

CLASSE DE PROBLÈMES CIN

PRÉVOIR ET VÉRIFIER LES PERFORMANCES CINÉMATIQUES DES SYSTÈMES.

ÉTABLIR LA RELATION ENTRÉE/SORTIE D'UN POINT DE VUE EXPÉRIMENTAL

1 Manipulation

- débrancher le câble USB et le rebrancher
- alimenter le robot - vérifier que le bouton poussoir est relevé
- lancer le fichier **Python** présent sur le Bureau
- lancer le logiciel Myviz également présent sur le Bureau
- connecter le robot et lancer la procédure d'initialisation avec prise d'origine
- commander le robot en vitesse à l'aide du Joystick

2 Mesures

- revenir dans l'interface principale pour choisir échelon de position
 - lancer un échelon de position. Vérifier la distance parcourue
- Q - 1 :** *Mettre en place une stratégie pour mesurer l'inclinaison des manivelles par rapport à la verticale.*
- Q - 2 :** *Tracer expérimentalement la courbe donnant la hauteur de l'actionneur en fonction de la rotation synchronisée des manivelles.*

3 Limites

- Q - 3 :** *Obtenir la rayon du plan grand cercle que l'on peut décrire en maintenant l'effecteur à une altitude constante.*