auto équilibrées.

**Les RMI gardent toujours le même sens pour s'opposer aux mouvements de rotations ressentis par les bobinages induits, siège des RMI. Cela quelque soit la polarité des champs magnétiques.**

Si ce n'était pas le cas dans les alternateurs classique, il n'y aurait que les pertes constantes à compenser même en charge. Donc les RMI gardent le même sens pour s'opposer au mouvement de rotation. Ces mouvements ressentis, qu'ils soient réels ou ressentis, les RMI se manifestent comme si tous ces mouvements étaient réels.



- ⊕ Indication d'avancement réel de la pièce mobile vers la personne qui regarde le schéma
- ⊖ Indication d'éloignement réel de la pièce mobile depuis la personne qui regarde le schéma
- ⊕ Indication d'avancement ressenti de la pièce mobile vers la personne qui regarde le schéma
- ⊖ Indication d'éloignement ressenti de la pièce mobile depuis la personne qui regarde le schéma
- ⊕ Orientation d'avancement de la RMI vers la personne qui regarde le schéma
- ⊖ Orientation d'éloignement de la RMI depuis la personne qui regarde le schéma

Si mon raisonnement est correct, il est alors possible d'améliorer les performances des alternateurs.